

AKD®

EtherCAT Kommunikation



Ausgabe: U, Oktober 2020

Gültig für Firmware Version 1.20

Teilenummer 903-200005-01

Übersetzung des Originaldokumentes

EtherCAT®



Für einen ordnungsgemäßen und sicheren Gebrauch diesen Anleitungen folgen. Für künftige Verwendung aufbewahren.

KOLLMORGEN

Bisher erschienene Ausgaben:

Ausgabe	Bemerkungen
...	Den Lebenslauf dieses Dokuments finden Sie unter "Bisher erschienene Ausgaben" (→ S. 171)
R, 11/2018	Warnsymbole aktualisiert
T, 11/2019	Emergency Service neu, RX PDO Größenbegrenzung und FBUS.PARAM05. Neue Objekte 2080h und 2081h. Beispiel für flexibles PDO Mapping.
U, 10/2020	Neue Objekte 34D1h, 547Ah, 547Bh. Editierter Datentyp bei 2001h und 2012

Warenzeichen

- AKD ist ein eingetragenes Warenzeichen der Kollmorgen Corporation.
- SynqNet ist ein eingetragenes Warenzeichen der Motion Engineering Inc.
- EnDat ist ein eingetragenes Warenzeichen der Dr. Johannes Heidenhain GmbH.
- EtherCAT ist ein eingetragenes Warenzeichen und patentierte Technologie, lizenziert von der Beckhoff Automation GmbH, Deutschland.
- Ethernet/IP ist ein eingetragenes Warenzeichen der ODVA, Inc.
- Ethernet/IP Communication Stack: copyright (c) 2009, Rockwell Automation.
- MODBUS ist ein eingetragenes Warenzeichen der SCHNEIDER ELECTRIC USA, INC..
- sercos[®] ist ein eingetragenes Warenzeichen des sercos[®] international e.V.
- HIPERFACE ist ein eingetragenes Warenzeichen der Max Stegmann GmbH.
- PROFINET ist ein eingetragenes Warenzeichen der PROFIBUS und PROFINET .International (PI).
- SIMATIC ist ein eingetragenes Warenzeichen der SIEMENS AG.
- SpeedTec ist ein eingetragenes Warenzeichen der TE Connectivity Industrial GmbH.
- WINDOWS ist ein eingetragenes Warenzeichen der Microsoft Corporation.

Aktuelle Patente:

- US Patent 8,154,228 (Dynamic Braking For Electric Motors)
- US Patent 8,214,063 (Auto-tune of a Control System Based on Frequency Response)

Technische Änderungen zur Verbesserung der Leistung der Geräte ohne vorherige Ankündigung vorbehalten.

Dieses Dokument ist geistiges Eigentum von Kollmorgen. Alle Rechte vorbehalten. Kein Teil dieses Werkes darf in irgendeiner Form (Fotokopie, Mikrofilm oder in einem anderen Verfahren) ohne schriftliche Genehmigung von Kollmorgen reproduziert oder elektronisch verarbeitet, vervielfältigt oder verbreitet werden.

1 Inhaltsverzeichnis

1 Inhaltsverzeichnis	3
2 Allgemeines	7
2.1 Über dieses Handbuch	8
2.2 Zielgruppe	8
2.3 Verwendete Symbole	9
2.4 Verwendete Abkürzungen	10
3 Installation und Inbetriebnahme	11
3.1 Wichtige Hinweise	12
3.2 Integriertes EtherCAT	13
3.2.1 LED-Funktionen	13
3.2.2 Anschlusstechnik	13
3.2.3 Beispiel für den Netzwerkanschluss	13
3.3 EtherCAT Aktivierung bei AKD-CC Modellen	14
3.4 Leitfaden zur Inbetriebnahme	15
3.5 Wichtige Konfigurationsparameter	16
3.6 Inbetriebnahme Ethernet über EtherCAT (EoE)	18
3.6.1 EtherCAT Geräte Einstellungen	18
3.6.2 Servoverstärker Einstellungen	19
3.6.3 Verbinden mit dem Servoverstärker	19
3.6.4 Leistung	20
3.6.5 Einschränkungen	20
3.7 Setup über TwinCAT NC/PTP System Manager	20
3.7.1 Nach Geräten suchen	21
3.7.2 Gerät auswählen	21
3.7.3 Nach Feldern suchen	22
3.7.4 Slaves zu NC-Aufgaben hinzufügen	22
3.7.5 Netzwerkkonfiguration aktivieren	22
3.7.6 Achse aktivieren und verschieben	23
3.8 Inbetriebnahme von WorkBench über TwinCAT	24
3.8.1 Konfiguration von TwinCAT und WorkBench	24
3.8.2 Anschluss an einen Servoverstärker über WorkBench	26
3.8.3 Servoverstärker konfigurieren und freigeben	29
3.8.4 Eine Parameterdatei über TwinCAT laden	30
3.9 Konfiguration über KAS IDE	31
4 EtherCAT-Profil	32
4.1 Slave-Register	33
4.2 AL Event und Interrupt Freigabe	34
4.2.1 Register „Interrupt Freigabe“ (Adresse 0x0204:0x0205)	34
4.2.2 AL Event-Anfrage (Adresse 0x0220:0x0221)	35
4.3 Phasenhochlauf	36
4.3.1 AL-Control (Adresse 0x0120:0x0121)	36
4.3.2 AL-Status (Adresse 0x0130:0x0131)	36
4.3.3 AL-Statuscode (Adresse 0x0134:0x0135)	37
4.3.4 EtherCAT-Kommunikationsphasen	37

4.4 CANopen over EtherCAT (CoE) Statusmaschine	38
4.4.1 Statusbeschreibung	38
4.4.2 Befehle im Steuerwort	39
4.4.3 Bits der Statusmaschine (Statuswort)	40
4.5 Feste PDO Mappings	41
4.6 Flexible PDO Mappings	43
4.6.1 Beispiel: Freies PDO-Mapping	44
4.6.2 Beispiel: Flexibles PDO Mapping mit einer Lücke von 1 Byte in Rx-PDO	48
4.7 Unterstützte zyklische Sollwert- und Istwerte	51
4.8 Unterstützte Betriebsarten	53
4.9 Einstellung der EtherCAT-Zykluszeit	53
4.10 Maximale Zykluszeiten in Abhängigkeit von der Betriebsart	53
4.11 Synchronisation	54
4.11.1 Synchronisationsverhalten mit Distributed Clocks (DC)-Freigabe	54
4.11.2 Synchronisationsverhalten mit Distributed Clocks (DC)-Sperrung	54
4.12 Latch-Steuerwort und Latch-Statuswort	55
4.13 Verwendung der Mailbox	56
4.13.1 Mailbox-Ausgang	57
4.13.2 Mailbox-Eingang	58
4.13.3 Beispiel: Zugriff auf die Mailbox	59
4.14 EEPROM Inhalt	60
4.15 Emergency Service	60
5 Anhang	61
5.1 CANopen Notfall-Meldungen und Fehlercodes für AKDP/N	61
5.2 CANopen Objektverzeichnis	67
5.2.1 Float Scaling	67
5.2.2 Wirksamkeit der PDO Sollwerte	67
5.2.3 Kommunikations-SDOs	67
5.2.4 Herstellerspezifische SDOs	71
5.2.5 Profilspezifische SDOs	92
5.3 Objektbeschreibungen	96
5.3.1 Objekt 1000h: Device Type (DS301)	96
5.3.2 Objekt 1001h: Error register (DS301)	96
5.3.3 Objekt 1002h: Manufacturer Status Register (DS301)	97
5.3.4 Objekt 1003h: Predefined Error Field (DS301)	98
5.3.5 Objekt 1005h: COB-ID of the SYNC Message (DS301)	99
5.3.6 Objekt 1006h: Länge des Kommunikationszyklus (DS301)	99
5.3.7 Objekt 1008h: Hersteller Gerätename (DS301)	100
5.3.8 Objekt 1009h: Manufacturer Hardware Version	100
5.3.9 Objekt 100Ah: Hersteller Software Version (DS301)	100
5.3.10 Objekt 100Ch: Guard Time (DS301) Reaktionsüberwachung	101
5.3.11 Objekt 100Dh: Lifetime Factor (DS301)	101
5.3.12 Objekt 1010h: Store Parameters (DS301)	102
5.3.13 Objekt 1011h: Restore Default Parameters (DS301)	103
5.3.14 Objekt 1012h: COB-ID of the Time Stamp (DS301)	104
5.3.15 Objekt 1014h: COB-ID für die Notfall-Meldung (DS301)	104
5.3.16 Objekt 1016h: Consumer Heartbeat Time	105
5.3.17 Objekt 1017h: Producer Heartbeat Time	106

5.3.18 Objekt 1018h: Identity Object (DS301)	106
5.3.19 Objekt 1026h: OS Prompt	108
5.3.20 Objekte 1400-1403h: 1. - 4. RXPDO Kommunikations Parameter (DS301)	109
5.3.21 Objekte 1600-1603h: 1. - 4. RXPDO Mapping Parameter (DS301)	110
5.3.22 Objekte 1800-1803h: 1. - 4. TXPDO Kommunikations Parameter (DS301)	111
5.3.23 Objekte 1A00-1A03h: 1. - 4. TxPDO Mapping Parameter (DS301)	113
5.3.24 Objekt 1C12h: RxPDO assign (DS301)	114
5.3.25 Objekt 1C13h: TxPDO assign (DS301)	115
5.3.26 Objekt 2000h: System Warnings	116
5.3.27 Objekt 2001h: System Faults	117
5.3.28 Objekt 2002h: Hersteller Status Bytes	117
5.3.29 Objekt 2011h: DRV.RUNTIME in Sekunden	118
5.3.30 Objekt 2012h: Fehlerhistorie: Fehlernummern	118
5.3.31 Objekt 2013h: Fehlerhistorie: Zeitstempel	119
5.3.32 Objekt 2014-2017h: 1. - 4. Maske für Transmit-PDO	120
5.3.33 Objekt 2018h: Firmware Version	121
5.3.34 Objekt 2026h: ASCII Channel	122
5.3.35 Objekt 204Ch: PV Scaling Factor	123
5.3.36 Objekt 2071h: Stromsollwert	124
5.3.37 Objekt 2077h: Stromistwert	124
5.3.38 Objekt 207Fh: Maximale Geschwindigkeit	124
5.3.39 Objekt 2080h: Anwahl Fahrauftrag	125
5.3.40 Objekt 2081h: Aktiver Fahrauftrag	125
5.3.41 Objekt 20A0h: Latch Position 1, positive Flanke	125
5.3.42 Objekt 20A1h: Latch Position 1, negative Flanke	126
5.3.43 Objekt 20A2h: Latch Position 2, positive Flanke	126
5.3.44 Objekt 20A3h: Latch Position 2, negative Flanke	127
5.3.45 Objekt 20A4h: Latch Control Register	127
5.3.46 Objekt 20A5h: Latch Status Register	128
5.3.47 Objekt 20A6h: Latchposition 1, positive oder negative Flanke	128
5.3.48 Objekt 20A7h: Latch Position 2, positive oder negative Flanke	129
5.3.49 Objekt 20B8h: Reset geänderter Eingangsinformationen	129
5.3.50 Objekt 345Ah: Bremsensteuerung	130
5.3.51 Objekt 3474h: Parameter für digitale Eingänge	132
5.3.52 Objekt 3475h: Parameter für digitale Ausgänge	133
5.3.53 Objekt 3496h: Feldbus Synchronisation Parameter	134
5.3.54 Objekt 34D1h: Legacy EtherCAT input handling	136
5.3.55 Objekt 6040h: Control Word (DS402)	136
5.3.56 Objekt 6041h: Status Word (DS402)	138
5.3.57 Objekt 605Ah: Schnellhalt Option (DS402)	139
5.3.58 Objekt 6060h: Betriebsarten (DS402)	140
5.3.59 Objekt 6061h: Anzeige der Betriebsart (DS402)	141
5.3.60 Objekt 6063h: Position Istwert* (DS402)	141
5.3.61 Objekt 6064h: Position Istwert (DS402)	142
5.3.62 Objekt 6065h: Schleppfehlerfenster	142
5.3.63 Objekt 606Ch: Geschwindigkeit Istwert (DS402)	142
5.3.64 Objekt 6071h: Drehmoment Sollwert (DS402)	143
5.3.65 Objekt 6073h: Max. Strom (DS402)	143
5.3.66 Objekt 6077h: Drehmoment Istwert (DS402)	143
5.3.67 Objekt 607Ah: Zielposition (DS402)	144
5.3.68 Objekt 607Ch: Referenzfahrt Offset (DS402)	144

5.3.69 Objekt 607Dh: Software Endschalter (DS402)	145
5.3.70 Objekt 6081h: Profil Geschwindigkeit (DS402)	146
5.3.71 Objekt 6083h: Profil Beschleunigung (DS402)	146
5.3.72 Objekt 6084h: Profil Verzögerung (DS402)	146
5.3.73 Objekt 6087h: Drehmoment Anstieg (DS402)	147
5.3.74 Objekt 608Fh: Auflösung Positionssensor (DS402)	147
5.3.75 Objekt 6091h: Getriebeübersetzung (DS402)	148
5.3.76 Objekt 6092h: Feed Constant (DS402)	149
5.3.77 Objekt 6098h: Referenzfahrt Methode (DS402)	150
5.3.78 Objekt 6099h: Referenzfahrt Geschwindigkeit (DS402)	152
5.3.79 Objekt 609Ah: Referenzfahrt Beschleunigung (DS402)	152
5.3.80 Objekt 60B1h: Geschwindigkeit-Offset	153
5.3.81 Objekt 60B2h: Drehmoment Offset	153
5.3.82 Objekt 60B8h: Touch Probe Funktion	154
5.3.83 Objekt 60B9h: Touch Probe Status	155
5.3.84 Objekt 60BAh: Touch Probe 1 positive Flanke	155
5.3.85 Objekt 60BBh: Touch Probe 1 negative Flanke	156
5.3.86 Objekt 60BCh: Touch Probe 2 positive Flanke	156
5.3.87 Objekt 60BDh: Touch Probe 2 negative Flanke	156
5.3.88 Objekt 60C0h: Interpolation Submodus Auswahl	157
5.3.89 Objekt 60C1h: Interpolation Datenerfassung	157
5.3.90 Objekt 60C2h: Interpolationszeitraum	158
5.3.91 Objekt 60C4h: Interpolation Datenkonfiguration	159
5.3.92 Objekt 60D0h: Touch Probe Quelle	161
5.3.93 Objekt 60E0h: Positiver Drehmomentgrenzwert	162
5.3.94 Objekt 60E1h: Negativer Drehmomentgrenzwert	162
5.3.95 Objekt 60E4h: Zusätzlicher Positionswert	163
5.3.96 Objekt 60E8h: Zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Motorwelle	164
5.3.97 Objekt 60E9h: Zusätzliche Feed Konstante – Feed	165
5.3.98 Objekt 60EDh: Zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Antriebswelle	166
5.3.99 Objekt 60EEh: Zusätzliche Feed Konstante - Umdrehungen Antriebswelle	167
5.3.100 Objekt 60F4h: Following Error Actual Value (DS402)	168
5.3.101 Objekt 60FCh: Interner Position Sollwert (DS402)	168
5.3.102 Objekt 60FDh: Digitale Eingänge (DS402)	168
5.3.103 Objekt 60FEh: Digitale Ausgänge (DS402)	169
5.3.104 Objekt 60FFh: Geschwindigkeit Sollwert (DS402)	170
5.3.105 Objekt 6502h: Unterstützte Verstärker Betriebsarten (DS402)	170
6 Bisher erschienene Ausgaben	171
7 Index	173

2 Allgemeines

2.1 Über dieses Handbuch	8
2.2 Zielgruppe	8
2.3 Verwendete Symbole	9
2.4 Verwendete Abkürzungen	10

2.1 Über dieses Handbuch

Dieses Handbuch, *AKD EtherCAT Kommunikation*, beschreibt die Installation und Inbetriebnahme, den Funktionsumfang und das Softwareprotokoll für die EtherCAT AKD Produktreihe. Alle AKD EtherCAT-Servoverstärker sind mit integrierter EtherCAT-Funktionalität ausgestattet; eine zusätzliche Optionskarte ist daher nicht erforderlich.

Eine digitale Version dieses Handbuchs (PDF Format) befindet sich auf der mit dem Servoverstärker gelieferten DVD. Aktualisierungen des Handbuchs können von der Kollmorgen-Website heruntergeladen werden.

Zugehörige Dokumente der AKD-Reihe:

- *AKD Betriebsanleitung*. Dieses Handbuch enthält Hinweise zur Installation und Konfiguration des Servoverstärkers.
- *AKD WorkBench Online Hilfe*. Beschreibt, wie Sie Ihren Verstärker in gängigen Anwendungen verwenden. Es bietet auch Tipps zur Optimierung der Systemleistung mit dem AKD. Beinhaltet den *Parameter and Command Reference Guide* mit der Dokumentation zu den Parametern und Befehlen, die für die Programmierung des AKD verwendet werden.
- *AKD EtherCAT Kommunikationshandbuch*. Dieses Handbuch beschreibt die CAN Kommunikation und liefert notwendige Informationen für die CAN over EtherCAT Kommunikation.
- *Zubehörhandbuch*. Dieses Handbuch enthält technische Daten und Maßzeichnungen von Zubehör wie Kabeln, Bremswiderständen und Netzgeräten. AKD. Von diesem Handbuch existieren regional unterschiedliche Versionen.

Die SDO und PDO des Servoverstärkers werden in einer EtherCAT XML Datei mit dem Namen *AKD EtherCAT Device Description* definiert. Diese Datei steht auf der Kollmorgen Webseite zum Download bereit (Teil des Firmware Zip Archivs).

2.2 Zielgruppe

Dieses Handbuch richtet sich mit folgenden Anforderungen an Fachpersonal:

- Installation: nur durch Fachleute mit elektrotechnischer Ausbildung.
- Inbetriebnahme: nur durch Fachleute mit weitreichenden Kenntnissen in den Bereichen Elektrotechnik/Antriebstechnik.
- Programmierung: Software-Entwickler, Projektplaner

Das Fachpersonal muss die folgenden Normen kennen und anwenden:

- EN 12100, EN 60364 und EN 60664
- Nationale Unfallverhütungsvorschriften

2.3 Verwendete Symbole

Symbol	Bedeutung
	Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zum Tode oder zu schweren, irreversiblen Verletzungen führen wird.
	Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zum Tode oder zu schweren, irreversiblen Verletzungen führen kann.
	Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zu leichten Verletzungen führen kann.
	Dieses Symbol weist auf eine Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zu Beschädigung von Sachen führen kann.
	Dieses Symbol weist auf wichtige Informationen hin.
	Warnung vor einer Gefahr (allgemein). Die Art der Gefahr wird durch den nebenstehenden Warntext spezifiziert.
	Warnung vor Gefahren durch gefährliche elektrische Spannung und deren Wirkung.
	Warnung vor Gefahren durch hängende Last.
	Warnung vor Gefahren durch hohe Temperatur.
	Warnung vor Gefahren durch automatischen Anlauf.

2.4 Verwendete Abkürzungen

Kürzel	Bedeutung
AL	Application Layer: Das direkt von den Prozessinstanzen verwendete Protokoll.
Cat	Category – Klassifizierung der auch für Ethernet-Kommunikation verwendeten Kabel.
DC	Distributed Clocks Mechanism - Verfahren zur Synchronisation von EtherCAT-Slaves und -Master
DL	Data Link (=Layer 2). EtherCAT verwendet Ethernet-Kommunikation (IEEE 802.3)
ESC	EtherCAT Slave Controller
FPGA	Field Programmable Gate Array (programmierbarer Logikbaustein)
FTP	File Transfer Protocol
HW	Hardware
ICMP	Internet Control Message Protocol - Protokoll zum Anzeigen von IP Fehlern.
IEC	International Electrotechnical Commission: Internationales Normungsgremium
IEEE	Institute of Electrical and Electronics Engineers, Inc.
LLDP	Link Layer Discovery Protocol
MAC	Media Access Control (Medienzugriffskontrolle)
MII	Media Independent Interface - Standardschnittstelle Ethernet-Controller <-> Router.
MDI	Media Dependant Interface: Signalübertragung über Pins
MDI-X	Media Dependant Interface (crossed) - Signalübertragung über Pins, umgekehrte Verdrahtung.
OSI	Open System Interconnect (Kommunikation offener Systeme)
OUI	Organizationally Unique Identifier – die ersten 3 Bits einer Ethernet-Adresse. Diese werden Unternehmen oder Organisationen zugewiesen und können auch für Protocol Identifier (z. B. LLDP) verwendet werden.
PDI	Physical Device Interface - Ein Satz Elemente, die den prozesseitigen Zugriff auf ESC ermöglichen.
PDO	Prozessdatenobjekt
PDU	Protocol Data Unit - Enthält Protokollinformationen, die von einer Protokollinstanz mit transparenten Daten an eine untergeordnete Schicht weitergegeben werden.
PHY	Physische Schnittstelle, die Daten vom Ethernet Controller in elektrische oder optische Signale umwandelt.
PLL	Phase Locked Loop (phasengekoppelter Regelkreis)
PTP	Precision Time Protocol gemäß IEEE 1588
RSTP	Rapid Spanning Tree Protocol
RT	Echtzeit, kann in Ethernet-Controllern ohne zusätzliche Unterstützung ausgeführt werden.
RX	Receive (Empfangen)
RxPDO	Receive PDO (Empfangs-PDO)
SNMP	Simple Network Management Protocol (Einfaches Netzwerkverwaltungsprotokoll)
SPI	Serial Peripheral Interface
Src Addr	Source Address - Quelladresse einer Übertragung.
STP	Geschirmtes, paarweise verdrehtes Kabel
TCP	Transmission Control Protocol
TX	Transmit (Senden)
TXPDO	Transmit PDO (Sende-PDO)
UDP	User Datagram Protocol - Unsicheres Multicast-/Broadcast-Protokoll
UTP	Ungeschirmtes, paarweise verdrehtes Kabel
ZA ECAT	Zugriffsmodus EtherCAT
ZA Drive	Zugriffsmodus Servoverstärker

3 Installation und Inbetriebnahme

3.1 Wichtige Hinweise	12
3.2 Integriertes EtherCAT	13
3.3 EtherCAT Aktivierung bei AKD-CC Modellen	14
3.4 Leitfaden zur Inbetriebnahme	15
3.5 Wichtige Konfigurationsparameter	16
3.6 Inbetriebnahme Ethernet über EtherCAT (EoE)	18
3.7 Setup über TwinCAT NC/PTP System Manager	20
3.8 Inbetriebnahme von WorkBench über TwinCAT	24
3.9 Konfiguration über KAS IDE	31

3.1 Wichtige Hinweise



⚠️ GEFAHR Hohe Spannung bis 900V!

Es besteht die Gefahr von schweren oder tödlichen Verletzungen durch elektrischen Schlag oder Lichtbogenbildung. Kondensatoren können bis zu 7 Minuten nach Abschalten der Stromversorgung gefährliche Spannung führen. Steuer- und Leistungsanschlüsse können auch bei nicht aktivem Motor unter Spannung stehen.

- Trennen Sie nie die elektrischen Verbindungen zum Servoverstärker, während dieser Spannung führt.
- Warten Sie nach dem Trennen des Verstärkers von der Stromquelle mindestens 7 Minuten, bevor Sie Geräteteile, die potenziell Spannung führen (z. B. Kontakte), berühren oder Anschlüsse trennen.
- Messen Sie zur Sicherheit die Spannung am DC-Bus-Zwischenkreis, und warten Sie, bis die Spannung unter 50 V gesunken ist.



⚠️ WARNUNG Automatischer Wiederanlauf!

Es besteht die Gefahr von tödlichen oder schweren Verletzungen für Personen, die in der Maschine arbeiten. Antriebe mit EtherCAT sind fernbediente Maschinen. Sie können sich jederzeit ohne vorherige Ankündigung in Bewegung setzen. Der Antrieb kann abhängig von der Parametereinstellung nach dem Einschalten der Netzspannung, bei Spannungseinbrüchen oder Unterbrechungen automatisch anlaufen.

- Warnen Sie an der Maschine mit einem Warnschild ("WARNUNG: Automatischer Anlauf möglich" oder ähnlich).
- Stellen Sie sicher, dass ein Einschalten der Netzspannung nicht möglich ist, während sich Personen im Arbeitsbereich der Maschine aufhalten.

HINWEIS

Installieren Sie den Servoverstärker wie in der *Betriebsanleitung* beschrieben. Die Verdrahtung des analogen Sollwerteingangs und des Positionsinterfaces nach dem Anschlussbild in der *Betriebsanleitung* entfallen. Trennen Sie nie die elektrischen Verbindungen zum Verstärker, während dieser Spannung führt. Die Elektronik könnte zerstört werden.

HINWEIS

Der Status des Verstärkers muss durch die Steuerung überwacht werden, um kritische Situationen zu erkennen. Verdrahten Sie den FEHLER-Kontakt in Reihe zur Not-Aus-Schaltung der Anlage. Die Not-Aus-Schaltung muss das Netzschütz betätigen.

INFO

Die Setup-Software kann verwendet werden, um die Einstellungen des Verstärkers zu ändern. Jede weitere Veränderung führt zum Erlöschen der Garantie. Bedingt durch die interne Darstellung der Lageregler-Parameter kann der Lageregler nur betrieben werden, wenn die Enddrehzahl des Antriebs folgende Werte nicht überschreitet:

Rotatorisch

Sinus² Kommutierung: 7500 U/min

Trapezförmige Kommutierung: 12000 U/min

Linear

Sinus² Kommutierung: 4 m/s

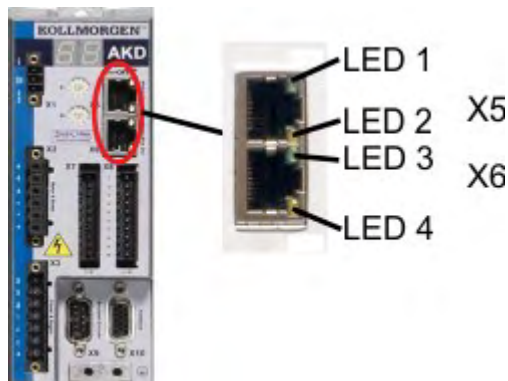
Trapezförmige Kommutierung: 6,25 m/s

INFO

Alle Angaben über Auflösung, Schrittweite, Positioniergenauigkeit etc. beziehen sich auf rechnerische Werte. Nichtlinearitäten in der Mechanik (Spiel, Elastizität etc.) sind nicht berücksichtigt. Wenn die Enddrehzahl des Motors verändert werden muss, müssen alle vorher eingegebenen Lageregelungs- und Fahrsatzparameter angepasst werden.

3.2 Integriertes EtherCAT

Anschluss an das EtherCAT-Netzwerk über X5 (Eingang) und X6 (Ausgang).



3.2.1 LED-Funktionen

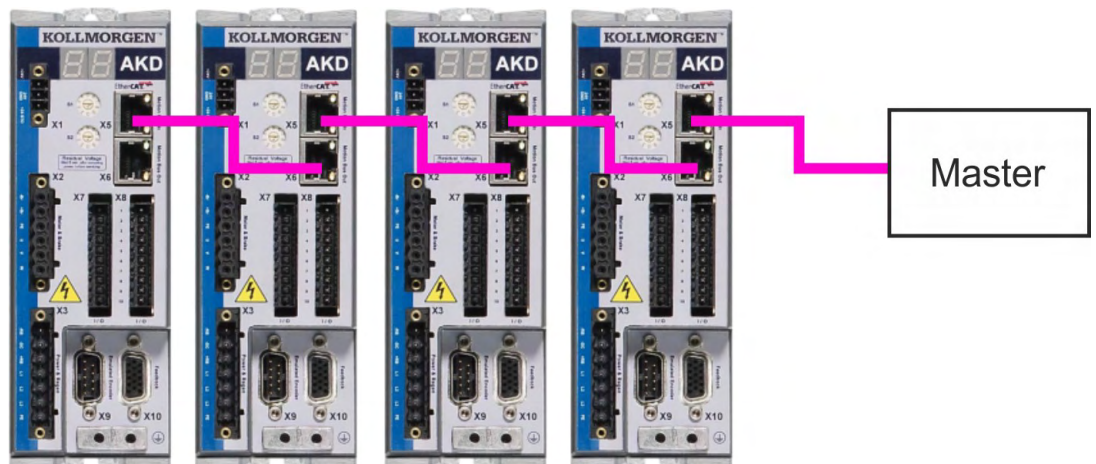
Der Status der Network-Kommunikation wird über die eingebauten LEDs angezeigt.

Stecker	LED-Nr.	Name	Funktion
X5	LED1	Link In	EIN = aktiv AUS= nicht aktiv
	LED2	Betrieb	EIN = in Betrieb AUS = nicht in Betrieb
X6	LED3	Link Out	EIN = aktiv AUS= nicht aktiv
	LED4	-	-

3.2.2 Anschlusstechnik

Sie können den Anschluss an das EtherCAT-Netzwerk über RJ-45-Steckverbindungen herstellen.

3.2.3 Beispiel für den Netzwerkanschluss



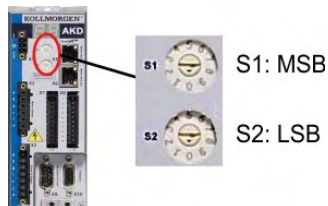
3.3 EtherCAT Aktivierung bei AKD-CC Modellen

AKD-CC Modelle unterstützen das CANopen-Protokoll sowohl bei CAN-Bus- als auch EtherCAT-Netzwerkverwendung. Im Auslieferungszustand der AKD-CC Modelle ist die EtherCAT-Hardware aktiv gesetzt. Sollten Sie ein Gerät von CANopen nach EtherCAT umschalten müssen, ändern Sie den Parameter DRV.TYPE.

1. Mit Software: Schließen Sie einen PC an den AKD an und ändern Sie den Parameter DRV.TYPE im WorkBench Terminal (siehe DRV.TYPE Dokumentation) oder
2. Mit Hardware: Benutzen Sie die Drehschalter S1 & S2 in der Front und den Taster B1 oben am Gerät.

Die folgenden Schritte beschreiben das Umschalten mit Hilfe der Drehschalter:

1. Stellen Sie den Wert 89 mit den AKD-Drehschaltern ein.



Drehen Sie S1 auf 8 und S2 auf 9

2. Drücken Sie die B1 Taste für etwa 3 Sekunden.



Die 7-Segment Anzeige zeigt während des Vorgangs **En**.

Schalten Sie die 24 V Spannungsversorgung nicht ab, solange das Display En zeigt!

3. Warten Sie, bis das Display zurück auf die Standardanzeige schaltet.
4. Schalten Sie die 24 V Spannungsversorgung **aus** und wieder **ein**.

INFO

Die 7-Segmentanzeige zeigt Er (Error), wenn die Umschaltung nicht erfolgreich war. Schalten Sie die 24 V Spannungsversorgung aus und wieder ein. Wiederholen Sie den Vorgang. Falls der Fehler erneut gemeldet wird, wenden Sie sich an den Kollmorgen Kundendienst.

3.4 Leitfaden zur Inbetriebnahme

HINWEIS

Nur professionelles Personal mit umfangreichen Kenntnissen der Steuer- und Antriebstechnik darf den Verstärker konfigurieren.



! WARNUNG Automatischer Wiederanlauf!

Es besteht die Gefahr von tödlichen oder schweren Verletzungen für Personen, die in der Maschine arbeiten. Antriebe mit EtherCAT sind fernbediente Maschinen. Sie können sich jederzeit ohne vorherige Ankündigung in Bewegung setzen. Der Antrieb kann abhängig von der Parametereinstellung nach dem Einschalten der Netzspannung, bei Spannungseinbrüchen oder Unterbrechungen automatisch anlaufen.

- Warnen Sie an der Maschine mit einem Warnschild ("WARNUNG: Automatischer Anlauf möglich" oder ähnlich).
- Stellen Sie sicher, dass ein Einschalten der Netzspannung nicht möglich ist, während sich Personen im Arbeitsbereich der Maschine aufhalten.

INFO

Beachten Sie das Kapitel "Wichtige Konfigurationsparameter" (→ S. 16) für die Bus-Parametrierung (FBUS.PARAMx).

1. Montage/Installation prüfen. Prüfen Sie, ob alle Sicherheitshinweise in der Betriebsanleitung des Servoverstärkers und im vorliegenden Handbuch beachtet und umgesetzt wurden. Prüfen Sie die Einstellung für die Stationsadresse und die Baudrate.
2. PC anschließen, WorkBench starten. Stellen Sie die Parameter für den Servoverstärker mit Hilfe der Konfigurationssoftware WorkBench ein.
3. Grundfunktionen in Betrieb nehmen. Nehmen Sie nun die Grundfunktionen des Servoverstärkers in Betrieb und optimieren Sie Strom-, Drehzahl- und Lageregler. Dieser Teil der Inbetriebnahme ist in der Online-Hilfe der Konfigurationssoftware genauer beschrieben.
4. Parameter speichern. Speichern Sie die Parameter nach erfolgter Optimierung im Servoverstärker.

3.5 Wichtige Konfigurationsparameter

Der AKD beinhaltet mehrere feldbuspezifische, universelle Parameter. Einige dieser Parameter enthalten die folgenden Daten:

FBUS.PARAM01:

Setzt die Übertragungsrate für den CANbus. Folgende Baudraten werden unterstützt: 125, 250, 500 und 1000 kBaud. Bei AKD-C speichert FBUS.PARAM01 die EtherCAT Alias-Adresse des ESC von Strang 2.

FBUS.PARAM02

Dieser Parameter aktiviert die Synchronisationsfunktion des AKD. Die DC-Funktion muss aktiviert sein, um eine Synchronisation des AKD mit dem Master zu ermöglichen. Nur bei FBUS.TYPE = 3 (CANopen).

Interne PLL-Funktion des Servoverstärkers aktiviert (1),

Interne PLL-Funktion des Servoverstärkers deaktiviert (0).

FBUS.PARAM03

AKD Dieser Parameter enthält die „Configured Station Alias“-Adresse des . Ein EEPROM Emulations-Schreibzugriff auf die „Configured Station Alias“-Adresse zwingt den AKD, die Antriebsparameter automatisch mit dem Befehl DRV.NVSAVE zu speichern. Bei AKD-C, speichert FBUS.PARAM03 den EtherCAT Alias Adresse des ESC (EtherCAT slave controller) von Strang 1.

FBUS.PARAM04

Dieser Parameter aktiviert (1) bzw. deaktiviert (0) die Synchronisationsüberwachung des CANOpen- oder EtherCAT-Feldbusses.

Die Vorgabewerte für diesen Parameter lauten wie folgt:

CANopen-Servoverstärker: deaktiviert (0)

EtherCAT-Servoverstärker: aktiviert (1)

Die Synchronisationsüberwachung ist aktiv, wenn FBUS.PARAM 04 = 1 und die erste CANOpen Sync-Meldung oder der erste EtherCAT-Frame empfangen wird. Wenn mehr als drei CANOpen Sync-Meldungen bzw. sieben EtherCAT-Frames nicht empfangen wurden und der Servoverstärker aktiviert ist, tritt Fehler F125 (Synchronisationsverlust) auf.

FBUS.PARAM05:

Bit 0	1	Fehler können nur mit DS402 Steuerwort Bit 7 zurückgesetzt werden.
	0	Der Reset kann auch über Telnet oder einen digitalen Eingang erfolgen. Die DS402 Statusmaschine spiegelt diesen Zustand.
Bit 1	1	Der Status der Hardware-Freigabe ändert nicht den Zustand „Operation Enable“ (Betrieb freigegeben) der Statusmaschine.
	0	Wenn der Zustand „Operation Enable“ oder „Switched on“ (Eingeschaltet) aktiv ist, fällt er zurück in den Zustand „Switch On Disabled“ (Einschaltsperr), wenn die Hardware-Freigabe auf 0 wechselt.
Bit 2	1	WorkBench/Telnet kann den Servoverstärker nicht über die Software freigeben, wenn CANopen/EtherCAT in Betrieb sind.
	0	WorkBench/Telnet kann den Servoverstärker über die Software freigeben. INFO: Während der Inbetriebnahme sollte dieses Bit auf 1 gesetzt sein, um Beeinflussung der D402 Statusmaschine zu verhindern. Der Feldbus sollte nicht in Betrieb sein, um Einflüsse auf die WorkBench Testfunktionen zu vermeiden.
Bit 3	1	Die DS402 Statusmaschine wird nicht beeinflusst, wenn die Software-Freigabe über Telnet deaktiviert wird.
	0	Die DS402 Statusmaschine wird beeinflusst, wenn die Software-Freigabe über Telnet deaktiviert wird.

Bit 4	1	Skalierung erfolgt über spezielle DS402-Objekte (unabhängig von den Einheiten)
	0	Skalierung für Positions-, Geschwindigkeits- und Beschleunigungsobjekte erfolgt über UNIT-Parameter.
Bit 5 (nur EtherCAT)	1	Sofern ungleich 0, definiert FBUS.PARAM03 die Alias-Stationsadresse. Wenn FBUS.PARAM03 = 0 ist, wird die Adresse von den Drehschaltern genommen (falls ungleich 0). Der EtherCAT Master kann die vom Verstärker gewählte Alias Adresse benutzen oder seine eigene erzeugen.
	0	Sofern ungleich 0, definieren die Drehschalter die Alias-Stationsadresse. Wenn die Drehschalter = 0 sind, wird die Adresse von FBUS.PARAM03 genommen (sofern dieser ungleich 0 ist).
Bit 6	1	Zugriff auf Bit 0 von MT.CNTL (Objekt 35D9 Sub 0) möglich.
	0	Bit 0 von MT.CNTL (Objekt 35D9 Sub 0) wird ausschließlich für DS402 Steuerwort verwendet.
Bit 7	1	Alle Capture Objekte (0x20A0-0x20A3, 0x20A6, 0x20A7, 0x60BA bis 0x60BD) werden wie Objekt 0x6063 skaliert.
	0	Alle Capture Objekte (0x20A0-0x20A3, 0x20A6, 0x20A7, 0x60BA bis 0x60BD) werden wie Objekt 0x6063 skaliert.
Bit 8	1	DS402-Status EINGESCHALTET: Endstufe abgeschaltet.
	0	DS402-Status EINGESCHALTET: Endstufe abgeschaltet.
Bit 9	1	SDO Inhalt von Objekt 0x6063 ist identisch mit PDO Inhalt.
	0	SDO Inhalt von Objekt 0x6063 hängt von AKD Einheiten Parametern ab.
Bit 10 (ist nur aktiv, wenn Bit 8 gesetzt ist)	1	Status "Eingeschaltet" kann unabhängig vom Spannungspegel erreicht werden.
	0	Status "Eingeschaltet" kann nur erreicht werden, wenn der obere Spannungspegel erreicht ist; ansonsten bleibt der Verstärker im Status "Einschaltbereit".
Bit 11	1	Wenn eine Verstärkerwarnung auftritt, werden über CANopen keine Warnmeldungen ausgelöst.
	0	Wenn eine Verstärkerwarnung auftritt, werden über CANopen Warnmeldungen ausgelöst.
Bit 12		reserviert
Bit 13 (nur EtherCAT)	1	Heruntergeladene Parameter werden automatisch im nichtflüchtigen Speicher abgelegt.
	0	Heruntergeladene Parameter werden nicht automatisch im nichtflüchtigen Speicher abgelegt.
Bit 14	1	Wenn eine Warnung auftritt, die eine Bewegung des Motors begrenzt, wird Bit 11 im DS402-Statuswort zusätzlich auf Bit 7 gesetzt.
	0	Wenn eine Warnung auftritt, wird nur Bit 7 gesetzt.
Bit 15	1	Das Bit 10 des Statusworts (Ziel erreicht) wird auch als Reaktion auf das Stoppbit (Bit 8) des Steuerworts gesetzt, wenn die Motorgeschwindigkeit unter CS.VTHRESH liegt.
	0	Bit 10 des Statusworts wird nur gesetzt, wenn der externe Sollwert einer Bewegung erreicht ist, z. B. die Zielposition in Betriebsart Profil-Position.
Bit 16	1	Der HW-Enable-Eingang entscheidet, ob die Übergänge von SWITCH ON DISABLED nach READY TO SWITCH ON übernommen werden.
	0	Die Entscheidung basiert auf dem Steuerwort DS402.

FBUS.PARAM06 bis FBUS.PARAM10:

Reserviert.

3.6 Inbetriebnahme Ethernet über EtherCAT (EoE)

Eine WorkBench Verbindung zu Ihrem Servoverstärker kann ohne Anschluss an der Service-Schnittstelle hergestellt werden, wenn Firmware Version 1.16 oder später im Servoverstärker installiert ist und wenn Ihr EtherCAT Master Ethernet over EtherCAT (EoE) unterstützt.

INFO

Wenn die Serviceschnittstelle und die EoE Netzwerkschnittstelle gleichzeitig benutzt werden, müssen unterschiedliche Subnets konfiguriert werden. Der Betrieb beider Netzwerkschnittstellen im selben Subnet wird NICHT unterstützt.

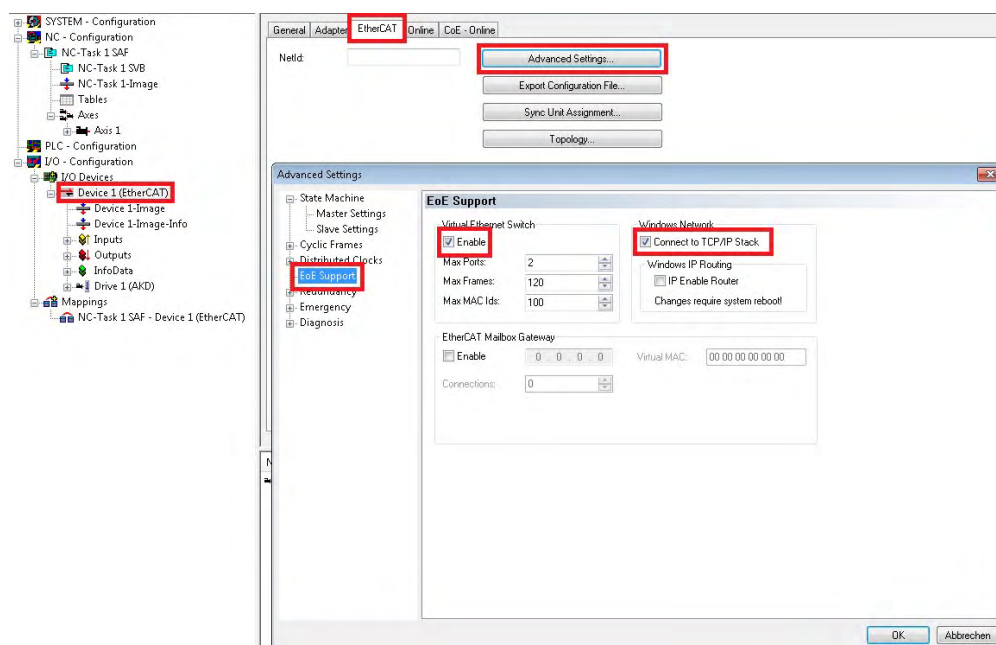
Der Master benutzt die EtherCAT Mailbox zur Weiterleitung der Ethernet Daten vom PC zum Servoverstärker. Dies ermöglicht den Zugriff auf den Servoverstärker wie über Ethernet.

Der folgende Ablauf benutzt einen TwinCAT Master als Beispiel.

3.6.1 EtherCAT Geräte Einstellungen

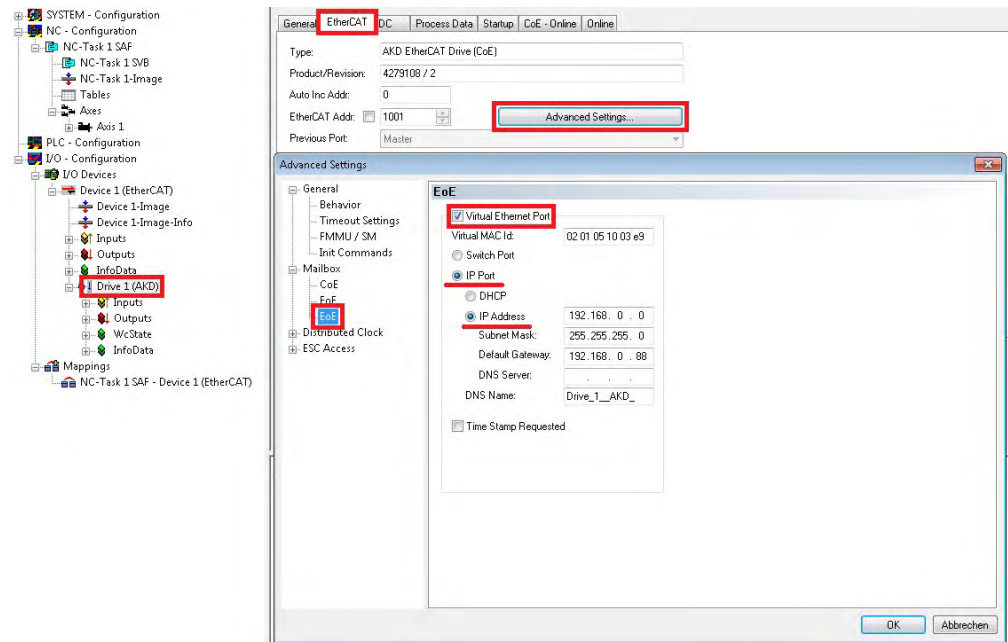
Stellen Sie sicher, dass Ihr EtherCAT Gerät EoE freigegeben hat. TwinCAT besitzt eine spezielle "EoE Support" Seite in den EtherCAT Geräteeinstellungen.

Geben Sie den "Virtual Ethernet Switch" frei. Kontrollkästchen "Connect to TCP/IP Stack" anwählen.



3.6.2 Servoverstärker Einstellungen

Nach der Einstellung des EtherCAT Gerätes müssen Sie EoE für den Servoverstärker freigeben. In TwinCAT finden Sie eine EoE Seite in den Mailbox Einstellungen des Servoverstärkers. Wenn die EoE Seite nicht angezeigt wird, fügen Sie den Servoverstärker mit der neuesten Gerätebeschreibung erneut zum EtherCAT Netzwerk hinzu.



Freigabe von EoE im Servoverstärker: Klicken Sie Kontrollkästchen "Virtual Ethernet Port", wählen Sie "IP Port" und "IP Address" und geben Sie eine gültige IP Adresse und Subnet Maske ein.

3.6.3 Verbinden mit dem Servoverstärker

Sie sollten nun auf den Servoverstärker über WorkBench mit EoE zugreifen können.

Starten Sie WorkBench und stellen Sie sicher, dass das Durchsuchungsprotokoll für die Netzwerk Schnkittstelle im eingegebenen Subnet freigegeben ist. Sie können nun die Verbindung zum Servoverstärker herstellen, als wäre er über die Service-Schnittstelle abgeschlossen.

KOLLMORGEN

Because Motion Matters™

Willkommen bei Kollmorgen WorkBench.
Möchten Sie online oder offline arbeiten? Online - Ethernet [Weitere Infos](#)

WorkBench hat die folgenden Geräte erkannt. [Wird Ihr Gerät nicht angezeigt?](#)

Name	Status	IP-Adresse	MAC-Adresse	Modellnummer	Firmware-Version	Kunden Identifizierer
AKD_1	Frei	192.168.0.0	0201051003E9	AKD-P00306-NBCC-0000	01-15-04-000-2074-c69b13...	-

Adresse angeben: Blinken

Netzwerkverbindungen

Name	Status	Gerätename	IP-Adresse	Maske	Suchprotokoll
LAN-Verbindung 2	Verbunden	TwinCAT-Intel PCI...	192.168.0.88	255.255.255.0	Broadcast

3.6.4 Leistung

Da EoE die EtherCAT Mailbox Kommunikation sehr fordert, sollten Sie alle möglichen Maßnahmen zur Verbesserung der Mailbox Leistung treffen.

Mit Firmware 1.16 wurde die maximale Mailbox Größe von 512 auf 1024 Byte erhöht. Eine größere Mailbox bedeutet weniger Mailbox Übertragungen, was zu einer Leistungssteigerung führt.

Zusätzlich wurde eine Fieldbus Memory Management Unit (FMMU) hinzugefügt. Dadurch kann der Master über neue Daten im Mailbox Eingang informiert werden, ohne die Mailbox zu pollen. Dies reduziert die Reaktionszeit und erhöht damit die Leistung. Wenn der Master dies nicht unterstützt, sollten Sie die Poll-Periode im Master verkleinern.

3.6.5 Einschränkungen

- Firmware Download über EoE ist nicht möglich, da ein Firmware Download den Servoverstärker mit der Boot Firmware neustartet, die Ethernet over EtherCAT nicht unterstützt. Benutzen Sie stattdessen FoE zum Firmwareupdate.
- Wenn der EtherCAT Master die Gerätebeschreibung aus der ESI Datei benutzt und die Servoverstärker automatisch erkannt werden sollen, setzen Sie Parameter ECAT.LEGACYREV auf 0. Der Servoverstärker meldet dann eine andere Revisionsnummer und wird vom Master als EoE Gerät erkannt.

3.7 Setup über TwinCAT NC/PTP System Manager

Vor Inbetriebnahme des Verstärkers müssen folgende Voraussetzungen erfüllt sein:

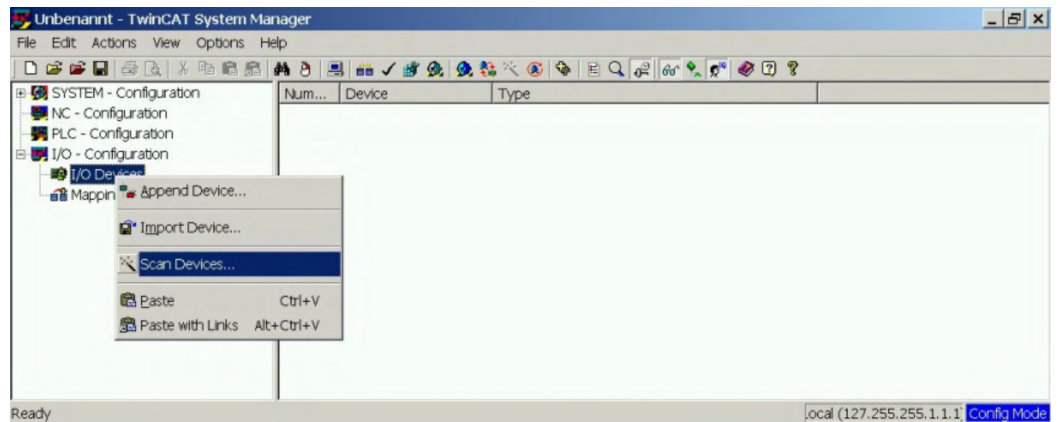
- Der AKD ist mit WorkBench konfiguriert und der Servomotor kann sich bewegen.
- Der Master enthält eine ordnungsgemäß konfigurierte EtherCAT-Karte.
- Die TwinCAT-Software von Beckhoff (Inbetriebnahme des NC/PTP-Modus) ist installiert. Installieren Sie zunächst den TwinCAT System Manager, starten Sie den PC neu und installieren Sie das Optionspaket NC/PTP-Modus.
- Die XML-Beschreibung des Verstärkers ist verfügbar (als XML-Datei auf der CD-ROM oder auf der Kollmorgen Webseite).
- Ein AKD EtherCAT-Slave ist an den EtherCAT Master-PC angeschlossen.
- Der TwinCAT System Manager befindet sich im Konfigurationsmodus. Der aktuelle Modus des System Managers wird rechts unten im TwinCAT Hauptbildschirm angezeigt.

Kopieren Sie die XML-Beschreibung des Servoverstärkers in das TwinCAT-System (normalerweise in den Ordner c:\TwinCAT\IO\EtherCAT) und starten Sie das TwinCAT-System neu. TwinCAT analysiert beim Einschalten alle Dateien mit Gerätebeschreibungen.

Das folgende Beispiel erläutert die automatische Konfiguration des EtherCAT-Netzwerks. Die Konfiguration des Netzwerks kann auch manuell erfolgen. Siehe das TwinCAT-Handbuch für weitere Details.

3.7.1 Nach Geräten suchen

Vergewissern Sie sich zunächst, dass der EtherCAT-Master physisch an den EtherCAT AKD angeschlossen ist. Legen Sie ein neues (leeres) Projekt an. Klicken Sie mit der rechten Maustaste auf I/O-Geräte, um die Durchsuchung des Systems nach den Geräten zu starten. In der in den PC eingesteckten EtherCAT-Netzwerkkarte ist ein Beispiel enthalten.

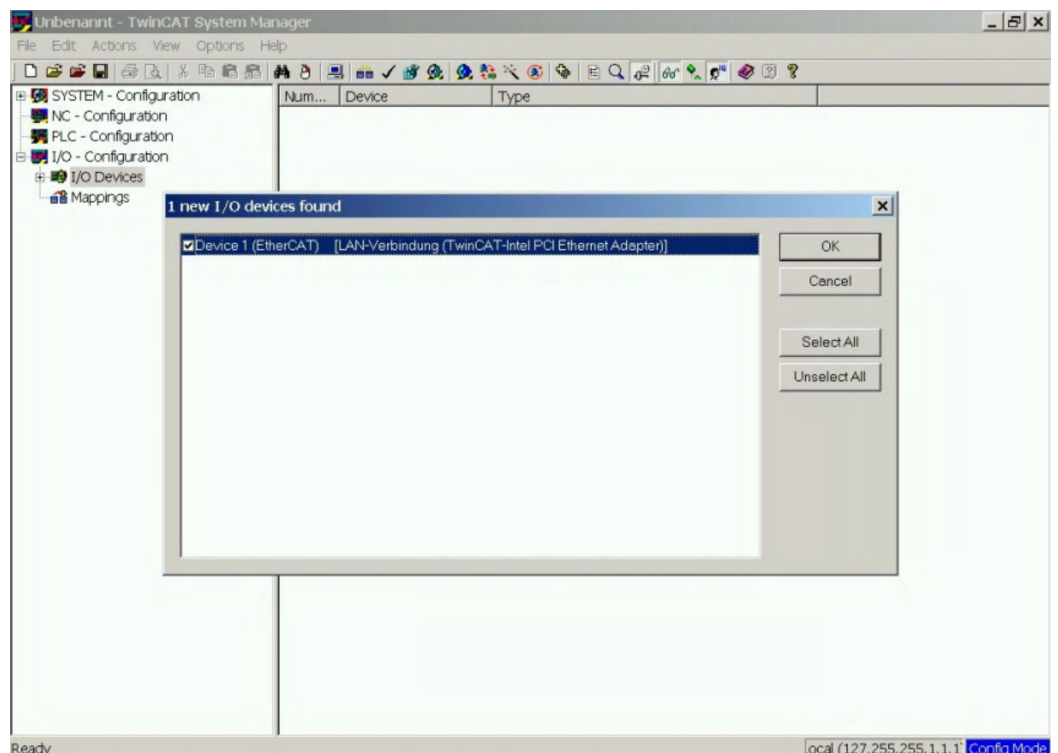


Ein Pop-up-Fenster informiert Sie darüber, dass nicht alle Geräte von der TwinCAT-Software erkannt werden können.

Klicken Sie auf **OK**, um fortzufahren.

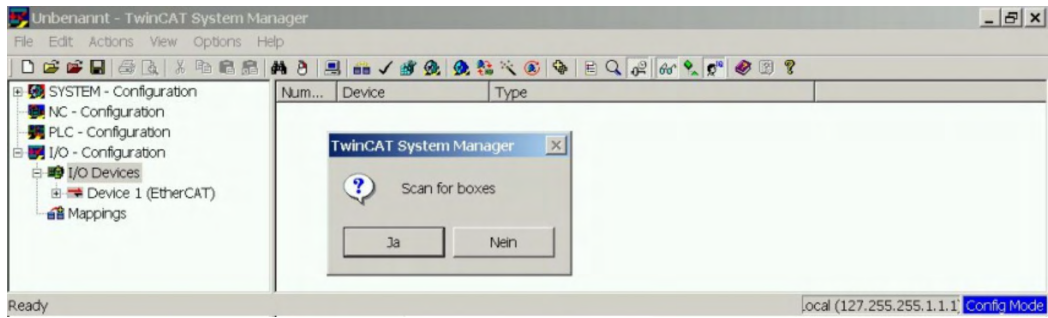
3.7.2 Gerät auswählen

TwinCAT muss in der Lage sein, die EtherCAT-Netzwerkkarte zu finden. Ein EtherCAT-Slave muss an die Netzwerkkarte angeschlossen sein, da andernfalls TwinCAT eine Echtzeit-EtherNET-Karte anstelle der EtherCAT-Karte erkennt. Wählen Sie **OK**.



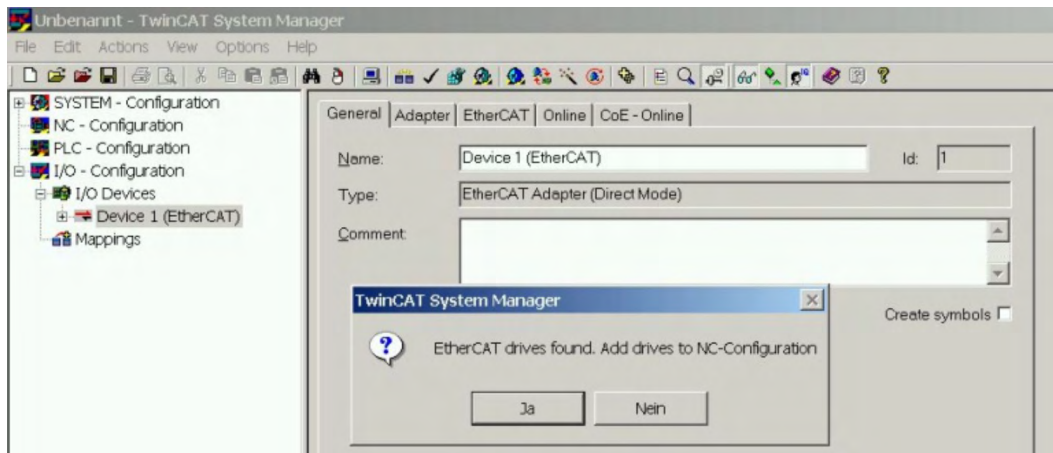
3.7.3 Nach Feldern suchen

Klicken Sie auf **Yes** (Ja), um TwinCAT die Suche nach Feldern zu ermöglichen. Ein *Feld* ist ein Alias für ein Slave-Gerät und wird immer in Software-Produkten von Beckhoff verwendet.






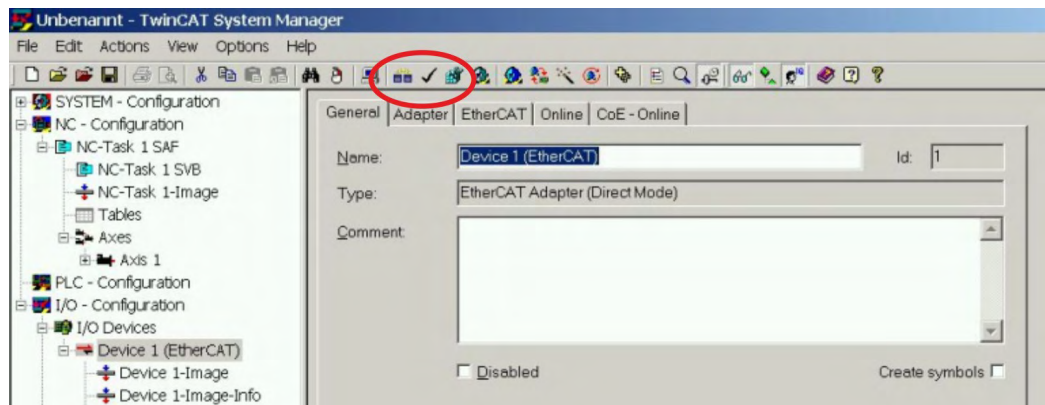
3.7.4 Slaves zu NC-Aufgaben hinzufügen

TwinCAT müsste jetzt den AKD gemäß der Gerätebeschreibungsdatei identifiziert haben. TwinCAT fragt als nächstes, ob die Slaves mit NC-Aufgaben verknüpft werden sollen. Klicken Sie auf **Yes** (Ja), um fortzufahren. Eine NC-Aufgabe kann beispielsweise ein SPS-Programm zur Programmierung durch den Anwender enthalten.



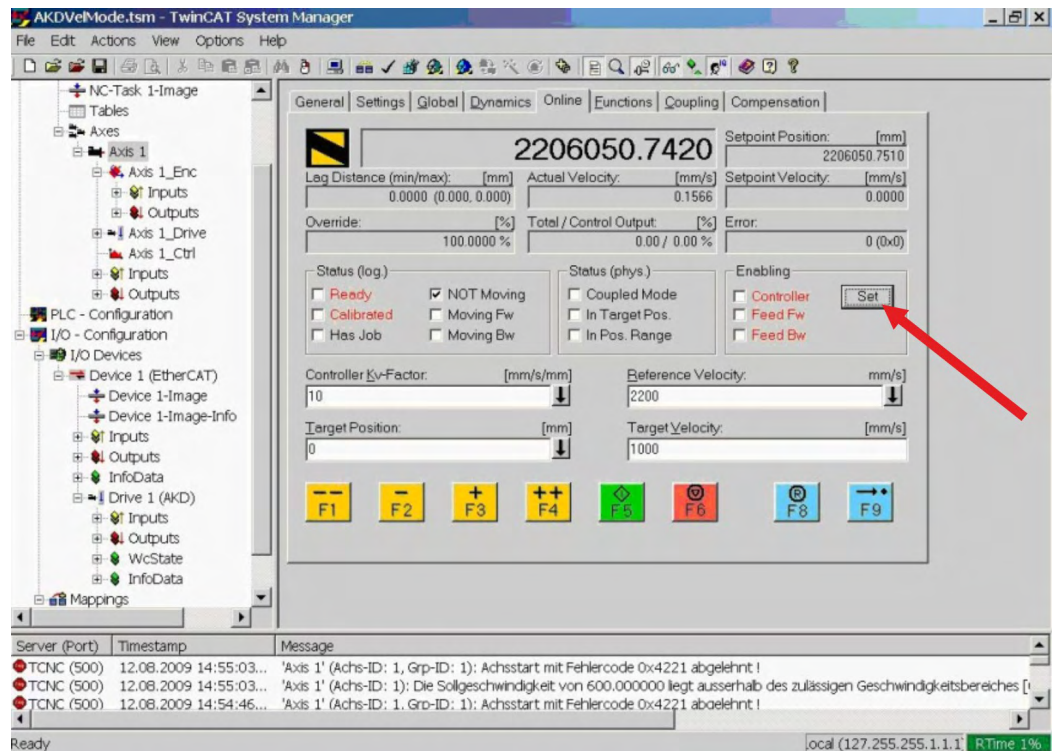
3.7.5 Netzwerkkonfiguration aktivieren

Vergewissern Sie sich, dass der AKD im Geräte-Strukturbaum erscheint. Geben Sie anschließend die Netzwerk-Konfiguration frei. Drücken Sie zunächst die Schaltfläche , zum Erzeugen des Mappings und anschließend , zum Start der Konfigurationprüfung durch TwinCAT. Wechseln Sie zum Abschluss über  in den Betriebsmodus. Prüfen Sie, ob der Wechsel von TwinCAT zum Betriebsmodus zulässig ist.



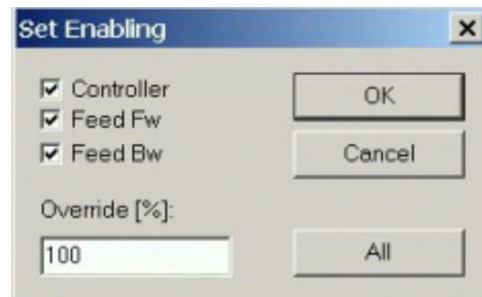
3.7.6 Achse aktivieren und verschieben

Die Achse kann durch Mausclick auf die Set-Schaltfläche im Online-Fenster innerhalb der jeweiligen Achse aktiviert werden. Siehe auch das folgende Bild.



Daraufhin erscheint ein Popup-Fenster.

Die folgende Einstellung aktiviert den Antrieb und ermöglicht Befehlswerte in beide Fahrrichtungen.



Sobald die nachstehenden gelben Schaltflächen im Online-Fenster angeklickt werden, bewegt sich der Motor in positive oder negative Richtung:



3.8 Inbetriebnahme von WorkBench über TwinCAT

Dieses Kapitel beschreibt, wie Sie WorkBench über das TwinCAT-System konfigurieren und einen Motor in Bewegung versetzen können.

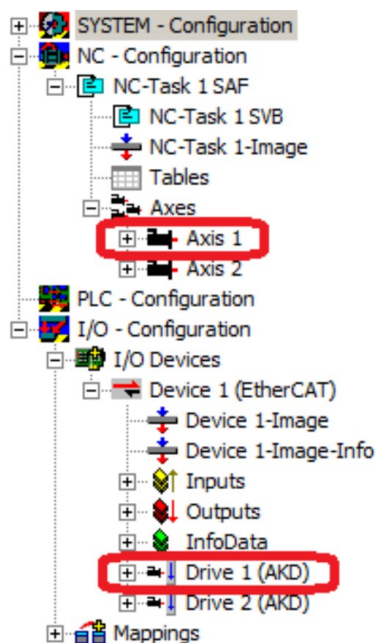
Dieses Kapitel enthält keine spezifischen Details über TwinCAT oder WorkBench an sich, sondern Leitlinien und Informationen darüber, wie TwinCat-Master und WorkBench zusammenarbeiten.

Hauptschritte zum Konfigurieren eines WorkBench über TwinCAT Systems:

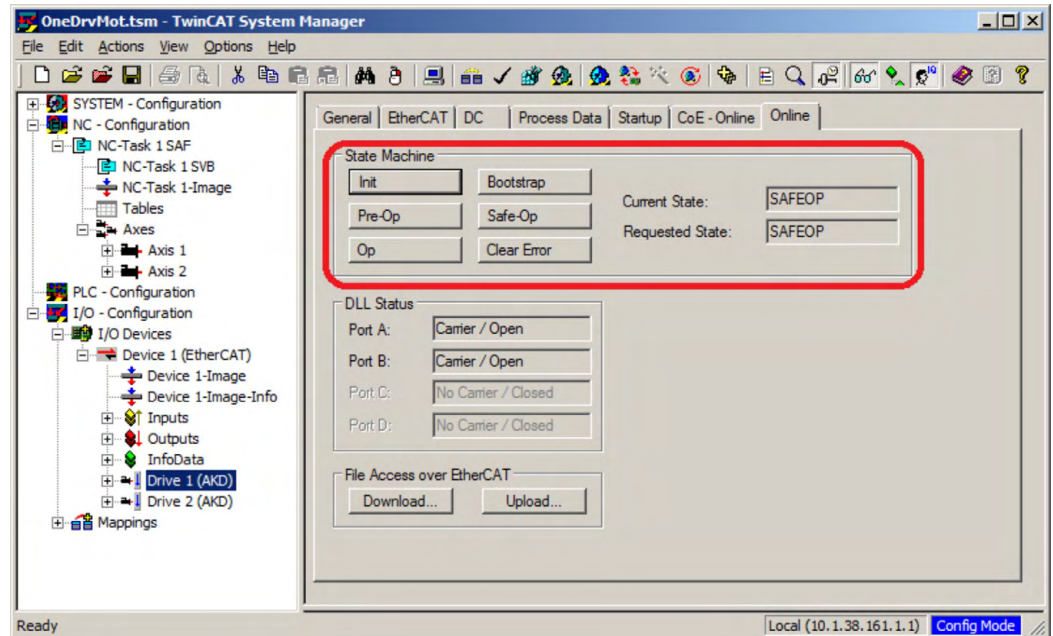
- Konfiguration von TwinCAT und WorkBench
- Anschluss an einen Servoverstärker über WorkBench
- Servoverstärker konfigurieren und freigeben

3.8.1 Konfiguration von TwinCAT und WorkBench

Das EtherCAT-Netzwerk muss mit dem TwinCAT System Manager eingerichtet und verwaltet werden. Für den Anschluss an einen Servoverstärker und dessen Freigabe muss der Servoverstärker unter I/O Devices im TwinCAT System Manager geladen und die Achse zu NC - Configuration hinzugefügt werden, wie unter → S. 20 "Setup via TwinCAT NC/PTP System Manager " im EtherCAT Handbuch gezeigt.



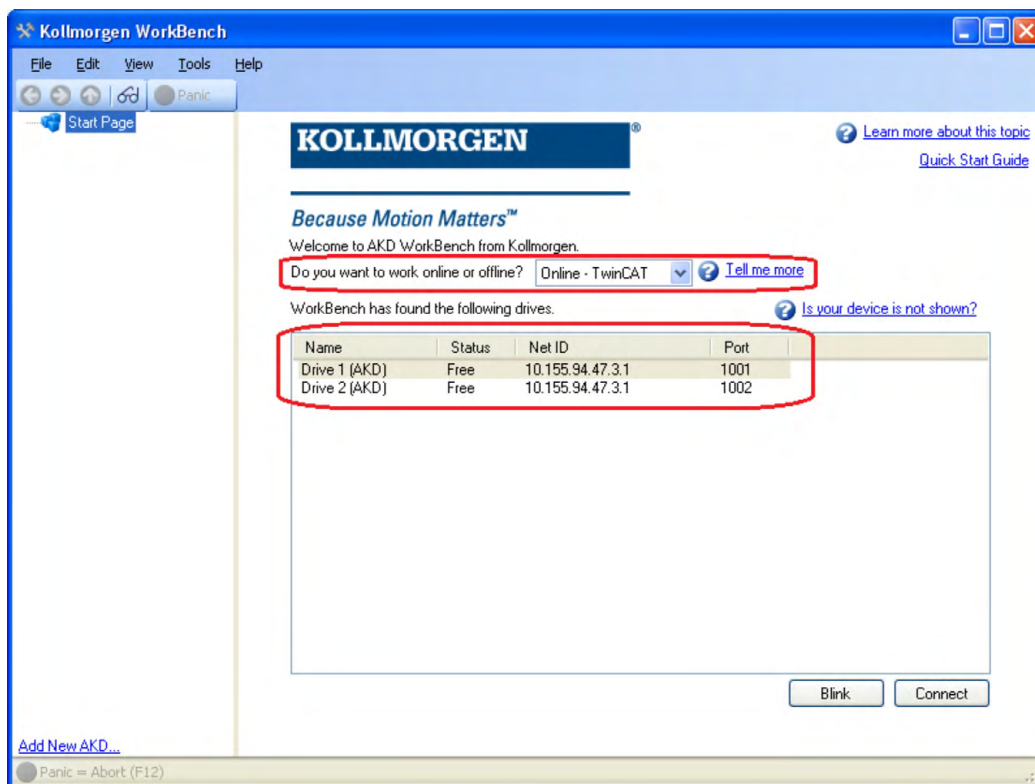
Zum Anschluss an die Servoverstärker über WorkBench müssen sich diese im Zustand Pre-Op, Safe-Op oder Op befinden. Der Zugriff auf die Statusmaschine für einen Servoverstärker kann über die Registerkarte Online für den entsprechenden Servoverstärker unter dem Knoten I/O Configuration → I/O Devices → Device [x] → Drive [x] erfolgen (siehe Screenshot unten).



Das Installationsverfahren für WorkBench entspricht dem üblichen Verfahren. Ausnahme: WorkBench muss in derselben Maschine installiert werden wie TwinCAT. Die Kommunikation mit dem Servoverstärker erfolgt über den TwinCAT-Master. WorkBench kann nicht dezentral an den Master angeschlossen werden.

3.8.2 Anschluss an einen Servoverstärker über WorkBench

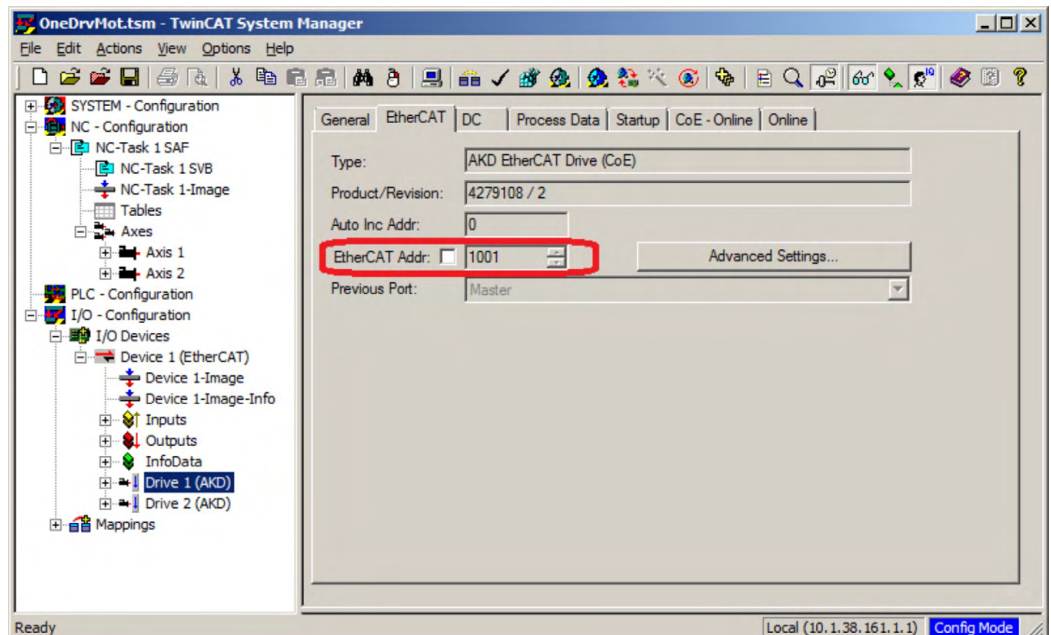
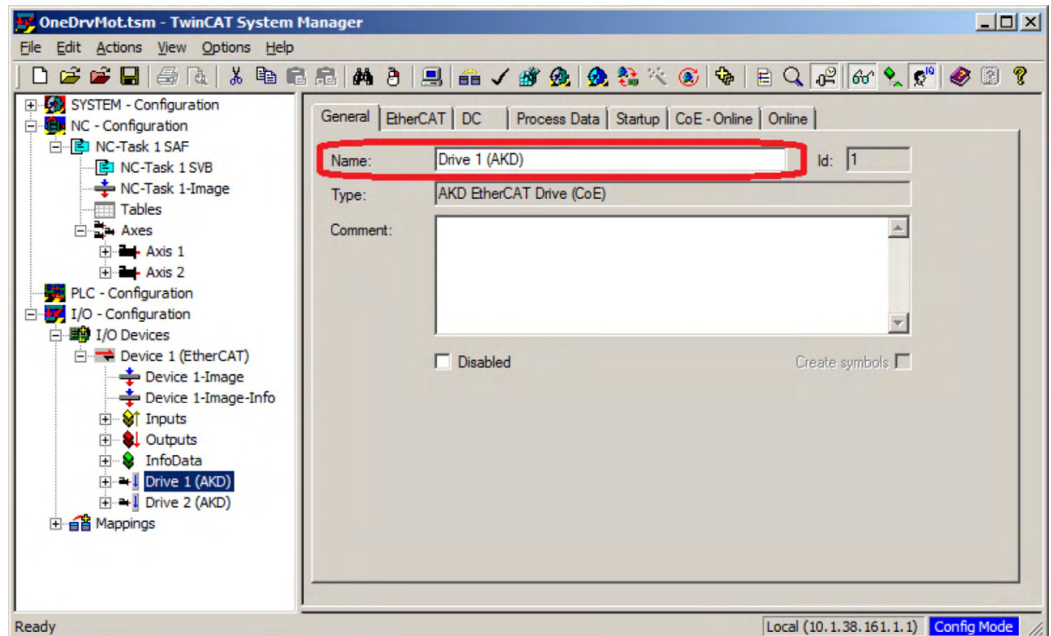
Zum Anschluss an einen Servoverstärker muss in WorkBench ein TwinCAT-Gerät hinzugefügt werden. Dies ist über die Startseite von WorkBench möglich. Zunächst muss der Typ des Servoverstärkers (Online - TwinCAT) festgelegt werden. Daraufhin wird eine Liste mit verfügbaren Servoverstärkern angezeigt.



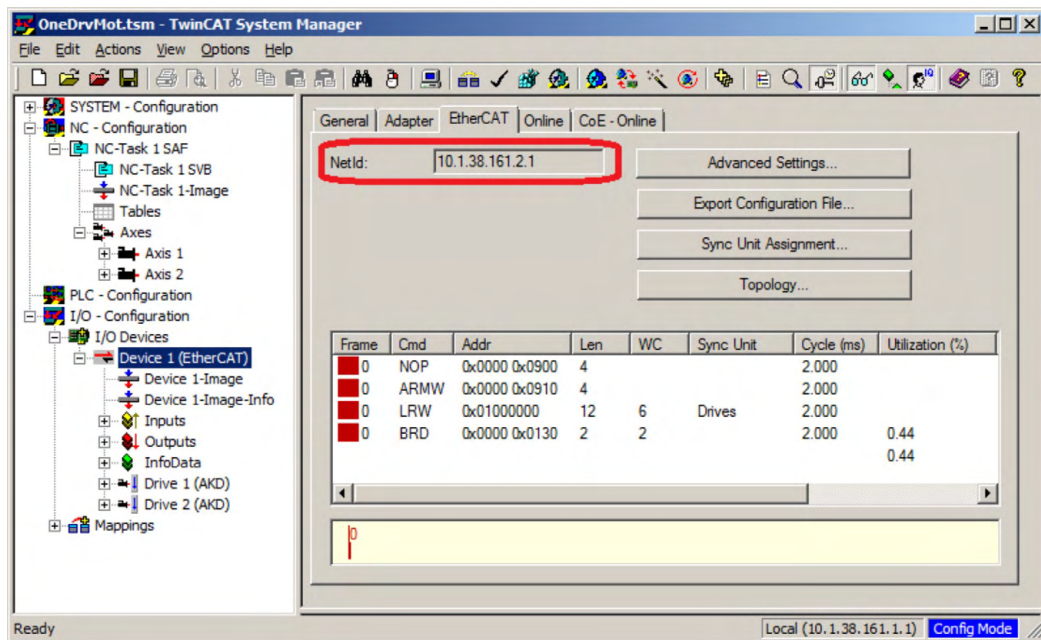
Für jeden Servoverstärker werden Name, Status-, Netz-ID und Port-Nummer angegeben. Nach Auswahl eines Servoverstärkers wird bei Anklicken der Schaltfläche „Verbinden“ im linken Rahmen von WorkBench ein Gerät angelegt und eine Verbindung zu diesem Gerät hergestellt.

Die Angaben zu Name, Netz-ID und Port-Nummer stammen aus der Konfigurationsdatei des TwinCAT-Masters (der Name kann von dem durch den Befehl *DRV.NAME* zurück-gemeldeten Namen des Servoverstärkers abweichen). Der Status gibt an, ob bereits ein in WorkBench angelegtes Gerät mit diesem bestimmten Servoverstärker verbunden ist.

Name und Port-Nummer des Servoverstärkers können im TwinCAT System Manager unter der Registerkarte General (Allgemein) und EtherCAT bzw. für den entsprechenden Servoverstärker unter I/O Configuration → I/O Devices → Device [x] → Drive [x] abgerufen werden.



Die Netz-ID kann in der Registerkarte EtherCAT unter I/O Configuration → I/O Devices → Device [x] abgerufen werden.



Es ist wichtig zu verstehen, dass diese Angaben nicht vom Servoverstärker selbst, sondern vom TwinCAT Master stammen. Wenn die TwinCAT-Konfiguration also nicht die tatsächliche Netzwerk-Konfiguration widerspiegelt, ist möglicherweise ein Servoverstärker in WorkBench aufgelistet, der nicht eingeschaltet bzw. nicht an das EtherCAT-Netzwerk angebunden ist, oder Sie haben einen Servoverstärker, der eingeschaltet und an das TwinCAT-Netzwerk angebunden, aber nicht in der WorkBench - Liste aufgeführt ist.

3.8.3 Servoverstärker konfigurieren und freigeben

Nach dem Verbindungsaufbau mit WorkBench kann ein Servoverstärker unter Verwendung aller normalen WorkBench-Funktionen konfiguriert werden.

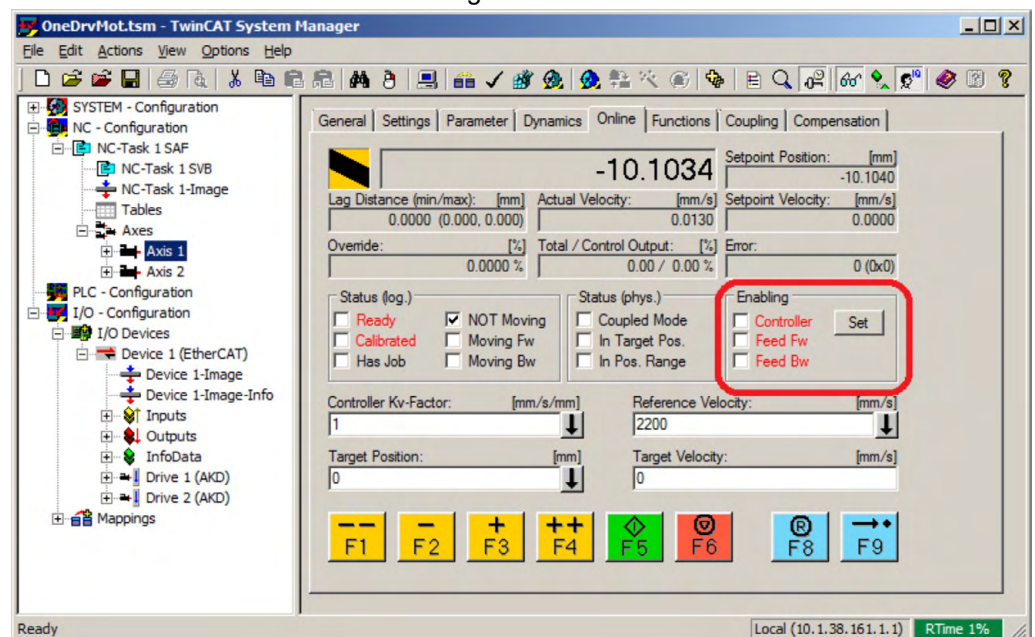
Der einzige Vorgang, der nicht mit WorkBench über TwinCAT durchgeführt werden kann, ist das Herunterladen neuer Firmware auf den Servoverstärker. Der Download neuer Firmware auf den Servoverstärker muss über die Funktion „File over EtherCAT“ (FoE) des TwinCAT-Servers erfolgen.

HINWEIS

Wenn die zyklische Kommunikation des TwinCAT-Masters aktiviert ist, werden einige von WorkBench über den ASCII-Kanal gesendeten Befehle möglicherweise durch den TwinCAT-Master überschrieben. Ein von WorkBench gesendeter Befehl zur Freigabe des Servoverstärkers hat in der Regel keine Auswirkung, da das Steuerwort meist durch Mapping zugewiesen ist.

Mit TwinCAT können Sie den Servoverstärker wie folgt freigeben:

1. Die Registerkarte Online wählen in NC Configuration → Axes → Axis [x].
2. Die Schaltfläche Set im Bereich Enabling wählen.

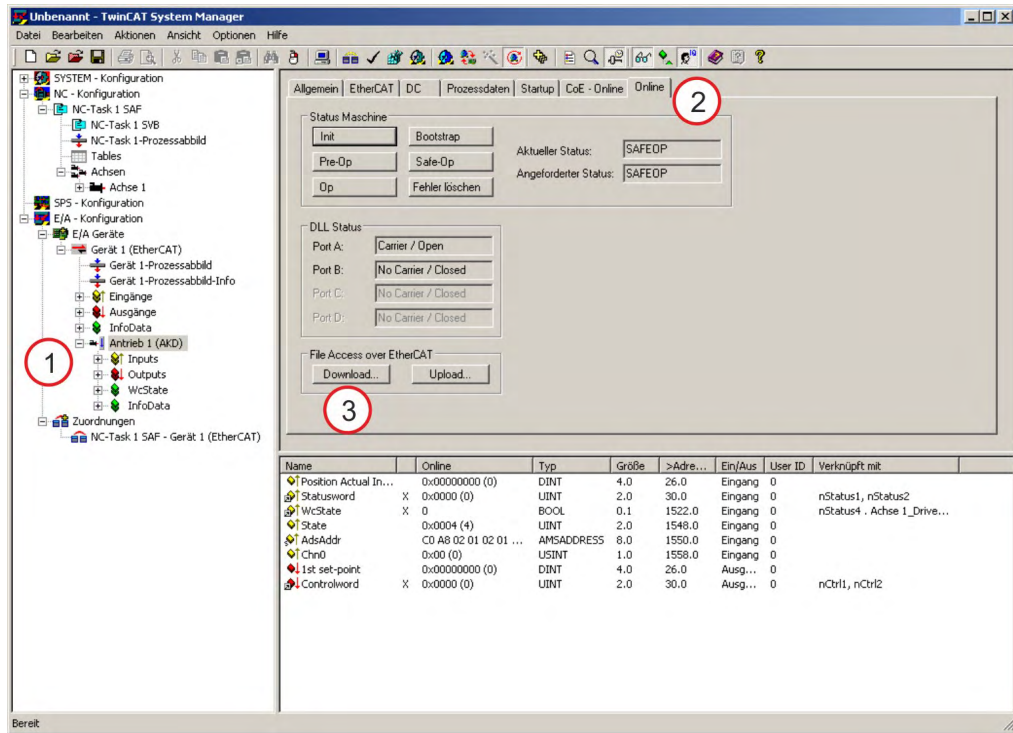


3. Im Popup-Dialogfenster das Kontrollkästchen Controller aktivieren, um den Servoverstärker freizugeben (bzw. die Aktivierung aufheben, um den Servoverstärker zu sperren), und mit OK bestätigen.

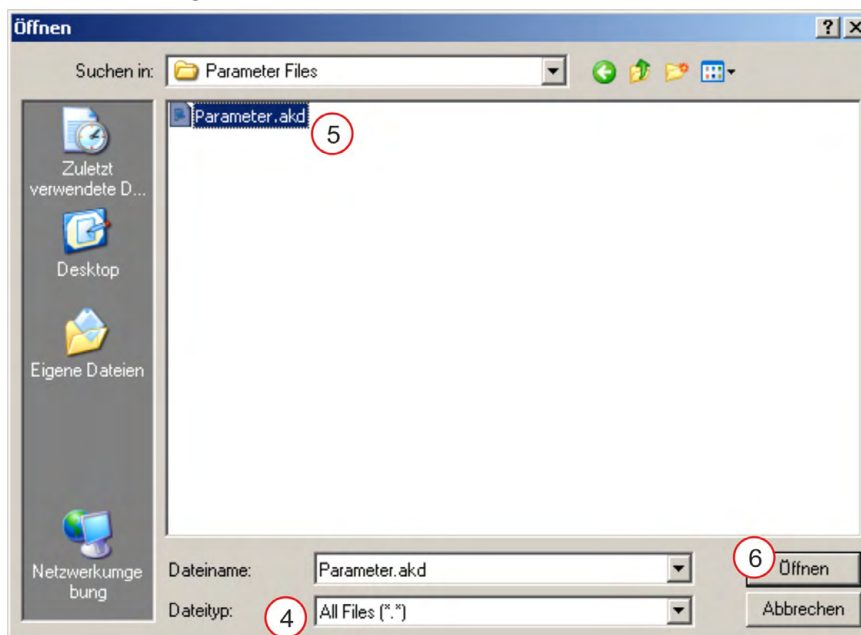
3.8.4 Eine Parameterdatei über TwinCAT laden

Sie können eine Parameterdatei über EtherCAT in den Verstärker laden. Bevor Sie mit dem Download beginnen, stellen Sie sicher, dass sich der Verstärker in einem der Stati INIT, PREOP oder SAFEOP befindet.

1. Wählen Sie zunächst den Verstärker an.
2. Wechseln Sie zu Registerkarte Online.



3. Klicken Sie auf die Download Schaltfläche.
4. Wählen Sie Dateityp "All Files (*.*)", um Parameterdateien mit der Endung ".akd" angezeigt zu bekommen.
5. Wählen Sie die Datei.
6. Klicken Sie auf Öffnen zum Start des Download.

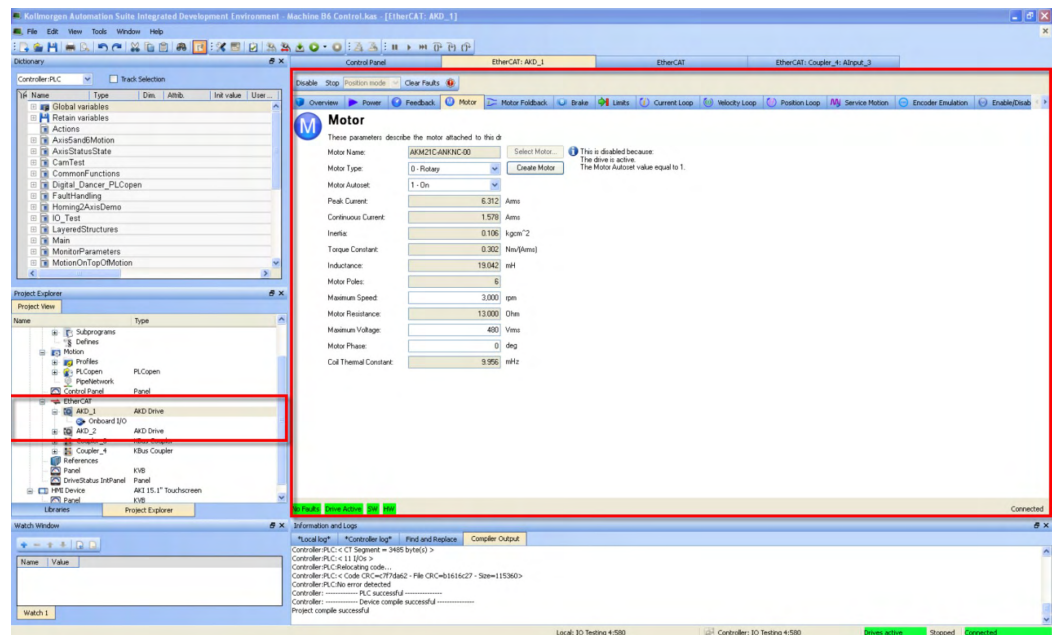


INFO

Download einer Parameterdatei über TwinCAT wird ab Firmware Version 01.12.000 unterstützt.

3.9 Konfiguration über KAS IDE

Wenn Sie ein Kollmorgen Automation Suite System (KAS) verwenden, ist die AKD-Konfiguration vollständig in die KAS Integrated Development Environment (IDE) integriert, wie nachfolgend gezeigt:



Weitere Informationen zur Konfiguration für ein KAS-System finden Sie in folgenden Abschnitten der KAS-Dokumentation:

- **KAS IDE Benutzerhandbuch:** Siehe Abschnitt 4.2.3 Add and Configure Drive.
- **KAS Onlinehilfe:** Siehe **Using the KAS IDE> Creating a Project> Step 3 - Add and Configure Drive.**

4 EtherCAT-Profil

4.1 Slave-Register	33
4.2 AL Event und Interrupt Freigabe	34
4.3 Phasenhochlauf	36
4.4 CANopen over EtherCAT (CoE) Statusmaschine	38
4.5 Feste PDO Mappings	41
4.6 Flexible PDO Mappings	43
4.7 Unterstützte zyklische Sollwert- und Istwerte	51
4.8 Unterstützte Betriebsarten	53
4.9 Einstellung der EtherCAT-Zykluszeit	53
4.10 Maximale Zykluszeiten in Abhängigkeit von der Betriebsart	53
4.11 Synchronisation	54
4.12 Latch-Steuerwort und Latch-Statuswort	55
4.13 Verwendung der Mailbox	56
4.14 EEPROM Inhalt	60
4.15 Emergency Service	60

4.1 Slave-Register

Die Tabelle unten gibt die Adressen der einzelnen Register im FPGA-Speicher an. Die Daten werden im Little-Endian-Format zur Verfügung gestellt, wobei das niederwertige Byte (LSB) die niedrigste Adresse einnimmt. Eine detaillierte Beschreibung aller Register und FPGA-Speicherplätze ist in der Beschreibung „EtherCAT Slave Controller“ der EtherCAT-Nutzerorganisation (www.EtherCAT.org) erhältlich.

Adresse	Länge (Byte)	Beschreibung	ZA ECAT*	ZA Drive*
0x0120	2	AL-Steuerung	R/W	R/O
0x0130	2	AL Status	R/O	R/W
0x0134	2	AL-Statuscode	R/O	R/W
0x0204	2	Unterbrechung Freigabe Register	R/O	R/W
0x0220	2	AL Event (IRQ Event)	R/W	R/O
0x0800	8	Sync Manager 0 (Mail Out Steuerregister)	R/W	R/O
0x0808	8	Sync Manager 1 (Mail In Steuerregister)	R/W	R/O
0x0810	8	Sync Manager 2 (Prozessdaten Output Steuerregister)	R/W	R/O
0x0818	8	Sync Manager 3 (Prozessdaten Input Steuerregister)	R/W	R/O
0x0820	8	Sync Manager 4	R/W	R/O
0x0828	8	Sync Manager 5	R/W	R/O
0x0830	8	Sync Manager 6	R/W	R/O
0x0838	8	Sync Manager 7	R/W	R/O
0x0840	8	Sync Manager 8	R/W	R/O
0x1100	max. 64	ProOut-Buffer (Prozessdaten Output, Sollwerte ECAT)	R/W	R/O
0x1140	max. 64	ProIn (Prozessdaten Input, Istwerte ECAT)	R/O	R/W
0x1800	bis 512** bis 1024**	Mailausgangs-Puffer (Objektkanal-Puffer ECAT, die Byte-Länge ist in der Gerätebeschreibungsdatei angegeben)	R/W	R/O
0x1C00	bis 512** bis 1024**	Mail In Buffer (Objektkanal Buffer des Servoverstärker, die Byte-Länge ist in der Gerätebeschreibungsdatei angegeben)	R/O	R/W

* ZA ECAT = Zugriffsart EtherCAT

* ZA Drive = Zugriffsart Servoverstärker

** abhängig von Firmware Version und Revisionsnummer

4.2 AL Event und Interrupt Freigabe

Die Kommunikation zwischen Servoverstärker und EtherCAT FPGA kann Interrupt gesteuert sein. Die Register „Interrupt Freigabe“ und „AL Event“ sind für die Interruptsfunktion der EtherCAT-Schnittstelle verantwortlich.

Es gibt zwei Events, die ebenfalls zu einem HW-Interrupt im Verstärker führen: Das EEPROM Emulations-Event und das SyncManager 2-Event. Die Istwerte des Verstärkers (SyncManager 3 Data) werden während jeder HW-IRQ ohne Anfrage eines AL Events geschrieben, ausgelöst beispielsweise durch ein SyncManager 2 Event. Der Mailbox-Austausch zwischen Master und AKD wird komplett durch Abfrage des AL Eventregisters im Rahmen der Background-Task abgewickelt.

Der Verstärker aktiviert individuelle EtherCAT Schnittstellen-Events, wenn das entsprechende Bit des Registers „Interrupt Freigabe“ auf 1 gesetzt ist. Ist das Bit auf 0 gesetzt, sind die Hardware-Interrupts für die spezifischen Events deaktiviert.

4.2.1 Register „Interrupt Freigabe“ (Adresse 0x0204:0x0205)

Parameter	Adresse	Bit	ZA Drive	ZA ECAT	Beschreibung
AL Control Event	0x204	0	R/W	R/O	Aktivierung des AL Control Events für Phasenhochlauf
-	0x204	1	R/W	R/O	reserviert
Sync0 DC Distributed Clock	0x204	2	R/W	R/O	Aktivieren von Distributed Clock (DC) Sync 0 Interrupts für die komplette Kommunikation
Sync1 DC Distributed Clock	0x204	3	R/W	R/O	Aktivieren von Distributed Clock (DC) Sync 1 Interrupts für die komplette Kommunikation
SyncManager activation register change	0x204	4	R/W	R/O	Aktivierung des IRQ für „SyncManager activation register change“
EEPROM-Emulations Event	0x204	5	R/W	R/O	Aktivierung der EEPROM Emulations-Interrupts
-	0x204	3 bis 7	R/W	R/O	reserviert
Sync Manager 0 Event (Mail Out Event)	0x205	0	R/W	R/O	Aktivierung der Mailbox Output Events (SDO, Sync Manager 0) für Objektkanal
Sync Manager 1 Event (Mail In Event)	0x205	1	R/W	R/O	Aktivierung der Mailbox Input Event (SDO, Sync Manager 1) für Objektkanal
Sync Manager 2 Event (Pro Out Event)	0x205	2	R/W	R/O	Aktivierung der Prozessdaten Output Events (PDO, zyklische Sollwerte der Karte)
Sync Manager 3 Event (Pro In Event)	0x205	3	R/W	R/O	Aktivierung der Prozessdaten Input Events (PDO, zyklische Istwerte des Servoverstärkers)
-	0x205	4 to 7	R/W	R/O	reserviert

4.2.2 AL Event-Anfrage (Adresse 0x0220:0x0221)

Wenn das relevante Bit der AL Event-Anfrage auf 1 gesetzt ist, teilt die EtherCAT-Schnittstelle dem Verstärker mit, welches Event durch den AKD verarbeitet werden soll.

Parameter	Adresse	Bit	ZA Drive	ZA ECAT	Beschreibung
AL Control Event	0x220	0	R/O	R/W	Verarbeitung des AL Control Events für Phasenhochlauf
Sync0 Distributed Clock (DC) Event	0x220	2	R/O	R/W	Verarbeitung eines Distributed Clock (DC) Events
Sync1 Distributed Clock (DC) Event	0x220	3	R/O	R/W	Verarbeitung eines Distributed Clock (DC) Events
SyncManager activation register change	0x220	4	R/O	R/W	Der Inhalt des SyncManager Aktivierungsregisters wurde geändert.
EEPROM-Emulations Event	0x220	5	R/O	R/W	Verarbeitung eines EEPROM-Emulation Events zur Identifizierung des AKD innerhalb des Netzwerks.
-	0x220	6 bis 7	R/O	R/W	reserviert
Sync Manager 0 Event	0x221	0	R/O	R/W	Mailbox-Anfrage (SDO, Sync Manager 0) für Objektkanal
Sync Manager 1 Event	0x221	1	R/O	R/W	Mailbox-Antwort (SDO, Sync Manager 1) für Objektkanal
Sync Manager 2 Event	0x201	2	R/O	R/W	Prozessdatenausgang (PDO, zyklische Sollwerte der Karte)
Sync Manager 3 Event	0x201	3	R/O	R/W	Prozessdateneingang (PDO, zyklische Istwerte des Servoverstärkers)
Sync Manager 4 –					
Sync Manager 7 Event	0x221	4 bis 7	R/O	R/W	reserviert
Sync Manager 8 –					
Sync Manager 15 Event	0x222	0 bis 7	R/O	R/W	reserviert

4.3 Phasenhochlauf

Die Register für AL Control, AL Status und AL-Status Code sind verantwortlich für den Kommunikations-Phasenhochlauf (auch als EtherCAT-Statuswechsel bezeichnet) und die Anzeige des aktuellen Status sowie etwaiger Fehlermeldungen. Der Servoverstärker antwortet auf jede Transition-Anfrage der EtherCAT-Schnittstelle durch das Register AL Control über die Register AL Status und AL-Statuscode. Etwaige Fehlermeldungen werden im AL-Status Code Register angezeigt.

Ein Statuswechsel im AL Control-Register wird im AKD abgefragt, d. h. ein AL Control Event führt nicht zu einem HW-Interrupt innerhalb des Verstärkers.

4.3.1 AL-Control (Adresse 0x0120:0x0121)

Parameter	Adresse	Bit	ZA Drive	ZA ECAT	Beschreibung
Status	0x120	3 ...0	R/O	W/O	0x01: Init Request
0x02: PreOperational Request					
0x03: Bootstrap Mode Request					
0x04: Safe Operational Request					
0x08: Operational Request					
Bestätigung	0x120	4	R/O	W/O	0x00: Keine Fehlerquittierung 0x01: Fehlerquittierung (positive Flanke)
reserviert	0x120	7 ...5	R/O	W/O	-
Applikations spezifisch	0x120	15 ...8	R/O	W/O	-

4.3.2 AL-Status (Adresse 0x0130:0x0131)

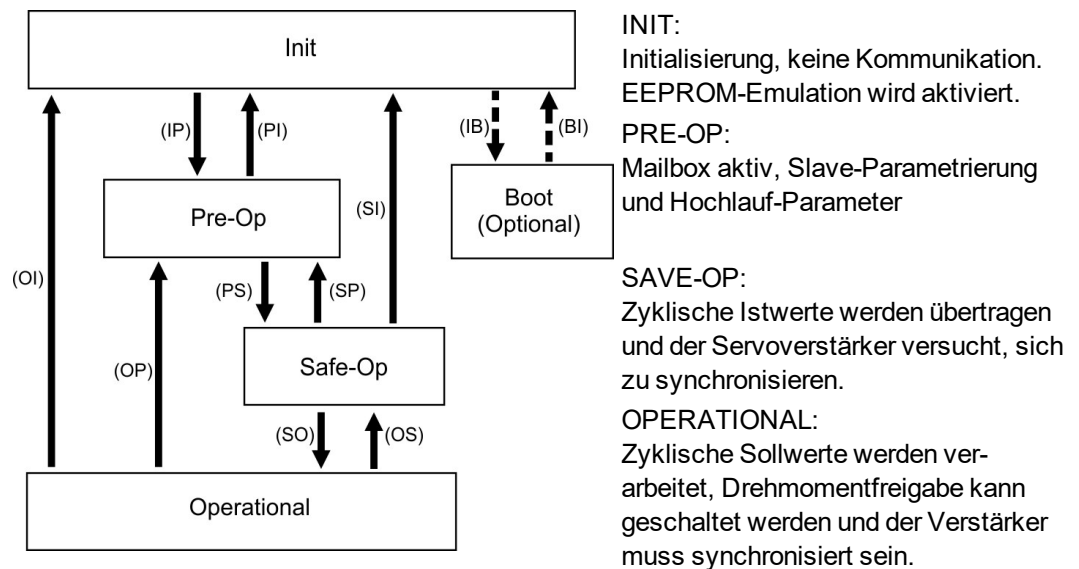
Parameter	Adresse	Bit	ZA Drive	ZA ECAT	Beschreibung
Status	0x130	3 ...0	W/O	R/O	0x01: Init
0x02: PreOperational					
0x03: Bootstrap Mode					
0x04: Safe Operational					
0x08: Operational					
Statuswechsel	0x130	4	W/O	R/O	0x00: Bestätigung 0x01: Fehler, z. B. unzulässige Transition
reserviert	0x130	7 ...5	W/O	R/O	-
Applikations spezifisch	0x130	15 ...8	W/O	R/O	-

4.3.3 AL-Statuscode (Adresse 0x0134:0x0135)

Parameter	Adresse	Bit	ZA Drive	ZA ECAT	Beschreibung
Status	0x134	7 bis 0	W/O	R/O	Siehe Tabelle unten.
Status	0x135	7 bis 0	W/O	R/O	Siehe Tabelle unten.
Code	Beschreibung	Aktueller Status (Statuswechsel)	Resultierender Status		
0x0000	Kein Fehler	Alle	Aktueller Status		
0x0011	Fehlerhafte Statuswechsel-Anforderung	I -> S, I -> O, P -> O, O -> B, S -> B, P -> B	Aktueller Status + E		
0x0017	Fehlerhafter Sync Manager-Konfiguration	I -> P, P -> S	Aktueller Status + E		

Andere Codes werden nicht unterstützt.

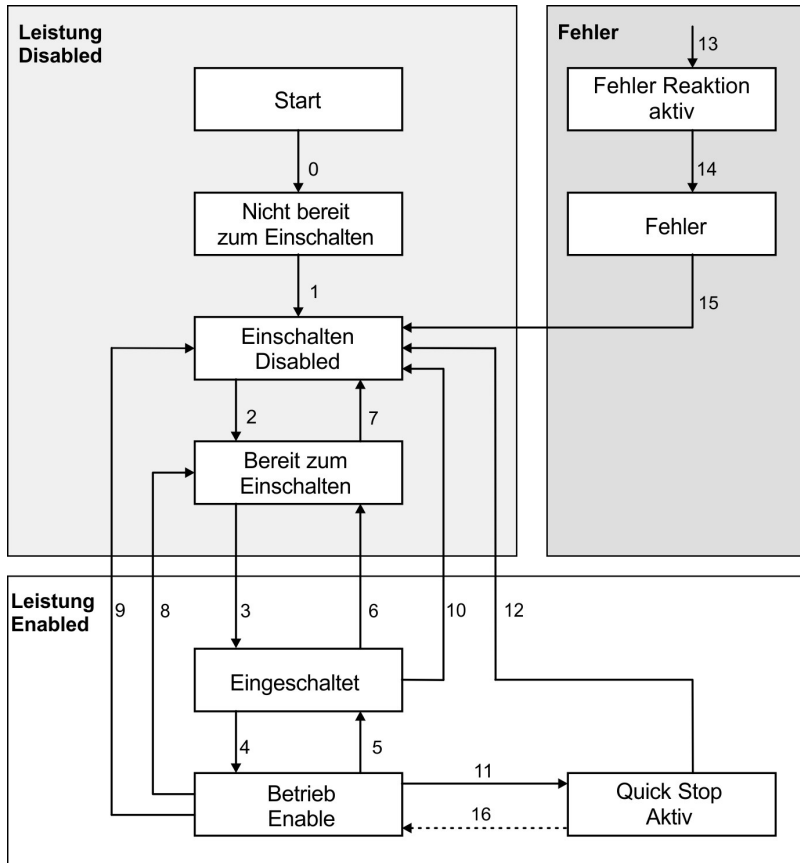
4.3.4 EtherCAT-Kommunikationsphasen



Beschreibung der Kommunikations-Transitionen

Übergang	AL Control (Bit 3 bis 0)	Beschreibung
(IB)	0x03	-
(BI)	-	-
(IP)	0x02	AKD liest die Konfiguration von SyncManager 0 & 1 und prüft den Wert der Startadresse sowie die Länge. Der AKD bereitet sich für die Abwicklung von SyncManager 0 Ereignissen vor.
(PI)	0x01	-
(PS)	0x04	AKD liest die Konfiguration von SyncManager 2 & 3 und prüft den Wert der Startadresse sowie die Länge.
(SP)	0x02	-
(SI)	0x01	-
(SO)	0x08	Der SyncManager 2 Hardware-Interrupt wird durch den Verstärker aktiviert.
(OS)	0x04	Deaktivierung des SyncManager 2 Hardware-Interrupts.
(OP)	0x02	Deaktivierung des SyncManager 2 Hardware-Interrupts.
(OI)	0x01	Deaktivierung des SyncManager 2 Hardware-Interrupts.

4.4 CANopen over EtherCAT (CoE) Statusmaschine



Die Statusmaschine für Steuer- und Statuswort entspricht der CANopen Statusmaschine gemäß DS402.

Die CANopen Steuer- und Statuswörter werden bei jeder festen PDO-Zuordnung erfasst (siehe Kapitel "Feste PDO Mappings" (→ S. 41)).

4.4.1 Statusbeschreibung

Status	Beschreibung
Nicht einschaltbereit	Der Servoverstärker ist nicht einschaltbereit, die Steuerung hat keine Betriebsbereitschaft erkannt. Der Servoverstärker befindet sich noch in der Bootphase oder in einem Fehlerzustand.
Einschaltsperre	Im Status „Switch On Disable“ kann der Verstärker nicht durch die EtherCAT-Schnittstelle aktiviert werden, z. B. weil keine Spannungsversorgung vorhanden ist.
Einschaltbereit	Im Status „Ready to Switch On“ kann der Verstärker über das Steuerwort aktiviert werden.
Eingeschaltet	Im Status „Switched On“ ist der Verstärker aktiviert, die Sollwerte der EtherCAT-Schnittstelle werden jedoch noch nicht übernommen. Der Verstärker befindet sich im Stillstand und eine positive Flanke in Bit 3 des Steuerworts aktiviert die Sollwertübertragung (Übergang in den Zustand „Operation Enable“).
Betrieb freigeben	In diesem Zustand ist der Servoverstärker aktiviert und Sollwerte werden von der EtherCAT-Schnittstelle übertragen.
Schnellhalt aktiv	Der Servoverstärker folgt einer Schnellhalt-Rampe.
Fehlerreaktion aktiv	Der Servoverstärker reagiert mit einer Nothalt-Rampe auf einen Fehler.
Fehler	Ein Fehler liegt an, der Antrieb wurde gestoppt und gesperrt.

4.4.2 Befehle im Steuerwort

Bitbelegung im Steuerwort

Bit	Name	Bit	Name
0	Einschalten	8	Pause/Halt
1	Disable Voltage	9	reserviert
2	Quick Stop	10	reserviert
3	Enable Operation	11	reserviert
4	betriebsartspezifisch	12	reserviert
5	betriebsartspezifisch	13	Herstellerspezifisch
6	betriebsartspezifisch	14	Herstellerspezifisch
7	Reset Fault	15	Herstellerspezifisch

Befehle im Steuerwort

Befehl	Bit 7 Fehler- Reset	Bit 3 Betrieb freigeben	Bit 2 Schnellhalt	Bit 1 Spannung sperren	Bit 0 Switch On	Transitions
Herunterfahren	X	X	1	1	0	2, 6, 8
Switch On	X	X	1	1	1	3
Disable Voltage	X	X	X	0	X	7, 9, 10, 12
Quick Stop	X	X	0	1	X	7, 10, 11
Betrieb sperren	X	0	1	1	1	5
Enable Operation	X	1	1	1	1	4, 16
Fault Reset	1	X	X	X	X	15

Mit **X** gekennzeichnete Bits sind irrelevant. **0** und **1** kennzeichnen den Zustand der einzelnen Bits.

Von der Betriebsart abhängige Bits im Steuerwort

Die folgende Tabelle beschreibt die von der Betriebsart abhängigen Bits im Steuerwort. Derzeit werden ausschließlich herstellerspezifische Betriebsarten unterstützt. Die einzelnen Betriebsarten werden über das Objekt 6060h „Betriebsarten“ eingestellt.

Betriebsart	Nr.	Bit 4	Bit 5	Bit 6
Profile Position Mode (pp)	01h	new_setpoint	change_set_immediately	absolut/relativ
Profile Velocity Mode (pv)	03h	reserviert	reserviert	reserviert
Profile Torque Mode (tq)	04h	reserviert	reserviert	reserviert
Homing Mode (hm)	06h	homing_operation_start	reserviert	reserviert
Interpolated Position Mode (ip)	07h		reserviert	reserviert
Cyclic synchronous position mode	08h	reserviert	reserviert	reserviert

Beschreibung der übrigen Bits im Steuerwort

Bit 8: (Pause) Ist Bit 8 gesetzt, stoppt der Antrieb in allen Betriebsarten. Die Sollwerte (Geschwindigkeit für Referenzfahrt oder Tippbetrieb, Fahrauftragsnummer, Sollwerte für Digitalmodus) der einzelnen Betriebsarten bleiben erhalten.

Bit 9,10: Diese Bits sind für das Antriebsprofil (DS402) reserviert.

Bit 13, 14, 15: Diese Bits sind herstellerspezifisch und derzeit reserviert.

4.4.3 Bits der Statusmaschine (Statuswort)

Bitbelegung im Statuswort

Bit	Name	Bit	Name
0	Einschaltbereit	8	Herstellerspezifisch (reserviert)
1	Eingeschaltet	9	Remote (immer 1)
2	Betrieb freigeben	10	Ziel erreicht
3	Fehler	11	Interne Grenze aktiv
4	Spannung freigegeben	12	Betriebsartspezifisch (reserviert)
5	Schnellhalt	13	Betriebsartspezifisch (reserviert)
6	Einschaltsperr	14	Herstellerspezifisch (reserviert)
7	Warnung	15	Herstellerspezifisch (reserviert)

Zustände der Statusmaschine

Status	Bit 6 Einschalt- Disable	Bit 5 Schnellhalt	Bit 3 Fehler	Bit 2 Operation Enable	Bit 1 Einge- Ein	Bit 0 Ready to Einschalten
Nicht einschaltbereit	0	X	0	0	0	0
Einschaltsperr	1	X	0	0	0	0
Einschaltbereit	0	1	0	0	0	1
Eingeschaltet	0	1	0	0	1	1
Betrieb freigegeben	0	1	0	1	1	1
Fehler	0	X	1	0	0	0
Fehlerreaktion aktiv	0	X	1	1	1	1
Schnellhalt aktiv	0	0	0	1	1	1

Mit **X** gekennzeichnete Bits sind irrelevant. **0** und **1** kennzeichnen den Zustand der einzelnen Bits.

Beschreibung der übrigen Bits im Statuswort

Bit 4: voltage_enabled. Wenn dieses Bit gesetzt ist, dann liegt die Zwischenkreisspannung an.

Bit 7: warning. Für das Setzen von Bit 7 und diese Warnung kann es mehrere Gründe geben. Der Grund für diese Warnung kann mithilfe von Object 2000h (Systemwarnungen) ermittelt werden.

Bit 9: remote. Ist immer auf 1 gesetzt, d. h. der Antrieb kann immer kommunizieren und über die RS232-Schnittstelle beeinflusst werden.

Bit 10: target_reached. Wird gesetzt, wenn der Antrieb die Zielposition erreicht hat.

Bit 11: internal_limit_active. Dieses Bit drückt aus, dass eine Bewegung begrenzt wurde oder wird. In verschiedenen Betriebsarten führen unterschiedliche Warnungen zum Setzen des Bits.

4.5 Feste PDO Mappings

Es können verschiedene vordefinierte Mappings über die Objekte 0x1C12 und 0x1C13 für den zyklischen Datenaustausch ausgewählt werden. Mit dem Objekt 0x1C12 Subindex 1 (Sync Manager 2 Assignment) kann über die Werte 0x1701, 0x1702, 0x1720 bis 0x1725 ein festes Mapping für die zyklischen Sollwerte eingestellt werden. Mit dem Objekt 0x1C13 Subindex 1 (Sync Manager 3 Assignment) kann über die Werte 0x1B01, 0x1B20 bis 0x1B26 ein festes Mapping für die zyklischen Istwerte des Verstärkers eingestellt werden.

Die folgende Sequenz beschreibt die Auswahl der festen Zuordnung 0x1701 über SDOs:

1. SDO Schreibzugriff auf Objekt 0x1C 12 Sub0 Data:0x00
2. SDO Schreibzugriff auf Objekt 0x1C12 Sub1 Data:0x1701
3. SDO Schreibzugriff auf Objekt 0x1C12 Sub0 Data:0x01

INFO

In AKD.XML Dateien bis zu Firmware Version 1.8.x.x wurde im festen Mapping 0x1701 das Objekt 0x6062sub0 als "Position Sollwert" benutzt. In AKD.XML Dateien ab AKDFirmware Version 1.8.5.0 wird Objekt 0x60C1sub1 als "Position Sollwert" benutzt und eine zusätzliche XML Datei "AKD_TwinCAT.XML" hinzugefügt, um TwinCat 2x und älter zu unterstützen. SDO 0x6062sub0 wird eigentlich in der AKD Firmware nicht unterstützt, wurde aber im festen Mapping benannt, um ein TwinCat Problem zu beheben.

Position Interface, unterstützte feste Zuordnungen:

0x1701	Positionssollwert (4 Bytes), Steuerwort (2 Bytes), gesamt (6 Bytes)
0x1720	Steuerwort (2 Bytes), Interpolierter Positionssollwert (4 Bytes), Latch-Steuerwort (2 Bytes), Drehmoment-Vorsteuerung (2 Bytes), Digitalausgänge (2 Bytes)
0x1721	Interpolierter Positionssollwert (4 Bytes), Steuerwort (2 Bytes), Drehmoment-Vorsteuerung (2 Bytes)
0x1722	Steuerwort (2 Bytes), Interpolierter Positionssollwert (4 Bytes), Latch-Steuerwort (2 Bytes), Drehmoment-Vorsteuerung (2 Bytes), Digitalausgänge (2 Bytes), max. Drehmoment (2 Bytes)
0x1723	Steuerwort (2 Bytes), Interpolierter Positionssollwert (4 Bytes), Latch-Steuerwort (2 Bytes), Drehmoment-Vorsteuerung (2 Bytes), Digitalausgänge (2 Bytes), Reset geänderter Eingangs-Informationen (2 Bytes)
0x1724	Zielposition für zyklischen synchronen Lageregler Modus (4 Bytes), Steuerwort (2 Bytes), Drehmoment-Vorsteuerung (2 Bytes)
0x1725	Steuerwort (2 Bytes), Zielposition für zyklischen synchronen Lageregler Modus (4 Bytes), Digitalausgänge (4 Bytes) Drehmoment-Vorsteuerung (2 Bytes), Analoger Ausgang (2 Bytes), max. Drehmoment (2 Bytes)
0x1B01	Positions-Istwert (4 Byte), Statuswort (2 Bytes), gesamt (6 Bytes)
0x1B20	Interner Positions-Istwert (4 Bytes), Position des 2. Positions-Feedbacks (4 Bytes), Geschwindigkeits-Istwert (4 Bytes), Digitale Eingänge (4 Bytes), Schleppfehler (4 Bytes), Latch Position positiv (4 Bytes), Statuswort (2 Bytes), Drehmoment-Istwert (2 Bytes), Latch Status (2 Bytes), Analoger Eingang (2 Bytes)
0x1B21	Interner Positions-Istwert (4 Bytes), Statuswort (2 Bytes)
0x1B22	Interner Positions-Istwert (4 Bytes), Position des 2. Positions-Feedbacks (4 Bytes), Geschwindigkeits-Istwert (4 Bytes), Digitale Eingänge (4 Bytes), Schleppfehler (4 Bytes), Latch Position negativ (4 Bytes), Statuswort (2 Bytes), Drehmoment-Istwert (2 Bytes), Latch Status (2 Bytes), Analoger Eingang (2 Bytes)

0x1B23	Interner Positions-Istwert (4 Bytes), Position des 2. Positions-Feedbacks (4 Bytes), Geschwindigkeits-Istwert (4 Bytes), Digitale Eingänge (4 Bytes), Schleppfehler (4 Bytes), Latch Position positiv / negativ (4 Bytes), Statuswort (2 Bytes), Drehmoment-Istwert (2 Bytes), Latch Status (2 Bytes), Analoger Eingang (2 Bytes)
0x1B24	Positions-Istwert (4 Bytes), Statuswort (2 Bytes)
0x1B25	Interner Positions-Istwert (4 Bytes), Position des 2. Positions-Feedbacks (4 Bytes), Latch Position 2 positiv / negativ (4 Bytes), Digitale Eingänge (4 Bytes), Schleppfehler (4 Bytes), Latch Position 1 positiv / negativ (4 Bytes), Statuswort (2 Bytes), Drehmoment-Istwert (2 Bytes), Latch Status (2 Bytes), Analoger Eingang (2 Bytes)
0x1B26	Statuswort (2 Bytes), Positions-Istwert (4 Bytes), Analoger Eingang (2 Bytes), Digitale Eingänge (4 Bytes), Schleppfehler (4 Bytes)

Geschwindigkeit Interface, unterstützte feste Zuordnungen:

0x1702	Geschwindigkeitssollwert (4 Byte), Steuerwort (2 Bytes), gesamt (6 Bytes)
--------	---

Die im festen PDO zugeordneten Objekte, können Sie über die Subindizes 1 bis n der oben angegeben Indizes auslesen. Die Anzahl der zugeordneten Einträge können Sie über Subindex 0 der Indizes oben auslesen.

Beispiel

Beispiel: Ein Lesezugriff auf Objekt 1702 sub 0 ergibt den Wert 2, Lesen von Subindex 1 ergibt 0x60ff0020, Lesen von Subindex 2 ergibt 0x60400010. Die Bedeutung dieser Kodierung finden Sie im CANopen Handbuch oder im Beispiel für flexibles Mapping → S. 45.

4.6 Flexible PDO Mappings

Neben dem festen PDO-Mapping ist auch das so genannte flexible Mapping von Echtzeitobjekten möglich.

INFO

Für PDO Mapping verfügbare Objekte sind in den Objektverzeichnissen im ("Anhang" (→ S. 61) gelistet. Alle Objekte mit dem Eintrag "ja" in Spalte "PDO map." können benutzt werden.

Einschränkungen beim flexiblen Mapping:

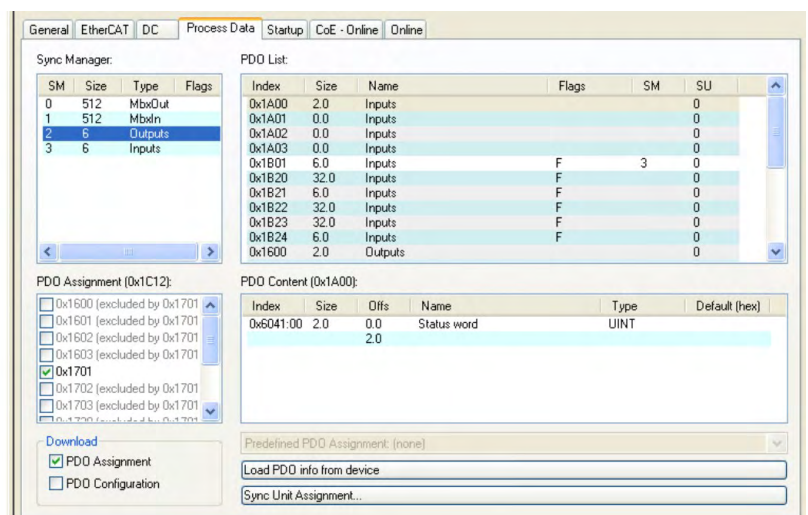
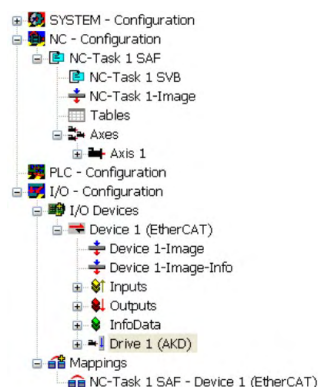
- Eine ungerade PDO Länge ist nicht erlaubt.
 - In der Rx(=Sollwert)-Richtung kann das Dummy-Objekt 0x0002 sub 0 mit einer Länge von 8 Bit benutzt werden, um die PDO Länge geradzahlig zu machen.
 - In der Tx(=Istwert)-Richtung kann ein Subindex des Herstellerstatus Objekts 0x2002 sub 1..4 benutzt werden, um das Tx-PDO geradzahlig zu machen.
 - Diese speziellen Zuordnungen können verwendet werden, wenn die Objekte 0x6060 and 0x6061 in den Mappings benutzt werden müssen.
- Erlaubte PDOs haben bis zu 32 Byte für Tx, 20 Byte für RX Sie werden aus kleineren PDO Modulen mit einer maximalen Länge von 8 Byte gebildet. Diese werden mit den Mapping Objekten 0x1600 bis 0x1603 und 0x1a00 bis 0x1a03 gebildet.

Die Konfiguration ähnelt der beschriebenen Sequenz für feste Mappings:

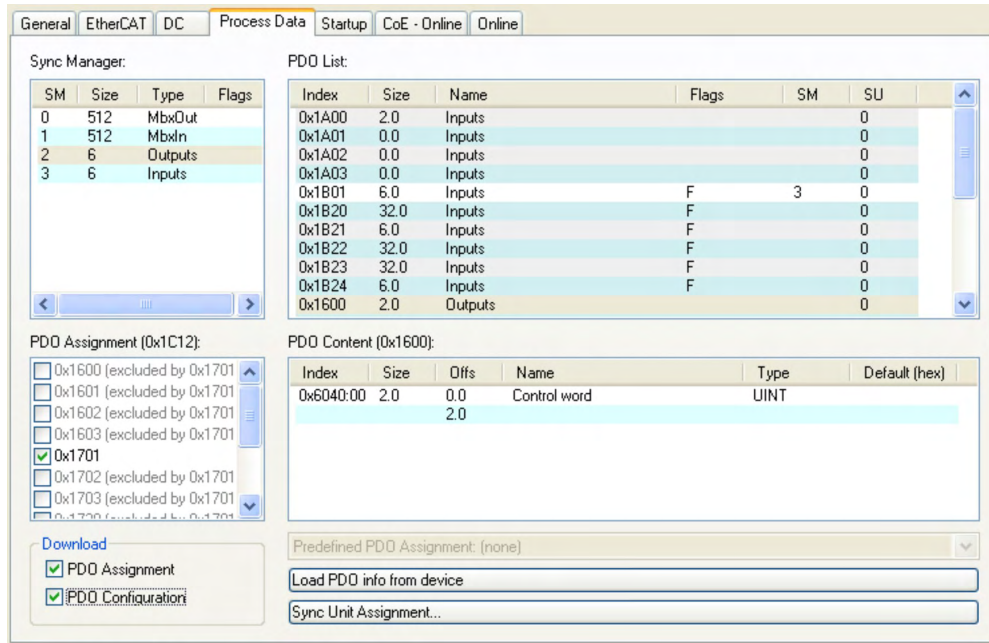
1. Mapping-Auswahl wird gelöscht (0 schreiben in Objekt 0x1C12 Sub 0 und 1C13 Sub 0).
2. Da die AKD-Implementierung auf CANopen basiert, erfolgt die Erstellung der Echtzeitdaten auf Basis von bis zu 4 PDOs aus mit 8 Bytes in beiden Richtungen. Diese PDOs werden auf dieselbe Weise wie in einem CAN-Controller mit den Objekten 0x1600 bis 0x1603 und 0x1A00 bis 0x1A03 erstellt. Nicht verwendete PDOs müssen durch Schreiben von 0 in den Subindex 0 gelöscht werden.
3. SDO-Schreibzugriff auf Objekt 0x1C12 Sub 1 .. 4 mit den PDOs (0x1600 .. 0x1603) – in Empfangsrichtung des AKD (Sollwerte) zu verwenden.
4. SDO-Schreibzugriff auf Objekt 0x1C13 Sub 1 .. 4 mit den PDOs (0x1A00 .. 0x1A03) – in Senderichtung des AKD (Istwerte) zu verwenden.
5. SDO-Schreibzugriff auf die Objekte 0x1C12 Sub 0 und 0x1C13 Sub 0 mit der Anzahl gemappter PDOs in dieser Richtung.

Beispiel siehe Kapitel "Flexible PDO Mappings" (→ S. 43) .

Die zyklisch verwendeten Daten sind im PDO Zuordnungsfenster für die Ein- und Ausgänge der Sync Manager sichtbar. Die Standardeinstellung lautet auf die festen PDOs 0x1701 und 0x1B01 (Inhalt bei Auswahl in der PDO-Liste sichtbar).



Wenn freies Mapping erforderlich ist, muss das Kontrollkästchen für PDO-Konfiguration aktiviert werden.

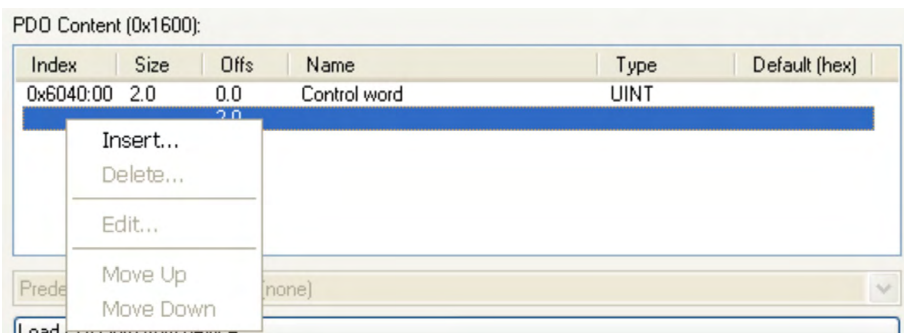


4.6.1 Beispiel: Freies PDO-Mapping

Für das freie Mapping der Ausgänge müssen Sie das feste Mapping von 0x1701 deaktivieren, stattdessen können Sie bis zu vier PDOs (0x1600- 0x1603) frei zuweisen. Die maximale Anzahl an Bytes für jedes dieser PDOs ist 8.



Anschließend können Sie das Standard-Mapping, z.B. für PDO 0x1600, erweitern:



Eine Liste möglicher Objekte für das Mapping erscheint, aus der Sie einen neuen Eintrag auswählen.

In diesem Fall ist der Sollwert für den Modus Interpolierte Position gewählt.

Dasselbe gilt für die Tx-PDO-Richtung. Hier ist der Wert der internen Ist-Position gewählt.

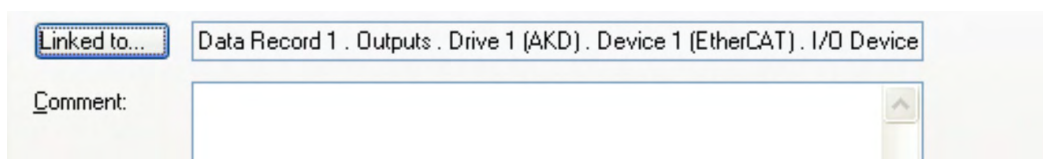
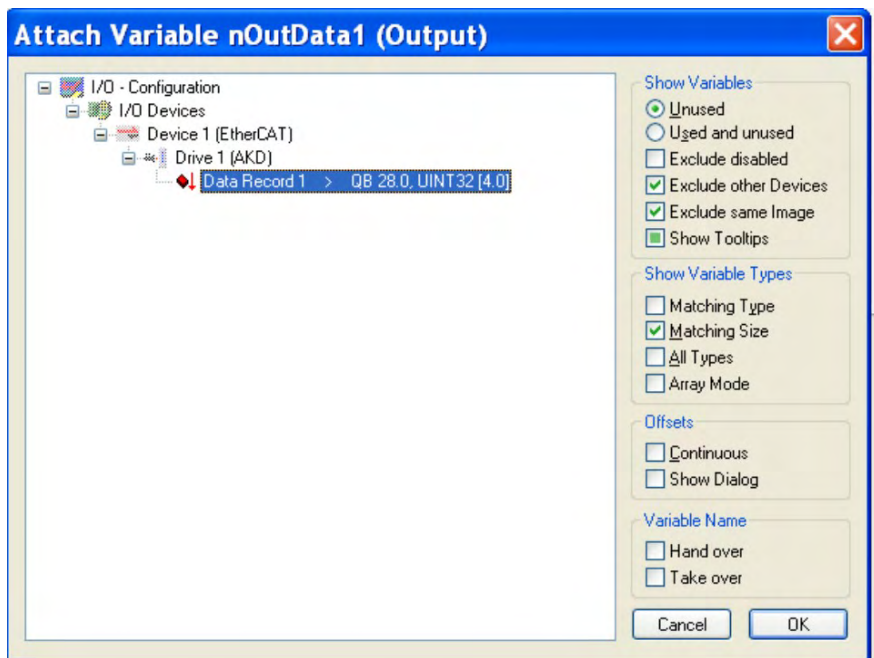
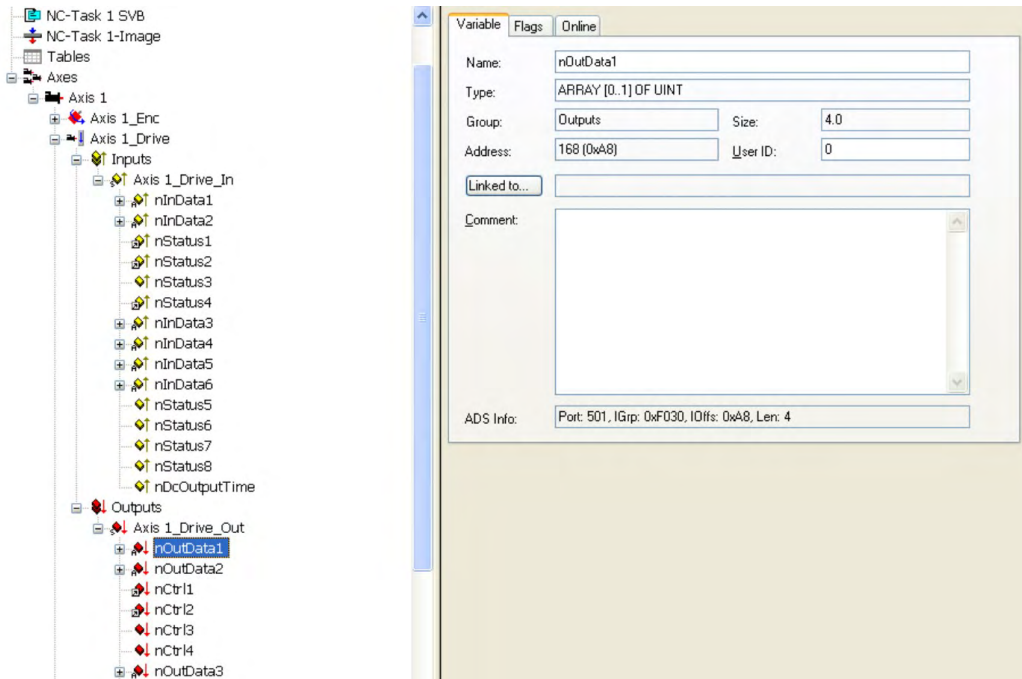
Das Resultat ist die Start-SDO-Liste für diese beispielhafte, frei zugewiesene Konfiguration.

Transition	Protocol	Index	Data	Comment
<PS>	CoE	0x1C12:00	0x00 (0)	clear sm pdos (0x1C12)
<PS>	CoE	0x1C13:00	0x00 (0)	clear sm pdos (0x1C13)
<PS>	CoE	0x1A00:00	0x00 (0)	clear pdo 0x1A00 entries
<PS>	CoE	0x1A00:01	0x60410010 (1614872592)	download pdo 0x1A00 entry
<PS>	CoE	0x1A00:02	0x60630020 (1617100832)	download pdo 0x1A00 entry
<PS>	CoE	0x1A00:00	0x02 (2)	download pdo 0x1A00 entr...
<PS>	CoE	0x1A01:00	0x00 (0)	clear pdo 0x1A01 entries
<PS>	CoE	0x1A02:00	0x00 (0)	clear pdo 0x1A02 entries
<PS>	CoE	0x1A03:00	0x00 (0)	clear pdo 0x1A03 entries
<PS>	CoE	0x1600:00	0x00 (0)	clear pdo 0x1600 entries
<PS>	CoE	0x1600:01	0x60400010 (1614807056)	download pdo 0x1600 entry
<PS>	CoE	0x1600:02	0x60C10120 (1623261472)	download pdo 0x1600 entry
<PS>	CoE	0x1600:00	0x02 (2)	download pdo 0x1600 entr...
<PS>	CoE	0x1601:00	0x00 (0)	clear pdo 0x1601 entries
<PS>	CoE	0x1602:00	0x00 (0)	clear pdo 0x1602 entries
<PS>	CoE	0x1603:00	0x00 (0)	clear pdo 0x1603 entries
<PS>	CoE	0x1C12:01	0x1600 (5632)	download pdo 0x1C12:01 i...
<PS>	CoE	0x1C12:00	0x01 (1)	download pdo 0x1C12 count
<PS>	CoE	0x1C13:01	0x1B01 (6913)	download pdo 0x1C13:01 i...
<PS>	CoE	0x1C13:00	0x01 (1)	download pdo 0x1C13 count
PS	CoE	0x6060:00	0x07 (7)	Opmode
PS	CoE	0x60C2:01	0x02 (2)	Cycle time
PS	CoE	0x60C2:02	0xFD (253)	Cycle exp

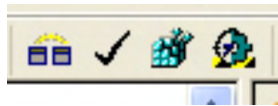
Die Daten (z.B. 0x60410010 im Mapping von 0x1A00 sub 1) bedeuten:

- 0x6041 ist der Index des DS402 Statusworts
- 0x00 ist der Subindex des DS402Statusworts
- 0x10 ist die Bitzahl für diesen Eintrag, hier 16 Bit oder 2 Byte.

Für die Verwendung im NC müssen Sie die interpolierte Sollwertposition von der Achse mit der NC-Achse verknüpfen.



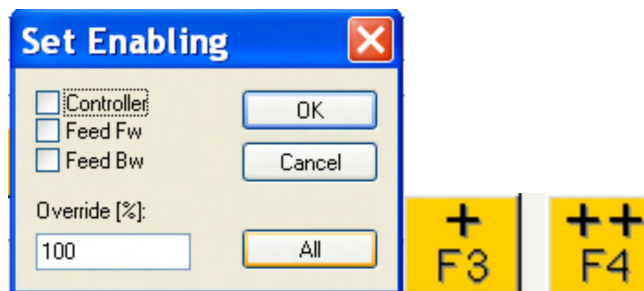
Wenn diese Konfiguration abgeschlossen ist, können das Mapping wie zuvor beschrieben aktivieren:



Der NC-Bildschirm zeigt jetzt eine Position im Online-Fenster an, deren letzte Ziffern springen.

General	Settings	Parameter	Dynamics	Online	Functions	Coupling	Compensation
165.7124				Setpoint Position: [mm]		165.5651	
Lag Distance (min/max): [mm]		Actual Velocity: [mm/s]		Setpoint Velocity: [mm/s]		0.0000	
0.0010 (-0.025, 0.002)		-0.0168		0.0000			
Override: [%]		Total / Control Output: [%]		Error:		0 (0x0)	
100.0000 %		0.00 / 0.00 %		0.00 / 0.00 %			
Status (log.) <input type="checkbox"/> Ready <input type="checkbox"/> Calibrated <input type="checkbox"/> Has Job		Status (phys.) <input checked="" type="checkbox"/> NOT Moving <input type="checkbox"/> Moving Fw <input type="checkbox"/> Moving Bw		Enabling <input type="checkbox"/> Coupled Mode <input type="checkbox"/> In Target Pos. <input type="checkbox"/> In Pos. Range		<input type="checkbox"/> Controller <input type="checkbox"/> Feed Fw <input type="checkbox"/> Feed Bw	
Controller Kv-Factor: [mm/s/mm]		Reference Velocity: [mm/s]					
1		2200					
Target Position: [mm]		Target Velocity: [mm/s]					
0		0					
<input type="button" value="--"/> F1 <input type="button" value="-"/> F2 <input type="button" value="+"/> F3 <input type="button" value="++"/> F4		<input type="button" value="◇"/> F5 <input type="button" value="⊘"/> F6		<input type="button" value="⊕"/> F8 <input type="button" value="→"/> F9			

Nach Aktivierung der Leistungsstufe über die Schaltfläche „All“ kann der Verstärker über die Bewegungsschaltflächen oder die Funktionen im Funktionsmenü bewegt werden.



4.6.2 Beispiel: Flexibles PDO Mapping mit einer Lücke von 1 Byte in Rx-PDO

Der AKD benötigt eine gerade Anzahl von Bytes in einem PDO, so dass es erforderlich sein kann, eine Lücke zu füllen, wenn ein 1-Byte-Objekt wie Objekt 6060h sub 0 (Betriebsart) auf dem Rx-PDO abgebildet wird. Die kann mit der folgenden Sequenz erfolgen:

- Rx-PDO Mapping mit Steuerwort und erstem Sollwert.

Sync Manager:

SM	Size	Type	Flags
0	1024	MbxOut	
1	1024	MbxIn	
2	6	Outputs	
3	2	Inputs	

PDO List:

Index	Size	Name	Flags	SM	SU
0x1A00	2.0	Inputs		3	0
0x1A01	0.0	Inputs		3	0
0x1A02	0.0	Inputs		3	0
0x1A03	0.0	Inputs		3	0
0x1B01	6.0	Inputs	F		0
0x1B20	32.0	Inputs	F		0
0x1B21	6.0	Inputs	F		0
0x1B22	32.0	Inputs	F		0
0x1B23	32.0	Inputs	F		0
0x1B24	6.0	Inputs	F		0

PDO Assignment (0x1C13):

- 0x1A00
- 0x1A01
- 0x1A02
- 0x1A03
- 0x1B01 (excluded by 0x1A03)
- 0x1B20 (excluded by 0x1A03)

PDO Content (0x1600):

Index	Size	Offs	Name	Type	Default (hex)
0x6040:00	2.0	0.0	Controlword	UINT	
0x60C1:01	4.0	2.0	1st set-point	DINT	
		6.0			

- Eine 1 Byte Lücke einfügen.

PDO Content (0x1600):

Index	Size	Offs	Name	Type	Default (hex)
0x6040:00	2.0	0.0	Controlword	UINT	
0x60C1:01	4.0	2.0	1st set-point	DINT	
		6.0			

Context menu options:

- Insert...
- Delete...
- Edit...
- Move Up
- Move Down

Predefined PDO Assignment: (n)

Load PDO info from device

Sync Unit Assignment

Index	Size	Name	Type
0x1B20	32.0	Inputs	UINT
0x1B21	6.0	Inputs	UINT
0x1B22	32.0	Inputs	UINT
0x1B23	32.0	Inputs	UINT
0x1B24	6.0	Inputs	UINT

PDO Content (0x1600):

Index	Size	Name	Type
0x6040:00	2.0	Controlword	UINT
0x60C1:01	4.0	1st set-point	DINT

Edit Pdo Entry dialog:

Name: []

Index (hex): [0] [0]

Sub Index: [0]

Data Type: BYTE

Bit Length: 8

From Dictionary:

- 0x1026:01 - StdIn
- 0x2071 - Target current
- 0x207F - Maximum velocity
- 0x2080 - Motion Task Select
- 0x20A4 - Latch controlword
- 0x20B8 - ClearDigInputChangedBit
- 0x3450 - MDTOR.BRAKERLS
- 0x345A:01 - Brake Control Command
- 0x3470:03 - ADUT.VALUE write
- 0x3497 - External feedback position
- 0x3499 - DRV.EMUESTEPCMD
- 0x34C0:01 - CMP0.ARMing
- 0x34C1:01 - CMP1.ARMing
- 0x6040 - Controlword

In CANopen over EtherCAT wird im Beispiel eine Lücke mit dem Index 0 sub 0 mit der Größe der Lücke mit einem Byte programmiert.

- Zusätzliches Objekt 6060h sub 0 (Betriebsart) einfügen.

PDO Content (0x1600):

Index	Size	Offs	Name	Type	Default (hex)
0x6040:00	2.0	0.0	Controlword	UINT	
0x60C1:01	4.0	2.0	1st set-point	DINT	
--	1.0	6.0	--		
	7.0				

0x1B23
0x1B24

PDO Content

Index
0x6040:00
0x60C1:01
--

Predefined

Load PDO

Sync Unit A

240.3.1...

Edit Pdo Entry [X]

Name: Modes of operation [OK] [Cancel]

Index (hex): 6060 24672

Sub Index: 0

Data Type: SINT

Bit Length: 8

From Dictionary:

- 0x20A4 - Latch controlword
- 0x20B8 - ClearDigInputChangedBit
- 0x3450 - MOTOR.BRAKERLS
- 0x345A:01 - Brake Control Command
- 0x3470:03 - ADUT.VALUE write
- 0x3497 - External feedback position
- 0x3499 - DRV.EMUESTEPCMD
- 0x34C0:01 - CMP0.ARMing
- 0x34C1:01 - CMP1.ARMing
- 0x6040 - Controlword
- 0x6060 - Modes of operation
- 0x606D - Velocity window
- 0x606E - Velocity window time
- 0x6071 - Target torque

Resultat:

0x1B26	18.0	Inputs	F	0
0x1600	8.0	Outputs	2	0
0x1601	0.0	Outputs	2	0

PDO Content (0x1600):

Index	Size	Offs	Name	Type	Default (hex)
0x6040:00	2.0	0.0	Controlword	UINT	
0x60C1:01	4.0	2.0	1st set-point	DINT	
--	1.0	6.0	--		
0x6060:00	1.0	7.0	Modes of operation	SINT	

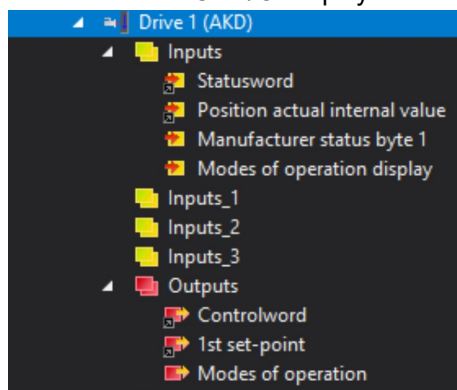
PDO List:

Index	Size	Name	Flags	SM	SU
0x1A00	8.0	Inputs		3	0
0x1A01	0.0	Inputs		3	0
0x1A02	0.0	Inputs		3	0
0x1A03	0.0	Inputs		3	0
0x1B01	6.0	Inputs	F		0
0x1B20	32.0	Inputs	F		0
0x1B21	6.0	Inputs	F		0
0x1B22	32.0	Inputs	F		0
0x1B23	32.0	Inputs	F		0
0x1B24	6.0	Inputs	F		0

PDO Content (0x1A00):

Index	Size	Offs	Name	Type	Default (hex)
0x6041:00	2.0	0.0	Statusword	UINT	
0x6063:00	4.0	2.0	Position actual internal value	DINT	
0x2002:01	1.0	6.0	Manufacturer status byte 1	USINT	
0x6061:00	1.0	7.0	Modes of operation display	SINT	
		8.0			

Ansicht im TwinCat I/O Display.



INFO

Für Tx-PDOs wird eine gerade Anzahl Bytes benötigt. Um eine Lücke im Tx-PDO-Mapping zu füllen, können vorhandene Ein-Byte-Objekte wie 2002h sub 1 (Herstellerstatus-Byte 1) verwendet werden.

4.7 Unterstützte zyklische Sollwert- und Istwerte

Unterstützte zyklische Sollwerte

Name	CANopen Objekt	Daten Typ	Beschreibung
Strom-Sollwert	0x2071 Sub 0	32 Bit	skaliert in mA
Latch-Steuerwort	0x20A4 sub 0	UINT16	
Umschalt-Bit für digitale Eingängen löschen	0x20B8	16 Bit	
Analoger Ausgangswert	0x3470 Sub 3	16 Bit	
Externes Feedback Position	0x3497 Sub 0	32 Bit	
CANopen Steuerwort	0x6040 Sub 0	UINT16	CANopen-Steuerwort
Betriebsarten	0x6060 Sub 0	8 Bit	DS402 Betriebsart Sollwert
Geschwindigkeits-Fenster	0x606D Sub 0	16 Bit	
Geschwindigkeits-Fensterzeit	0x606E Sub 0	16 Bit	
Drehmoment-Sollwert	0x6071 Sub 0	16 Bit	0,1% Auflösung
Maximales Drehmoment	0x6072 Sub 0	16 Bit	
Zielposition	0x607A Sub 0	INT32	Verwendet im Profile Position Modus / Zyklisch synchroner Positionsmodus
Profil-Positionsbetrieb Geschwindigkeits-Sollwert	0x6081 Sub 0	32 Bit	bezogen auf MT.V
Profil-Positionsbetrieb Beschleunigungs-Sollwert	0x6083 Sub 0	32 Bit	bezogen auf MT.ACC
Profil-Positionsbetrieb Verzögerungs-Sollwert	0x6084 Sub 0	32 Bit	bezogen auf MT.DEC
Geschwindigkeits-Vorsteuerung	0x60B1 Sub 0	32 Bit	
Drehmoment-Vorsteuerung	0x60B2 Sub 0	INT16	
Touch Probe Funktion	0x60B8	16 Bit	
Positionssollwert	0x60C1 Sub 1	INT32	Interpolations-Datensatz im IP-Modus
Digitale Ausgänge	0x60FE Sub 1	UINT32	
Geschwindigkeits-Sollwert	0x60FF Sub 0	INT32	

Unterstützte zyklische Istwerte

Name	CANopen Objekt	Daten Typ	Beschreibung
Interner Positions-Istwert	0x6063 Sub 0	INT32	
Geschwindigkeits-Istwert	0x606C Sub 0	INT32	
CANopen-Statuswort	0x6041 Sub 0	UINT16	CANopen-Statuswort
Zweite Positionsrückführung	0x2050 Sub 0	INT32	
Digitale Eingänge	0x60FD Sub 0	UINT32	
Istwert Folgefehler	0x60F4 Sub 0	INT32	
Latchposition positive Flanke	0x20A0 Sub 0	INT32	
Drehmoment-Istwert	0x6077 Sub 0	INT16	
Latch-Status	0x20A5 Sub 0	UINT16	
Strom Istwert	0x2077 Sub 0	32 Bit	skaliert in mA
Latch1 negative Flanke	0x20A1 Sub 0	32 Bit	
Latch2 positive Flanke	0x20A2 Sub 0	32 Bit	
Latch2 negative Flanke	0x20A3 Sub 0	32 Bit	
Latch1 positive/negative Flanke	0x20A6	32 Bit	
Latch 2 positive/negative Flanke	0x20A7	32 Bit	
Betriebsarten	0x6061	8 Bit	DS402 Betriebsart Status
Positions-Istwert	0x6064 Sub 0	32 Bit	WB/DS402 Skalierungseinheiten
Touch Probe Status	0x60B9 Sub 0	16 Bit	
Touch Probe 1 positive Flanke (+)	0x60BA Sub 0	32 Bit	
Touch Probe 1 negative Flanke (+)	0x60BB Sub 0	32 Bit	
Touch Probe 2 positive Flanke (+)	0x60BC Sub 0	32 Bit	
Touch Probe 2 negative Flanke (+)	0x60BD Sub 0	32 Bit	
zusätzlicher Positions-Istwert	0x60E4 Sub 0	48 Bit	
zusätzlicher Positions-Istwert	0x60E4 Sub 1	32 Bit	
Motor I2t	0x3427 Sub 3	32 Bit	
Analoger Ausgangswert	0x3470 Sub 2	16 Bit	
Analoger Eingangswert	0x3470 Sub 4	16 Bit	
Hersteller Statusregister	0x1002 Sub 0	32 Bit	

4.8 Unterstützte Betriebsarten

CANopen-Betriebsart	AKD Betriebsart	Beschreibung
Profil-Geschwindigkeit	DRV.OPMODE 1 DRV.CMDSOURCE 1	0x6060Sub0 Data: 3 In dieser Betriebsart sendet der EtherCAT-Master zyklische Geschwindigkeits-Sollwerte an den AKD.
Interpolierte Position	DRV.OPMODE 2 DRV.CMDSOURCE 1	0x6060Sub0 Data: 7 In dieser Betriebsart sendet der EtherCAT-Master zyklische Positionssollwerte an den AKD. Diese Sollwerte werden gemäß Feldbus-Abtastrate vom AKD interpoliert.
Referenzfahrt	DRV.OPMODE 2 DRV.CMDSOURCE 0	0x6060 sub 0 data: 6 In dieser Betriebsart ist eine AKD-interne Referenzierung möglich.
Profil-Position	DRV.OPMODE 2 DRV.CMDSOURCE 0	0x6060sub0 Data: 1 Benutzt Fahrsatz 0 für eine Punkt zu Punkt Bewegung
Drehmoment	DRV.OPMODE 0 DRV.CMDSOURCE 1	0x6060sub0 Data: 4 Drehmomentsollwert in % des Verstärker-Spitzenmoments
Zyklisch Synchroner Position	DRV.OPMODE 2 DRV.CMDSOURCE 1	0x6060sub0 Data: 8 Der Master berechnet ein Fahrprofil und steuert die Bewegung mit Positionspunkten.

4.9 Einstellung der EtherCAT-Zykluszeit

Die Zykluszeit, die im Servoverstärker für die zyklischen Soll- und Istwerte verwendet wird, kann entweder im Verstärker im Parameter FBUS.SAMPLEPERIOD gespeichert oder in der Startphase konfiguriert werden. Dies geschieht über einen SDO-Mailbox-Zugriff auf Objekt 60C2 Subindex 1 und 2.

Der Subindex 2, auch als Interpolationszeit-Index bezeichnet, definiert die Zehnerpotenz des Zeitwertes (-3 entspricht z. B. 10^{-3} , also Millisekunde), während der Subindex 1, auch als Interpolations-Zeiteinheiten bezeichnet, die Zahl der Einheiten angibt (z. B. 4 für 4 Einheiten).

Sie können über verschiedene Kombinationen eine Zykluszeit von 2 ms fahren. Beispiel

Index = -3, Einheiten = 2 oder

Index = -4, Einheiten = 20 usw.

Der Parameter FBUS.SAMPLEPERIOD wird geräteintern in Schritten von 62,5 Mikrosekunden gezählt. Das bedeutet, dass beispielsweise 2 ms einem Wert für FBUS.SAMPLEPERIOD von 32 entsprechen.

4.10 Maximale Zykluszeiten in Abhängigkeit von der Betriebsart

Die minimale Zykluszeit hängt beim Servoverstärker stark von der Antriebskonfiguration ab (zweiter Positions-Istwertgeber, Latch-Funktion aktiviert usw.).

Schnittstelle	Zykluszeit AKD
Position	$\geq 0,25 \text{ ms}$ ($\geq 250 \mu\text{s}$)
Geschwindigkeit	$\geq 0,25 \text{ ms}$ ($\geq 250 \mu\text{s}$)
Drehmoment	$\geq 0,25 \text{ ms}$ ($\geq 250 \mu\text{s}$)

4.11 Synchronisation

Bei allen Servoverstärkern kann die interne PLL theoretisch eine mittlere Abweichung der vom Master vorgegebenen Zykluszeit von bis zu 4800 ppm ausgleichen. Der Verstärker prüft einmal pro Feldbus-Zyklus einen Zähler im geräteinternen FPGA, der durch ein Sync0 Event (Distributed Clock) gelöscht wird. Je nach Zählerwert verlängert oder verkürzt der Verstärker das 62,5 µs MTS-Signal innerhalb des Verstärkers um ein Maximum von 300 ns.

Die theoretisch maximal zulässige Abweichung berechnen Sie mit dieser Formel berechnen:

$$\max_{\text{dev}} = \frac{300[\text{ns}]}{62.5[\mu\text{s}]} \cdot 1,000,000 = 4800 [\text{ppm}]$$

Die Synchronisationsfunktion innerhalb des Verstärkers kann aktiviert werden, indem Bit 0 des Parameters FBUS.PARAM02 auf „High“ gesetzt wird. FBUS.PARAM02 muss daher auf den Wert 1 gesetzt sein. Zudem muss die Distributed Clock-Funktion durch den EtherCAT-Master freigegeben werden, um zyklische Sync0 Events zu aktivieren.

4.11.1 Synchronisationsverhalten mit Distributed Clocks (DC)-Freigabe

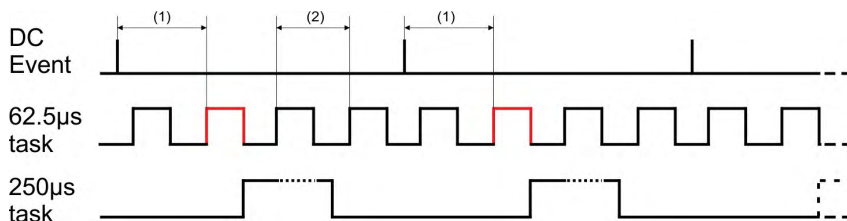
Wenn der EtherCAT-Master Distributed Clocks freigibt, wird einmal pro Feldbus-Zyklus ein Distributed Clock (DC) Event im AKD erzeugt. Eine zugewiesene 62,5 µs Echtzeit-Task im AKD überwacht die verstrichene Zeit zwischen den DC Events und der AKD Systemzeit und verlängert oder verkürzt je nach Bedarf die Abtastrate von 62,5 µs zur CPU.

Für die Synchronisationsfunktion werden folgende Feldbus-Parameter verwendet:

1. FBUS.SYNCDIST = Erwartete Verzögerung des AKD PLL-Codes bis zum DC Event.
2. FBUS.SYNCACT = Ist-Verzögerung des AKD PLL-Codes bis zum DC Event.
3. FBUS.PLLTHRESH = Anzahl aufeinander folgender, erfolgreich synchronisierter PLL-Zyklen des AKD, bevor der Verstärker als synchronisiert gilt.
4. FBUS.SYNCWND = Synchronisationsfenster, in dem der AKD als synchronisiert gilt. Der Verstärker gilt als synchronisiert, solange folgende Behauptung für auf FBUS.PLLTHRESH aufeinander folgende Zyklen wahr ist:

$$\text{FBUS.SYNCDIST} - \text{FBUS.SYNCWND} < \text{FBUS.SYNCACT} < \text{FBUS.SYNCDIST} + \text{FBUS.SYNCWND}$$

Beispiel mit einer Feldbus-Abtastrate von 4 kHz:



Erklärung: Die rot markierte 62,5 µs Echtzeit-Task zeigt die AKD 62,5 µs Echtzeit-Task innerhalb eines Feldbus-Zyklus an, der für den Abruf des AKD PLL-Codes verantwortlich ist. Die Zeitverzögerung (1) zeigt die aktuelle Parameterverzögerung zum vorherigen DC Event, das idealerweise nahe beim eingestellten Parameter FBUS.SYNCDIST liegt. Je nach (1) verlängert oder verkürzt der AKD geringfügig die 62,5 µs IRQ-Erzeugung der mit hoher Priorität ausgestatteten Echtzeit-Task, um die gemessene Zeitverzögerung bis zum DC Event (1) für den nächsten PLL-Zyklus entweder zu erhöhen oder zu verringern. Der zeitliche Abstand (2) zeigt die 62,5 µs ± x ms Echtzeit-Task des AKD.

4.11.2 Synchronisationsverhalten mit Distributed Clocks (DC)-Sperrung

Der Algorithmus für die Feldbus-Synchronisation des AKD ähnelt dem von der Distributed Clock-Funktion verwendeten. Der Unterschied besteht darin, dass der AKD auf ein SyncManager2 Event anstatt auf ein DC Event synchronisiert. Ein SyncManager2 Event wird erzeugt, wenn der EtherCAT-Master einen neuen Sollwert an den Servoverstärker sendet, während das Netzwerk in Betrieb ist. Dies erfolgt ein Mal pro Feldbus-Zyklus.

4.12 Latch-Steuerwort und Latch-Statuswort

Latch-Steuerwort (2 Bytes)

Bit	Wert (bin)	Wert (hex)	Beschreibung
0	00000000 00000001	zz01	Freigabe externe Sperre 1 (positive Flanke)
1	00000000 00000010	zz02	Freigabe externe Sperre 1 (negative Flanke)
2	00000000 00000100	zz04	Freigabe externe Sperre 2 (positive Flanke)
3	00000000 00001000	zz08	Freigabe externe Sperre 2 (negative Flanke)
4			
5-7			reserviert
8-12	00000001 00000000	01zz	Lesen externe Sperre 1 (positive Flanke)
	00000010 00000000	02zz	Lesen externe Sperre 1 (negative Flanke)
	00000011 00000000	03zz	Lesen externe Sperre 2 (positive Flanke)
	00000100 00000000	04zz	Lesen externe Sperre 2 (negative Flanke)
13-15			reserviert

Latch-Statuswort (2 Bytes)

Bit	Wert (bin)	Wert (hex)	Beschreibung
0	00000000 00000001	zz01	Externe Sperre 1 gültig (positive Flanke)
1	00000000 00000010	zz02	Externe Sperre 1 gültig (negative Flanke)
2	00000000 00000100	zz04	Externe Sperre 2 gültig (positive Flanke)
3	00000000 00001000	zz08	Externe Sperre 2 gültig (negative Flanke)
4			
5-7			reserviert
8-11	00000001 00000000	z1zz	Bestätigen des Werts für externe Sperre 1 (positive Flanke)
	00000010 00000000	z2zz	Bestätigen des Werts für externe Sperre 1 (negative Flanke)
	00000011 00000000	z3zz	Bestätigen des Werts für externe Sperre 2 (positive Flanke)
	00000100 00000000	z4zz	Bestätigen des Werts für externe Sperre 2 (negative Flanke)
12-15	00010000 00000000	1zzz	Status digitaler Eingang 4
	00100000 00000000	2zzz	Status digitaler Eingang 3
	01000000 00000000	4zzz	Status digitaler Eingang 2
	10000000 00000000	8zzz	Status digitaler Eingang 1

4.13 Verwendung der Mailbox

Bei EtherCAT wird der azyklische Datenverkehr (Objekt-Kanal oder SDO-Kanal) als Mailbox bezeichnet.

INFO

Verfügbare SDO Objekte sind aufgelistet in der ("Anhang" (→ S. 61)).

Das System ist um den Master herum aufgebaut:

Mailbox-Ausgang:

Der Master (EtherCAT-Steuerung) sendet Daten an den Slave (Servoverstärker). Es handelt sich also im Wesentlichen um eine Anforderung (Lese-/Schreibzugriff) des Masters. Der Mailbox-Ausgang läuft über Sync Manager 0.

Mailbox-Eingang:

Der Slave (Servoverstärker) sendet Daten an den Master (EtherCAT-Steuerung). Der Master liest die Antwort des Slave. Der Mailbox-Eingang läuft über Sync Manager 1.

Timing-Diagramm

Das Timing-Diagramm verdeutlicht den Prozess des Mailbox-Zugriffs:



1. Der EtherCAT-Master schreibt die Mailbox-Anfrage in den Mailbox-Ausgangspuffer.
2. Beim nächsten Interrupt löst die EtherCAT-Schnittstelle ein Sync Manager 0 Event (Mailbox-Ausgabe) im AL Event-Register aus.
3. Der Servoverstärker liest 16 Bytes aus dem Mailbox-Ausgangspuffer und kopiert sie in das interne Mailbox-Ausgangs-Array.
4. Der Servoverstärker erkennt neue Daten im internen Mailbox-Ausgangs-Array und führt den SDO-Zugriff auf das von der EtherCAT-Schnittstelle angeforderte Objekt aus. Die Antwort des Servoverstärkers wird in ein internes Mailbox-Eingangs-Array geschrieben.
5. Der Servoverstärker löscht alle Daten im internen Mailbox-Ausgangs-Array und macht so den Weg für einen erneuten Mailbox-Zugriff frei.
6. Der Servoverstärker kopiert das Antworttelegramm vom internen Mailbox-Eingangs-Array in den Mailbox-Eingangspuffer der EtherCAT-Schnittstelle.

4.13.1 Mailbox-Ausgang

Ein Interrupt der EtherCAT-Schnittstelle mit einem Event vom Typ Sync Manager 0 startet einen Mailbox-Ausgabeprozess. Eine 1 im „Mail Out Event“-Bit des AL Event-Registers signalisiert dem Servoverstärker, dass die EtherCAT-Schnittstelle eine Mailbox-Nachricht senden möchte und die erforderlichen Daten bereits im Mailbox-Ausgangspuffer abgelegt hat. Daraufhin liest der Servoverstärker mit dem IRQ-Prozess 16 Bytes an Daten aus. Die Bytes sind wie folgt definiert:

Adresse 0x1800								Adresse 0x180F							
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
CAN over EtherCAT-spezifische Daten (CoE Header)								CAN-spezifische Daten (Standard CAN SDO)							
Byte 0	Länge der Daten (niederwertiges Byte)														
Byte 1	Länge der Daten (höherwertiges Byte)														
Byte 2	Adresse (niederwertiges Byte)														
Byte 3	Adresse (höherwertiges Byte)														
Byte 4	Bit 0 bis 5: Kanal Bit 6 bis 7: Priorität														
Byte 5	Bit 0 bis 3: Typ			1 = Reserviert: ADS over EtherCAT 2 = Reserviert: Ethernet over EtherCAT 3 = Can over EtherCAT...											
	Bit 4 bis 7: Reserviert														
Byte 6	PDO-Nummer (nur bei PDO-Übertragungen, Bit 0 = LSB der PDO-Nummer, siehe Byte 7 für MSB)														
Byte 7	Bit 0: MSB der PDO-Nummer, siehe Byte 6														
	Bit 1 bis 3: Reserviert														
	Bit 4 bis 7: CoE spezifischer Typ			0: Reserviert											
	1: Notfall-Meldung														
	2: SDO-Anforderung														
	3: SDO-Antwort														
	4: TXPDO														
	5: RxPDO														
	6: Fernübertragungs-Anforderung eines TxPDO														
	7: Fernübertragungs-Anforderung eines RxPDO														
8...15: Reserviert															
Byte 8	Steuer-Byte im CAN-Telegramm:														
	Schreibzugriff:			0x23=4 Byte, 0x27=3 Byte, 0x2B=2 Byte, 0x2F=1 Byte											
	Lesezugriff:			0x40											
Byte 9	Niederwertiges Byte der CAN-Objektnummer (Index)														
Byte 10	Höherwertiges Byte der CAN-Objektnummer (Index)														
Byte 11	Subindex gemäß der CANopen-Spezifikation für den Servoverstärker														
Byte 12	Daten bei einem Schreibzugriff (niederwertiges Byte)														
Byte 13	Daten bei einem Schreibzugriff														
Byte 14	Daten bei einem Schreibzugriff														
Byte 15	Daten bei einem Schreibzugriff (höherwertiges Byte)														

Der Servoverstärker antwortet auf jedes Telegramm mit einer Antwort im Mailbox-Eingangspuffer.

4.13.2 Mailbox-Eingang

Der Servoverstärker antwortet auf jedes CoE-Telegramm mit einem 16 Byte langen Antworttelegramm im Mailbox-Eingangspuffer. Die Bytes sind wie folgt definiert:

Adresse 0x1C00								Adresse 0x1C0F							
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
CAN over EtherCAT-spezifische Daten (CoE Header)								CAN-spezifische Daten (Standard CAN SDO)							
Byte 0	Länge der Daten (niederwertiges Byte)														
Byte 1	Länge der Daten (höherwertiges Byte)														
Byte 2	Adresse (niederwertiges Byte)														
Byte 3	Adresse (höherwertiges Byte)														
Byte 4	Bit 0 bis 5: Kanal Bit 6 bis 7: Priorität														
Byte 5	Bit 0 bis 3: Typ							1 = Reserviert: ADS over EtherCAT 2 = Reserviert: Ethernet over EtherCAT 3 = Can over EtherCAT...							
	Bit 4 bis 7: Reserviert														
Byte 6	PDO-Nummer (nur bei PDO-Übertragungen, Bit 0 = LSB der PDO-Nummer, siehe Byte 7 für MSB)														
Byte 7	Bit 0: MSB der PDO-Nummer, siehe Byte 6														
	Bit 1 bis 3: Reserviert														
	Bit 4 bis 7: CoE spezifischer Typ							0: Reserviert							
								1: Notfall-Meldung							
								2: SDO-Anforderung							
								3: SDO-Antwort							
								4: TXPDO							
								5: RxPDO							
								6: Fernübertragungs-Anforderung eines TxPDO							
							7: Fernübertragungs-Anforderung eines RxPDO								
							8...15: Reserviert								
Byte 8	Steuer-Byte im CAN-Telegramm:														
	Schreibzugriff OK:							0x60							
	Lesezugriff OK + Länge der Antwort:							0x43 (4 Byte), 0x47 (3 Byte), 0x4B (2 Byte), 0x4F (1 Byte)							
	Fehler beim Lese- oder Schreibzugriff:							0x80							
Byte 9	Niederwertiges Byte der CAN-Objektnummer (Index)														
Byte 10	Höherwertiges Byte der CAN-Objektnummer (Index)														
Byte 11	Subindex gemäß der CANopen-Spezifikation für den Kollmorgen Servoverstärker														
Byte 12	Daten (niederwertiges Byte)														
Byte 13	Daten							Fehlercode gemäß CANopen-Spezifikation im Fehlerfall							
Byte 14	Daten							Datenwert des Objekts im Falle eines erfolgreichen Lesezugriffs							
Byte 15	Daten (höherwertiges Byte)														

4.13.3 Beispiel: Zugriff auf die Mailbox

Im folgenden Beispiel werden PDOs 0x1704 zugeordnet (siehe Kapitel "Feste PDO Mappings" (→ S. 41) „Feste PDO-Mappings“).

Der Master sendet folgende Mailbox-Ausgangsmeldung

Byte 0	0x0A	Die nächsten 10 Bytes enthalten Daten (Byte 2 bis Byte 11)
Byte 1	0x00	Die nächsten 10 Bytes enthalten Daten (Byte 2 bis Byte 11)
Byte 2	0x00	Adresse 0
Byte 3	0x00	Adresse 0
Byte 4	0x00	Kanal 0 und Priorität 0
Byte 5	0x03	CoE-Objekt
Byte 6	0x00	PDO-Nummer 0
Byte 7	0x20	PDO-Nummer 0 und SDO-Anforderung
Byte 8	0x2B	2 Byte Schreibzugriff
Byte 9	0x12	SDO-Objekt 0x1C12
Byte 10	0x1C	SDO-Objekt 0x1C12
Byte 11	0x01	Subindex 1
Byte 12	0x04	Datenwert 0x00001704
Byte 13	0x17	Datenwert 0x00001704
Byte 14	0x00	Datenwert 0x00001704
Byte 15	0x00	Datenwert 0x00001704

Der Servoverstärker sendet die folgende Antwort:

Byte 0	0x0E	Die nächsten 14 Bytes enthalten Daten (Byte 2 bis Byte 15)
Byte 1	0x00	Die nächsten 14 Bytes enthalten Daten (Byte 2 bis Byte 15)
Byte 2	0x00	Adresse 0
Byte 3	0x00	Adresse 0
Byte 4	0x00	Kanal 0 und Priorität 0
Byte 5	0x03	CoE-Objekt
Byte 6	0x00	PDO-Nummer 0
Byte 7	0x20	PDO-Nummer 0 und SDO-Antwort
Byte 8	0x60	Erfolgreicher Schreibzugriff
Byte 9	0x12	SDO-Objekt 0x1C12
Byte 10	0x1C	SDO-Objekt 0x1C12
Byte 11	0x01	Subindex 1
Byte 12	0x00	Datenwert 0x00000000
Byte 13	0x00	Datenwert 0x00000000
Byte 14	0x00	Datenwert 0x00000000
Byte 15	0x00	Datenwert 0x00000000

4.14 EEPROM Inhalt

AKD hat eine integrierte EEPROM Emulation. Dieses EEPROM kann vom EtherCAT Master gelesen werden und liefert einige Verstärkereigenschaften wie PDO-Informationen, Verstärkername, Seriennummer und kommunikationsspezifische Eigenschaften.

Die Informationen sind in kategorisiert. Im AKD sind zwei herstellerspezifische Kategorien implementiert:

- Kategorie 0x0800: Beinhaltet einen Text mit den Gerätetypen
- 0x0801: Beinhaltet die Firmwareversion im Format 0x_xx-xx-yyy

4.15 Emergency Service

Ab Firmware-Version 1-18-03-000 kann der Servoverstärker den EtherCAT-Master über einen Fehler oder eine Warnung über den Notdienst benachrichtigen. Der Servoverstärker sendet einen CoE-Frame mit dem Servicefeld des CoE-Headers auf 1 (Notfall) und den Daten, die ein CANopen Notfallobjekt (→ S. 61) enthalten. Für jeden aufgetretenen Fehler und jede aufgetretene Warnung wird ein separater Frame gesendet. Zusätzlich wird ein Rahmen mit dem Notfallcode 0 gesendet, um anzuzeigen, dass alle Fehler und Warnungen gelöscht wurden. Diese Funktion muss manuell aktiviert werden (ECAT.ENEMCYREQ auf 1 setzen).

5 Anhang

5.1 CANopen Notfall-Meldungen und Fehlercodes für AKDP/N

Notfall-Meldungen werden durch interne Gerätefehler ausgelöst. Sie haben eine hohe ID-Priorität, um einen schnellen Buszugriff sicherzustellen. Die Notfall-Meldung beinhaltet ein Fehlerfeld mit vordefinierten Fehlernummern (2 Bytes), einem Error Register (1 Byte), der Fehlerkategorie (1 Byte) und zusätzlichen Informationen. Die Fehlernummern von 0000h bis 7FFFh sind im Kommunikations- oder Antriebsprofil definiert. Die Fehlernummern von FF00h bis FFFFh haben herstellerspezifische Definitionen.

Um herstellerspezifische Informationen in ein zusätzliches Feld zu schreiben, können Sie ab Firmware Version 1-18-03-000 den Parameter CANOPEN.ADDMANUEMCMCYCODE auf 1 setzen. Nach Aktivierung enthält die zusätzliche Information die Warnungs- oder Fehlernummer in ASCII Zeichen.

Fehlercode	Fehler/Warnung	Beschreibung
0x0000	0	Kein Notfall Fehler
0x1080	-	Allgemeine Warnung
0x1081	-	Allgemeiner Fehler
0x3110	F523	Überspannung Zwischenkreis FPGA
0x3120	F247	Zwischenkreis-Spannung überschreitet zulässige Grenzwerte.
0x3130	F503	Überlast Zwischenkreis-Kondensator.
0x3180	n503	Warnung: Überlast Zwischenkreis-Kondensator.
0x3210	F501	Überspannung Zwischenkreis
0x3220	F502	Unterspannung Zwischenkreis
0x3280	n502	Warnung: Unterspannung Zwischenkreis
0x3281	n521	Warning: Dynamisches Bremsen I ² T.
0x3282	F519	Kurzschluss Bremswiderstand.
0x3283	n501	Warnung: Überspannung Zwischenkreis
0x4210	F234	Temperatur Steuerkarte hoch
0x4310	F235	Kühlkörpertemperatur zu hoch
0x4380	F236	Leistungsteiltemperatur 2 hoch
0x4381	F237	Leistungsteiltemperatur 3 hoch
0x4382	F535	Übertemperatur des Leistungsteils.
0x4390	n234	Warnung: Temperatur Steuerkarte hoch
0x4391	n235	Warnung: Leistungsteiltemperatur 1 hoch
0x4392	n236	Warnung: Leistungsteiltemperatur 2 hoch
0x4393	n237	Warnung: Leistungsteiltemperatur 3 hoch
0x4394	n240	Warnung: Leistungsteiltemperatur 3 niedrig
0x4395	n241	Warnung: Leistungsteiltemperatur 1 niedrig
0x4396	n242	Warnung: Leistungsteiltemperatur 2 niedrig
0x4397	n243	Warnung: Leistungsteiltemperatur 3 niedrig
0x4398	F240	Temperatur Steuerkarte niedrig
0x4399	F241	Leistungsteiltemperatur 1 niedrig
0x439A	F242	Leistungsteiltemperatur 2 niedrig
0x439B	F243	Leistungsteiltemperatur 3 niedrig
0x5113	F512	5V0-Unterspannung
0x5114	F505	1V2-Unterspannung
0x5115	F507	2V5-Unterspannung
0x5116	F509	3V3-Unterspannung

Fehler-code	Fehler/Warnung	Beschreibung
0x5117	F514	+12V0-Unterspannung
0x5118	F516	-12V0-Unterspannung
0x5119	F518	Analog 3V3-Unterspannung
0x5180	F504	1V2-Überspannung
0x5181	F506	2V5-Überspannung
0x5182	F508	3V3-Überspannung
0x5183	F510	5V0-Überspannung
0x5184	F513	+12V0-Überspannung
0x5185	F515	-12V0-Überspannung
0x5186	F517	Analog 3V3-Überspannung
0x5530	F105	Stempel des nichtflüchtigen Speichers ungültig
0x5580	F106	Daten des nichtflüchtigen Speichers ungültig
0x5589	F124	Datenfehler Cogging Kompensation im nichtflüchtigen Speicher (CRC).
0x5590	F204	Fehler beim Lesen des EEPROM der Steuerungskarte.
0x5591	F205	Seriennummernstempel des EEPROM der Steuerungskarte beschädigt.
0x5592	F206	Seriennummerdaten des EEPROM der Steuerungskarte beschädigt.
0x5593	F207	Parameterstempel des EEPROM der Steuerungskarte beschädigt.
0x5594	F208	Parameterdaten des EEPROM der Steuerungskarte beschädigt.
0x5595	F219	Fehler beim Schreiben in das EEPROM der Steuerungskarte.
0x55A0	F209	Fehler beim Lesen des EEPROM der Leistungskarte.
0x55A1	F210	Seriennummernstempel des EEPROM der Leistungskarte beschädigt.
0x55A2	F212	Seriennummerdaten des EEPROM der Leistungskarte beschädigt.
0x55A3	F213	Parameterstempel des EEPROM der Leistungskarte beschädigt.
0x55A4	F214	Parameterdaten des EEPROM der Leistungskarte beschädigt.
0x55A5	F230	Fehler beim Schreiben in den EEPROM der Leistungskarte.
0x55A6	F232	Ungültige Daten im EEPROM der Leistungskarte.
0x55B0	F248	Optionskarte: EEPROM fehlerhaft.
0x55B1	F249	Optionskarte: Checksumme Upstream.
0x55B2	F250	Optionskarte: Checksumme Upstream.
0x55B3	F251	Optionskarte: Watchdog.
0x55B8	F252	Optionskarte: Firmware und FPGA Typen sind nicht kompatibel.
0x55B9	F253	Optionskarte: Firmware und FPGA Typen sind nicht kompatibel.
0x55C0	F621	Fehler beim Lesen des CRC der Steuerungskarte.
0x55C1	F623	Fehler beim Lesen des CRC der Leistungskarte.
0x55C2	F624	Leistungskarte-Watchdog-Fehler.
0x55C3	F625	Leistungskarte Kommunikationsfehler.
0x55C4	F626	Leistungskarte FPGA nicht konfiguriert.
0x55C5	F627	Steuerkarte-Watchdog-Fehler.
0x55C6	n103	Warnung: Boot FPGA .
0x55C7	n104	Warnung: Betriebs FPGA .
0x6080	F631	Zeitüberschreitung des Befehls.
0x6380	F532	Konfiguration der Antriebs-Parameter unvollständig.
0x6381	F120	Einstellung der Fahrauftrags-Parameter fehlgeschlagen
0x7180	F301	Motor überhitzt.
0x7182	F305	Motorbremskreis unterbrochen.

Fehler-code	Fehler/Warnung	Beschreibung
0x7183	F306	Kurzschluss Motorbremskreis.
0x7184	F307	Bremse im Freigabezustand geschlossen.
0x7185	F436	EnDat überhitzt.
0x7186	n301	Warnung: Motor überhitzt
0x7187	F308	Spannung übersteigt Nennwert für den Motor.
0x7188	F560	Bremsschopper an der Kapazitätsgrenze, kann Überspannung nicht verhindern.
0x7189	F312	Bremse gelöst obwohl sie angezogen sein sollte.
0x7305	F417	Defekte Ader in primärem Feedback.
0x7380	F402	Feedback 1 Amplitudenfehler des analogen Signals.
0x7381	F403	Feedback 1 EnDat Kommunikationsfehler.
0x7382	F404	Feedback 1 ungültiger Hall Status.
0x7383	F405	Feedback 1 BiSS Watchdog.
0x7384	F406	Feedback 1 BiSS Multi-Zyklus.
0x7385	F407	Feedback 1 BiSS Sensor
0x7386	F408	Feedback 1 SFD Konfiguration
0x7387	F409	Feedback 1 SFD UART Überlauf
0x7388	F410	Feedback 1 SFD UART Frame
0x7389	F412	Feedback 1 SFD UART Parität
0x738A	F413	Feedback 1 SFD Übertragung Timeout
0x738C	F415	Feedback 1 SFD mehrfacher CRC Fehler
0x738D	F416	Feedback 1 SFD Übertragung unvollständig
0x738E	F418	Feedback 1 Spannungsversorgung
0x738F	F401	Feedback 1 Festlegung des Rückführungstyps fehlgeschlagen
0x7390	n414	Warnung: SFD einzelne fehlerhafte Position
0x7391	F419	Encoder-Initialisierung fehlgeschlagen.
0x7392	F534	Lesen der Motorparameter vom Rückführsystem fehlgeschlagen.
0x7393	F421	SFD Positionssensor Fehler
0x7394	F463	Tamagawa Encoder: Überhitzung.
0x7395	n451	Tamagawa Encoder Batterie.
0x7396	n423	Warnung: Fehler im nichtflüchtigen Speicher, Multiturn Überlauf.
0x7397	F471	Betriebsart Position unterstützt kein Hall-Sensor Feedback.
0x7398	F135	Referenzfahrt erforderlich.
0x7399	F468	FB2.Source nicht gesetzt.
0x739A	F469	FB1.ENCREC ist kein Vielfaches von 2.
0x739B	F423	Fehler im nichtflüchtigen Speicher, Multiturn Überlauf.
0x739C	F467	Hiperface DSL Fehler.
0x739D	F452	Multiturn Überlauf wird vom Feedback nicht unterstützt.
0x739E	F465	Starke Erschütterung vom Feedbacksystem erkannt.
0x73A0	F453	Tamagawa Encoder: Kommunikation Timeout.
0x73A1	F454	Tamagawa Encoder: Kommunikationsübertragung unvollständig
0x73A2	F456	Tamagawa Encoder: Kommunikation CRC.
0x73A3	F457	Tamagawa Encoder: Kommunikation Start Timeout.
0x73A4	F458	Tamagawa Encoder: Kommunikation UART Überlauf.
0x73A5	F459	Tamagawa Encoder: Kommunikation UART Framing.

Fehler-code	Fehler/Warnung	Beschreibung
0x73A6	F460	Tamagawa Encoder: Überdrehzahl.
0x73A7	F461	Tamagawa Encoder: Schleppfehler.
0x73A8	F462	Tamagawa Encoder: Zählerüberlauf.
0x73A9	F464	Tamagawa Encoder: Multiturn-Fehler.
0x73AA	F451	Tamagawa Encoder Batterie.
0x73B0	F486	Motorgeschwindigkeit überschreitet emulierte Maximalgeschwindigkeit.
0x73B8	F420	Feedback 3 EnDat Kommunikationsfehler
0x73C0	F473	Wake&Shake Zu kleine Bewegung.
0x73C1	F475	Wake&Shake Zu große Bewegung.
0x73C2	F476	Wake&Shake Grob-Fein-Abweichung zu groß.
0x73C3	F478	Wake&Shake Überdrehzahl.
0x73C4	F479	Wake&Shake Schleifenwinkel-Abweichung zu groß.
0x73C5	F482	Kommutierung nicht initialisiert.
0x73C6	F483	Motor U Phase fehlt.
0x73C7	F484	Motor V Phase fehlt.
0x73C8	F485	Motor W Phase fehlt.
0x73C9	n478	Warnung: Wake and Shake. Überdrehzahl.
0x73D0	F487	Wake&Shake Validierung: positive Bewegung meldet Fehler.
0x73D1	F489	Wake&Shake Validierung: negative Bewegung meldet Fehler.
0x73D2	F490	Wake&Shake Validierung: Kommutierungswinkel Timeout.
0x73D3	F491	Wake&Shake Validierung: Kommutierungswinkel überfahren.
0x73D4	F492	Wake&Shake Validierung: Kommutierungswinkel benötigt mehr Strom als MOTOR.ICONT.
0x73D5	F493	Ungültige Kommutierung - Motor beschleunigt in die falsche Richtung.
0x8130	F129	Life Guard Fehler oder Heartbeat Fehler.
0x8180	n702	Warnung: Feldbus-Kommunikation unterbrochen
0x8280	n601	Modbus Übertragungsrate zu hoch.
0x8311	F304	Motor Foldback.
0x8331	F524	Verstärker Foldback.
0x8380	n524	Warnung: Verstärker Foldback
0x8381	n304	Warnung: Motor Foldback
0x8382	n309	Warnung: Motor I ² t Belastung.
0x8383	n580	Warnung: Verwendet Ableitung der Position bei Sensorlos Feedback im Positionsmodus.
0x8384	n581	Warnung: Geschwindigkeit 0 bei Asynchron Sensorlos Feedback im Positionsmodus.
0x8385	n495	Warnung: Aufgezeichnete Cogging Kompensationstabelle konnte nicht abgearbeitet werden.
0x8480	F302	Überdrehzahl.
0x8481	F703	Not-Halt Timeout, während die Achse deaktiviert werden sollte
0x8482	F480	Feldbus-Geschwindigkeits-Sollwert zu hoch.
0x8483	F481	Feldbus-Geschwindigkeits-Sollwert zu niedrig.
0x8582	n107	Warnung: Positiv-Software-Endschalter-Grenzwert überschritten
0x8583	n108	Warnung: Negativ-Software-Endschalter-Grenzwert überschritten
0x8611	F439	Schleppfehler (Benutzer).
0x8685	F138	Instabilität während Autotuning
0x8686	n151	Warnung: Keine ausreichende Fahrstrecke; Bewegungsausnahme.

Fehler-code	Fehler/Warnung	Beschreibung
0x8687	n152	Warnung: Keine ausreichende Fahrstrecke; Folgefahrtsatzausnahme
0x8688	n153	Warnung: Verletzung der Drehzahlbegrenzung; max. Grenzwert überschritten
0x8689	n154	Warnung: Folgefahrtsatz fehlgeschlagen; Fahrtsatzparameter prüfen
0x868A	n156	Warnung: Zielposition infolge eines Haltebefehls überschritten.
0x86A0	n157	Warnung: Index-Impuls für Referenzfahrt nicht gefunden.
0x86A1	n158	Warnung: Referenzfahrt-Schalter nicht gefunden.
0x86A2	n159	Warnung: Einstellung der Fahrauftrags-Parameter fehlgeschlagen
0x86A3	n160	Warnung: Aktivierung des Fahrauftrags fehlgeschlagen.
0x86A4	n161	Warnung: Referenzfahrt fehlgeschlagen.
0x86A5	F139	Zielposition überschritten wegen Aktivierung eines fehlerhaften Fahrauftrages.
0x86A6	n163	Warnung: MT.NUM überschreitet den Grenzwert.
0x86A7	n164	Warnung: Fahrauftrag ist nicht initialisiert.
0x86A8	n165	Warnung: Zielposition des Fahrauftrags außerhalb des Bereichs.
0x86A9	n167	Warnung: Software-Endschalter-Grenzwert überschritten.
0x86AA	n168	Warnung: Ungültige Bit-Kombination im Steuerwort des Fahrauftrags.
0x86AB	n169	Warnung: 1:1 Profil kann nicht bei laufendem Fahrauftrag ausgelöst werden.
0x86AC	n170	Warnung: Die Kundenprofil-Tabelle ist nicht initialisiert.
0x86AD	n171	Warnung: Aktivierung des Fahrauftrags läuft
0x86AE	n135	Warnung: Referenzfahrt erforderlich.
0x86AF	n174	Warnung: Referenzfahrt Distanz überschritten
0x86B0	F438	Schleppfehler (rechnerisch).
0x86B6	n179	Messfahrt der Cogging Kompensation hat vorzeitig gestoppt.
0x86B7	n180	Cogging Kompensation nicht aktiv. Achse muss zunächst referenziert werden.
0x8780	F125	Synchronisationsverlust Feldbus
0x8781	n125	Warnung: Synchronisationsverlust Feldbus
0x8AF0	n137	Warnung: Referenzfahrt und Rückführung nicht kompatibel
0xFF00	F701	Feldbus-Laufzeit.
0xFF01	F702	Feldbus-Kommunikation unterbrochen
0xFF02	F529	Iu-Strom-Offset-Grenze überschritten.
0xFF03	F530	Iv-Strom-Offset-Grenze überschritten.
0xFF04	F521	Überstrom Bremswiderstand.
0xFF07	F525	Überstrom am Ausgang
0xFF08	F526	Kurzschluss Stromsensor.
0xFF09	F128	MPOLES/FPOLES ist keine Ganzzahl.
0xFF0A	F531	Leistungsstufenfehler.
0xFF0B	F602	Safe Torque Off.
0xFF0C	F131	Zweites Feedback A/B Spur Kabelbruch
0xFF0D	F130	Überstrom bei sekundärer Rückführungsversorgung.
0xFF0E	F134	Unzulässiger Status der sekundären Rückführung.
0xFF0F	F245	Externer Fehler.
0xFF10	F136	Firmware- und FPGA-Version sind nicht kompatibel.
0xFF11	F101	Nicht kompatible Firmware.
0xFF12	n439	Warnung: Schleppfehler (Nutzer).
0xFF13	n438	Warnung: Schleppfehler (rechnerisch).
0xFF14	n102	Warnung: FPGA ist keine Standardversion

Fehler-code	Fehler/Warnung	Beschreibung
0xFF15	n101	Warnung: FPGA ist ein Laborversion
0xFF16	n602	Warnung: Safe torque off (STO).
0xFF17	F132	Zweites Feedback Z Signal Kabelbruch
0xFF18	n603	Warnung: OPMODE und CMDSOURCE unverträglich
0xFF19	n604	Warnung: EMUEMODE inkompatibel mit DRV.HANDWHEELSRC.

5.2 CANopen Objektverzeichnis

Die folgende Tabelle beschreibt alle über SDO oder PDO erreichbaren Objekte. (i.V. = in Vorbereitung).

Abkürzungen:

U	= UNSIGNED	RO	= Schreibgeschützt
INT	= INTEGER	RW	= Lese- und Schreibzugriff
VisStr	= Visible String (sichtbarer String)	WO	= nur Schreibzugriff
		const	= Konstante

5.2.1 Float Scaling

Die Skalierungen, die auf zu den Gleitpunkt-Parametern in WorkBench/Telnet passende Objekte angewandt wurden, sind in der Spalte „Gleitpunkt-Skalierung“ aufgeführt.

Beispiel: Der Index 607Ah ist als 1:1 gelistet. Das bedeutet, die Befehlsausgabe eines Werts von 1000 im SDO 607Ah ist äquivalent zur Eingabe von MT.P 1000,000 in WorkBench. Der Index 3598h hingegen ist als 1000:1 gelistet. Das bedeutet, die Befehlsausgabe eines Werts von 1000 im SDO 3598h ist äquivalent zur Eingabe von IL.KP 1,000 in WorkBench.

Einige Parameter sind als Variable (var) aufgelistet, da hier die Skalierung von anderen Parametern abhängt.

5.2.2 Wirksamkeit der PDO Sollwerte

Einige Objekte sind nur bei Status der Zustandsmaschine "Operation Enabled" wirksam. Der Status wird vom Steuerwort DS402 gesteuert. Diese Objekte sind mit einem Stern (*) in der Spalte PDO Mapping markiert.

5.2.3 Kommunikations-SDOs

Index	Subindex	Datentyp	Float Scale	Zugriff	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
1000h	0	U32		RO	Nein	Gerätetyp	—
1001h	0	U8		RO	Nein	Error Register	—
1002h	0	U32		RO	Ja	Herstellerspezifisches Statusregister	—
1003h		Array				Vordefiniertes Fehlerfeld	—
1003h	0	U8		RW	Nein	Anzahl Fehler	—
1003h	1 - 10	U32		RO	Nein	Standard-Fehlerfeld	—
1005h	0	U32		RW	Nein	COB—ID SYNC-Meldung	—
1006h	0	U32		RW	Nein	Kommunikations-Zyklusperiode	—
1008h	0	VisStr		const	Nein	Gerätename des Herstellers	—
1009h	0	VisStr		const	Nein	Hardware Version des Herstellers	—
100Ah	0	VisStr		const	Nein	Softwareversion des Herstellers	—
100Ch	0	U16		RW	Nein	Überwachungszeit	—
100Dh	0	U8		RW	Nein	Lebensdauerfaktor	—
1010h		Array				Parameter speichern	—
1010h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1010h	1	U32		RW	Nein	Speichert die Antriebsparameter vom RAM im nichtflüchtigen Speicher.	DRV.NVSAVE
1011h		Array				Parameter laden	—
1011h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1011h	1	U32		RW	Nein	Lädt die Default Parameter ins RAM.	DRV.RSTVAR

Index	Subindex	Datentyp	Float Scale	Zugriff	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
1012h	0	U32		RW	Nein	COB-ID für den Zeitstempel (Time Stamp)	—
1014h	0	U32		RW	Nein	COB-ID für das Notfall-Objekt	—
1016h		Record				Consumer Heartbeat Time	
1016h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1016h	1	U32		RW	Nein	Consumer Heartbeat Time	—
1017h	0	U16		RW	Nein	Producer Heartbeat Zeit	—
1018h		Record				Identitätsobjekt	—
1018h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1018h	1	U32		RO	Nein	Hersteller-ID	—
1018h	2	U32		RO	Nein	Produktcode	—
1018h	3	U32		RO	Nein	Revisionsnummer	—
1018h	4	U32		RO	Nein	Seriennummer	—
1026h		Array				BS-Eingabeaufforderung	—
1026h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1026h	1	U8		WO	Nein	StdIn	—
1026h	2	U8		RO	Nein	StdOut	—
1400h		Record				RXPDO1 Kommunikations-Parameter	—
1400h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1400h	1	U32		RW	Nein	RXPDO1 COB-ID	—
1400h	2	U8		RW	Nein	Übertragungstyp RXPDO1	—
1401h		Record				RXPDO2 Kommunikations-Parameter	—
1401h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1401h	1	U32		RW	Nein	RXPDO2 COB-ID	—
1401h	2	U8		RW	Nein	Übertragungstyp RXPDO2	—
1402h		Record				RXPDO3 Kommunikations-Parameter	—
1402h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1402h	1	U32		RW	Nein	RXPDO3 COB—ID	—
1402h	2	U8		RW	Nein	Übertragungstyp RXPDO3	—
1403h		Record				RXPDO4 Kommunikations-Parameter	—
1403h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1403h	1	U32		RW	Nein	RXPDO4 COB-ID	—
1403h	2	U8		RW	Nein	Übertragungstyp RXPDO4	—
1600h		Record				RXPDO1 Zuordnungs-Parameter	—
1600h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1600h	1 - 8	U32		RW	Nein	Zuordnung für n-tes Applikationsobjekt	—
1601h		Record				RXPDO2 Zuordnungs-Parameter	—
1601h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1601h	1 - 8	U32		RW	Nein	Zuordnung für n-tes Applikationsobjekt	—
1602h		Record				RXPDO3 Zuordnungs-Parameter	—
1602h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1602h	1 - 8	U32		RW	Nein	Zuordnung für n-tes Applikationsobjekt	—
1603h		Record				RXPDO4 Zuordnungs-Parameter	—
1603h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—

Index	Subindex	Datentyp	Float Scale	Zugriff	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
1603h	1 - 8	U32		RW	Nein	Zuordnung für n-tes Applikationsobjekt	—
1800h		Record				TXPDO1 Kommunikations-Parameter	—
1800h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1800h	1	U32		RW	Nein	TXPDO1 COB—ID	—
1800h	2	U8		RW	Nein	Übertragungstyp TXPDO1	—
1800h	3	U16		RW	Nein	Sperrzeit	—
1800h	4	U8		const	Nein	reserviert	—
1800h	5	U16		RW	Nein	Ereigniszeitgeber	—
1801h		Record				TXPDO2 Kommunikations-Parameter	—
1801h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1801h	1	U32		RW	Nein	TXPDO2 COB—ID	—
1801h	2	U8		RW	Nein	Übertragungstyp TXPDO2	—
1801h	3	U16		RW	Nein	Sperrzeit	—
1801h	4	U8		const	Nein	reserviert	—
1801h	5	U16		RW	Nein	Ereigniszeitgeber	—
1802h		Record				TXPDO3 Kommunikations-Parameter	—
1802h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1802h	1	U32		RW	Nein	TXPDO3 COB—ID	—
1802h	2	U8		RW	Nein	Übertragungstyp TXPDO3	—
1802h	3	U16		RW	Nein	Sperrzeit	—
1802h	4	U8		const	Nein	reserviert	—
1802h	5	U16		RW	Nein	Ereigniszeitgeber	—
1803h		Record				TXPDO4 Kommunikations-Parameter	—
1803h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1803h	1	U32		RW	Nein	TXPDO4 COB—ID	—
1803h	2	U8		RW	Nein	Übertragungstyp TXPDO4	—
1803h	3	U16		RW	Nein	Sperrzeit	—
1803h	4	U8		const	Nein	reserviert	—
1803h	5	U16		RW	Nein	Ereigniszeitgeber	—
1A00h		Record				Zuordnungs-Parameter TXPDO1	—
1A00h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1A00h	1 - 8	U32		RW	Nein	Zuordnung für n-tes Applikationsobjekt	—
1A01h		Record				Zuordnungs-Parameter TXPDO2	—
1A01h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1A01h	1 - 8	U32		RW	Nein	Zuordnung für n-tes Applikationsobjekt	—
1A02h		Record				Zuordnungs-Parameter TXPDO3	—
1A02h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1A02h	1 - 8	U32		RW	Nein	Zuordnung für n-tes Applikationsobjekt	—
1A03h		Record				Zuordnungs-Parameter TXPDO4	—
1A03h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1A03h	1 - 8	U32		RW	Nein	Zuordnung für n-tes Applikationsobjekt	—
1C12h		Array		RW	Nein	RxPDO Zuordnung	—
1C12h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1C13h	1 bis 4	U8		RW	Nein	Subindex 1...4	—

Index	Subindex	Datentyp	Float Scale	Zugriff	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
1C13h		Array		RW	Nein	TxPDO Zuordnung	—
1C13h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
1C13h	1 bis 4	U8		RW	Nein	Subindex 1...4	—

5.2.4 Herstellerspezifische SDOs

Objekte 2000h bis 3999h

Index	Sub-Index	Datentyp	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
2000h		Array				System Warnungen	—
2000h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
2000h	1	U32		RO	nein	System Warnung 1	DRV.WARNING1
2000h	2	U32		RO	nein	System Warnung 2	DRV.WARNING2
2000h	3	U32		RO	nein	System Warnung 3	DRV.WARNING3
2001h		Array				System Fehler	—
2001h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
2001h	1	U32		RO	nein	System Fehler 1	DRV.FAULT1
2001h	2	U32		RO	nein	System Fehler 2	DRV.FAULT2
2001h	3	U32		RO	nein	System Fehler 3	DRV.FAULT3
2001h	4	U32		RO	nein	System Fehler 4	DRV.FAULT4
2001h	5	U32		RO	nein	System Fehler 5	DRV.FAULT5
2001h	6	U32		RO	nein	System Fehler 6	DRV.FAULT6
2001h	7	U32		RO	nein	System Fehler 7	DRV.FAULT7
2001h	8	U32		RO	nein	System Fehler 8	DRV.FAULT8
2001h	9	U32		RO	nein	System Fehler 9	DRV.FAULT9
2001h	A	U32		RO	nein	System Fehler 10	DRV.FAULT10
2002h		Array				Hersteller Status Bytes	—
2002h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
2002h	1	U8		RO	ja	Hersteller Status Bytes 1	—
2002h	2	U8		RO	ja	Hersteller Status Bytes 2	—
2002h	3	U8		RO	ja	Hersteller Status Bytes 3	—
2002h	4	U8		RO	ja	Hersteller Status Bytes 4	—
2011h		VAR		RO		DRV.RUNTIME in Sekunden	DRV.RUNTIME
2012h		Array				Fehlerhistorie: Fehlernummern	DRV.FAULTHIST
2012h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
2012h	1 - 20	U32		RO	nein	N letzter Eintrag in der Fehlernummernliste der Fehlerhistorie	—
2013h		Array				Fehlerhistorie: Zeitstempel	DRV.FAULTHIST
2013h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
2013h	1 - 20	U32		RO	nein	N letzter Eintrag in der Fehlerzeitstempelliste der Fehlerhistorie	—
2014h		Array				Maske TxPDO Kanal 1	—
2014h	1	U32		RW	nein	Maske (Byte 0..3)	—
2014h	2	U32		RW	nein	Maske (Byte 4..7)	—
2015h		Array				Maske TxPDO Kanal 2	—
2015h	1	U32		RW	nein	Maske (Byte 0..3)	—
2015h	2	U32		RW	nein	Maske (Byte 4..7)	—
2016h		Array				Maske TxPDO Kanal 3	—
2016h	1	U32		RW	nein	Maske (Byte 0..3)	—
2016h	2	U32		RW	nein	Maske (Byte 4..7)	—
2017h		Array				Maske TxPDO Kanal 4	—

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
2017h	1	U32		RW	nein	Maske (Byte 0..3)	—
2017h	2	U32		RW	nein	Maske (Byte 4..7)	—
2018h		Array				Firmware-Version	—
2018h	0	U16		const	nein	Anzahl Einträge	—
2018h	1	U16		const	nein	Hauptversion	—
2018h	2	U16		const	nein	Nebenversion	—
2018h	3	U16		const	nein	Revision	—
2018h	4	U16		const	nein	Branch-Version	—
2026h		Array				ASCII Channel	—
2026h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
2026h	1	VisStr		WO	nein	Befehl	—
2026h	2	VisStr		RO	nein	Antwort	—
2031h	0	VisStr		RW	Nein	Gerätename, Länge 10 Bit	DRV.NAME
2032h	0	VisStr		RW	Nein	kundenspezifischer Geräte- name, Länge 32 Byte	DRV.CUSTOMIDENTIFIER
2033h	0	VisStr		RO	Nein	Verstärker Typ, 21 Bytes	—
204Ch		Array				pv scaling factor	—
204Ch	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
204Ch	1	INT32		RW	nein	pv scaling factor Zähler	—
204Ch	2	INT32		RW	nein	pv scaling factor Nenner	—
2050h	0	INT32	1:1	RO	ja	Position, Sekundärrückführung	DRV.HANDWHEEL
2071h	0	INT32		RW	ja*	Strom-Sollwert	-
2077h	0	INT32		RO	ja	Strom-Istwert	-
207Fh	0	UINT32		RW	Ja	Maximale Geschwindigkeit in CST & PT Modi	IL.VLIMIT
2080h	0	U16		WO	ja	Fahrauftrag, der im Profile Posi- tion Mode ausgeführt werden soll.	—
2081h	0	U16		RO	ja	Letzter aktiver Fahrauftrag.	—
20A0h	0	INT32	VAR	RO	ja	Latchposition 1, positive Flanke	CAP0.PLFB , CAP0.T
20A1h	0	INT32	VAR	RO	ja	Latchposition 1, negative Flanke	CAP0.PLFB , CAP0.T
20A2h	0	INT32	VAR	RO	ja	Latchposition 2, positive Flanke	CAP1.PLFB , CAP1.T
20A3h	0	INT32	VAR	RO	ja	Latchposition 2, negative Flanke	CAP1.PLFB , CAP1.T
20A4h	0	U16		RW	ja	Latch-Steuerregister	—
20A5h	0	U16		RW	ja	Latch-Statusregister	—
20A6h	0	INT32	VAR	RO	ja	Holt den erfassten Posi- tionswert	CAP0.PLFB
20A7h	0	INT32	VAR	RO	ja	Holt den erfassten Posi- tionswert	CAP1.PLFB
20B8h	0	U16		RW	ja	Geänderte digitale Ein- gabeinformationen löschen	—
3405h		Array				VL.ARTYPE	—
3405h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
3405h	1	U8		RW	nein	Berechnungsmethode für BiQuad-Filter 1	VL.ARTYPE1
3405h	2	U8		RW	nein	Berechnungsmethode für BiQuad-Filter 2	VL.ARTYPE2
3405h	3	U8		RW	nein	Berechnungsmethode für BiQuad-Filter 3	VL.ARTYPE3
3405h	4	U8		RW	nein	Berechnungsmethode für BiQuad-Filter 4	VL.ARTYPE4
3406h		Array				VL BiQuad	—
3406h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
3406h	1	U32	1000:1	RW	nein	Natürliche Polfrequenz von Antiresonanz-Filter (AR) 1	VL.ARPF1
3406h	2	U32	1000:1	RW	nein	Natürliche Polfrequenz von Antiresonanz-Filter (AR) 2	VL.ARPF2
3406h	3	U32	1000:1	RW	nein	Natürliche Polfrequenz von Antiresonanz-Filter (AR) 3	VL.ARPF3
3406h	4	U32	1000:1	RW	nein	Natürliche Polfrequenz von Antiresonanz-Filter (AR) 4	VL.ARPF4
3406h	5	U32	1000:1	RW	nein	Q des Pols von Antiresonanz-Filter (AR) 1	VL.ARPQ1
3406h	6	U32	1000:1	RW	nein	Q des Pols von Antiresonanz-Filter (AR) 2	VL.ARPQ2
3406h	7	U32	1000:1	RW	nein	Q des Pols von Antiresonanz-Filter (AR) 3	VL.ARPQ3
3406h	8	U32	1000:1	RW	nein	Q des Pols von Antiresonanz-Filter (AR) 4	VL.ARPQ4
3406h	9	U32	1000:1	RW	nein	Natürliche Nullfrequenz von Antiresonanz-Filter (AR) 1	VL.ARZF1
3406h	A	U32	1000:1	RW	nein	Natürliche Nullfrequenz von Antiresonanz-Filter (AR) 2	VL.ARZF2
3406h	B	U32	1000:1	RW	nein	Natürliche Nullfrequenz von Antiresonanz-Filter (AR) 3	VL.ARZF3
3406h	C	U32	1000:1	RW	nein	3406h	VL.ARZF4
3406h	D	U32	1000:1	RW	nein	Q von Null von Antiresonanz-Filter 1	VL.ARZQ1
3406h	E	U32	1000:1	RW	nein	Q von Null von Antiresonanz-Filter 2	VL.ARZQ2
3406h	F	U32	1000:1	RW	nein	Q von Null von Antiresonanz-Filter 3	VL.ARZQ3
3406h	10	U32	1000:1	RW	nein	Q von Null von Antiresonanz-Filter 4	VL.ARZQ4
3407h		Struct				Geschwindigkeitsfilter	—
3407h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
3407h	1	INT32	1000:1	RW	nein	10 Hz-gefilterte VL.FB	VL.FBFILTER
3407h	2	U32	1000:1	RW	nein	Verstärkung für Geschwindigkeits-Vorsteuerung	VL.KVFF
3407h	3	U32		RW	nein	Verstärkung für Beschleunigungsvorsteuerung	VL.KBUSFF

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
3407h	4	U32	1:1	RW	nein	Einstellung des Geschwindigkeits-Fehlers	VL.ERR
3412h	0	INT8		RW	nein	Typ des Bremswiderstands	REGEN.TYPE
3414h	0	U8		RW		Meldet und legt die Fehlerlevel-Temperatur des Bremswiderstands fest.	REGEN.WATTEXT
3415h	0	U32	1000:1	RO	nein	Thermische Zeitkonstante des Bremswiderstands	REGEN.TEXT
3416h	0	U32		RO	nein	Abfrage der berechneten Leistung des Bremswiderstands	REGEN.POWER
3417h	0	U32		RO	nein	Ergibt eine gefilterte Version von 3416h	REGEN.POWER-FILTERED
3420h	0	U16	1000:1	RW	nein	Legt den Foldback-Fehlerpegel fest.	IL.FOLDFTHRESH
3421h	0	U32	1000:1	RW	nein	Einstellung des Benutzerwerts für den Foldback Fehlerlevel	IL.FOLDFTHRESHU
3422h	0	U32	1000:1		nein	Legt den Reibungskompensationswert fest.	IL.FRICTION
3423h	0	INT32	1000:1		nein	Konstanter Strombefehl wird zur Kompensierung der Schwerkraft hinzugefügt.	IL.OFFSET
3424h	0	U16			nein	Aktivierung/Deaktivierung des I-Anteils des PI-Regelkreises.	IL.INTEN (passwortgeschützt)
3425h	0	U32	1000:1	RO	nein	Liest die Foldback Stromgrenze	IL.IFOLD
3426h	0	U32	1000:1	RW	nein	Einstellung des Verstärkungswerts für die Beschleunigungsvorsteuerung des Stromregelkreises	IL.KACFF
3427h		Record				Motorschutz Parameter	—
3427h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
3427h	1	U8		RW	Nein		IL.MIMODE
3427h	2	U8		RW	Nein		IL.MI2TWITHRESH
3427h	3	U32		RW	Ja		IL.MI2T
3430h	0	U8		RW	nein	Einstellung der Richtung für absolute Fahraufträge	PL.MODPDIR
3431h	0	U16		RW	nein	Einstellung des Fahrauftrags im Antrieb	MT.SET
3432h	0	U16		WO	nein	Läd Fahrauftrag zum Bearbeiten.	MT.LOAD
3440h		Array				Kontrollierte Stopp-Parameter	—
3440h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
3440h	1	U32	1:1	RW	nein	Einstellung des Bremswerts für einen kontrollierten Halt	CS.DEC
3440h	2	U32	1:1	RW	nein	Einstellung des Geschwindigkeits-Grenzwerts für einen kontrollierten Halt	CS.VTHRESH

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
3440h	3	U32		RW	nein	Einstellung des Zeitwerts für die vorgesehene Antriebsgeschwindigkeit in CS.VTHRESH.	CS.TO
3441h	0	U8		RO	nein	Kontrollierter Stoppzustand	CS.STATE
3443h	0	U16		RO	nein	Meldet den möglichen Grund für eine Antriebssperre	DRV.DIS
3444h	0	U16	1000:1	RO	nein	Maximalstrom für dynamisches Bremsen	DRV.DBILIMIT
3445h	0	U32		RO	nein	Notfall-Timeout für Bremsung	DRV.DISTO
3450h	0	U8		RW	ja	Bremse lösen oder aktivieren	MOTOR.BRAKERLS
3451h	0	U8		RO	Ja	Legt fest, welche Antriebsparameter automatisch berechnet werden.	MOTOR.AUTOSET
3452h	0	U16		RW	nein	Einstellung der maximalen Motorspannung	MOTOR.VOLTMAX
3453h	0	U32		RW	nein	Einstellung des Warnlevels der Motortemperatur	MOTOR.TEMPWARN
3454h	0	U32	1000:1	RW	nein	Einstellung der thermischen Konstante der Motorwicklung	MOTOR.CTF0
3455h	0	U32	1000:1	RW	nein	Einstellung Motor-Lq (phase-phase)	MOTOR.LQLL
3456h	0	U32	1000:1	RW	nein	Einstellung Statorwicklungswiderstands (phase-phase)	MOTOR.R
3457h		Record				Asynchronmotor Parameter	—
3457h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
3457h	1	INT32	1000:1	RW	nein	Asynchronmotor Nenndrehzahl	MOTOR.VRATED
3457h	2	U16		RW	nein	Asynchronmotor Nennspannung	MOTOR.VOLTRATED
3457h	3	U16		RW	nein	Mindestspannung für U/f-Regelung.	MOTOR.VOLTMIN
3458h	0	U16		RO	ja	Motortemperatur bei Motoren mit Sensor.	MOTOR.TEMPC
345Ah		Array				Bremssteuerung	—
345Ah	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
345Ah	1	U16		RW	ja	Kommando Bremsensteuerung	—
345Ah	2	U16		RO	ja	Bremsen-Status Antwort	—
3460h		Record				Erfassung von Motorparametern	—
3460h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
3460h	1	U8		RW	nein	Spezifiziert die Trigger-Quelle für die Positionserfassung.	CAP0.TRIGGER
3460h	2	U8		RW	nein	Spezifiziert die Trigger-Quelle für die Positionserfassung.	CAP1.TRIGGER
3460h	3	U8		RW	nein	Auswahl des erfassten Werts	CAP0.MODE
3460h	4	U8		RW	nein	Auswahl des erfassten Werts	CAP1.MODE

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
3460h	5	U8		RW	nein	Steuert die Bedingungslogik.	CAP0.EVENT
3460h	6	U8		RW	nein	Steuert die Bedingungslogik.	CAP1.EVENT
3460h	7	U8		RW	nein	Auswahl der Bedingungslogik für Erfassung	CAP0.PREEDGE
3460h	8	U8		RW	nein	Auswahl der Bedingungslogik für Erfassung	CAP1.PREEDGE
3460h	9	U8		RW	nein	Einstellen des Bedingungs-Triggers	CAP0.PRESELECT
3460h	A	U8		RW	nein	Einstellen des Bedingungs-Triggers	CAP1.PRESELECT
3460h	B	U8		RW	nein	Legt die Rückführungsquelle für die Erfassung 1 fest.	CAP0.FBSOURCE
3460h	C	U8		RW	nein	Legt die Rückführungsquelle für die Erfassung 1 fest.	CAP1.FBSOURCE
3470h		Record					—
3470h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
3470h	1	INT8		RW	nein	Einstellung des analogen Ausgangsmodus	AOUT.MODE
3470h	2	INT16	1000:1	RW	ja	Lesen des analogen Ausgangswerts	AOUT.VALUE
3470h	3	INT16	1000:1	RW	ja	Lesen und Schreiben des analogen Ausgangswerts	AOUT.VALUEU
3470h	4	INT16	1000:1	RO	ja	Lesen des Werts des analogen Eingangssignals	AIN.VALUE
3470h	5	U32	1000:1	RW	nein	Einstellung des Geschwindigkeits-Skalierungsfaktors für den Analogausgang	AOUT.VSCALE
3471h	0	U32	1:1	RW	nein	Einstellung des analogen Positionsskalierungsfaktors	AOUT.PSCALE
3472h	0	U32	1:1	RW	nein	Einstellung des analogen Positionsskalierungsfaktors	AIN.PSCALE
3474h		Array				DINX.PARAM	—
3474h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
3474h	1	U32		RW	nein	Niederwertige 32 Bits von Eingangsparameter 1	DIN1.PARAM
3474h	2	U32		RW	nein	Niederwertige 32 Bits von Eingangsparameter 2	DIN2.PARAM
3474h	3	U32		RW	nein	Niederwertige 32 Bits von Eingangsparameter 3	DIN3.PARAM
3474h	4	U32		RW	nein	Niederwertige 32 Bits von Eingangsparameter 4	DIN4.PARAM
3474h	5	U32		RW	nein	Niederwertige 32 Bits von Eingangsparameter 5	DIN5.PARAM
3474h	6	U32		RW	nein	Niederwertige 32 Bits von Eingangsparameter 6	DIN6.PARAM
3474h	7	U32		RW	nein	Niederwertige 32 Bits von Eingangsparameter 7	DIN7.PARAM

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
3474h	8	U32		RW	nein	Höherwertige 32 Bits von Eingangsparameter 1	DIN1.PARAM
3474h	9	U32		RW	nein	Höherwertige 32 Bits von Eingangsparameter 2	DIN2.PARAM
3474h	A	U32		RW	nein	Höherwertige 32 Bits von Eingangsparameter 3	DIN3.PARAM
3474h	B	U32		RW	nein	Höherwertige 32 Bits von Eingangsparameter 4	DIN4.PARAM
3474h	C	U32		RW	nein	Höherwertige 32 Bits von Eingangsparameter 5	DIN5.PARAM
3474h	D	U32		RW	nein	Höherwertige 32 Bits von Eingangsparameter 6	DIN6.PARAM
3474h	E	U32		RW	nein	Höherwertige 32 Bits von Eingangsparameter 7	DIN7.PARAM
3475h		Array				DOUTx.PARAM	—
3475h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
3475h	1	U32		RW	nein	Niederwertige 32 Bits von Ausgangsparameter 1	DOUT1.PARAM
3475h	2	U32		RW	nein	Niederwertige 32 Bits von Ausgangsparameter 2	DOUT2.PARAM
3475h	3	U32		RW	nein	Höherwertige 32 Bits von Ausgangsparameter 1	DOUT1.PARAM
3475h	4	U32		RW	nein	Höherwertige 32 Bits von Ausgangsparameter 2	DOUT2.PARAM
3480h	0	U32	1000:1	RW	nein	I-Verstärkung des PID-Regelkreises des Positionsreglers	PL.KI
3481h		Array				PL.INTMAX	—
3481h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
3481h	1	U32	1:1	RW	nein	Eingangssättigung	PL.INTINMAX
3481h	2	U32	1:1	RW	nein	Ausgangssättigung	PL.INTOUTMAX
3482h	0	INT32	1:1	RO	nein	Höchstwert des Schleppfehlers bei Referenzfahrt	HOME.PERRTHRESH
3483h	0	INT32	1:1	RW	nein	Einstellung des Positionsfehler-Warnlevels	PL.ERRWTHRESH
3484h	0	INT32	1:1	RW	nein	Spezifizierung einer zusätzlichen Bewegung nach Abschluss der Referenzfahrt.	HOME.DIST
3490h	0	INT32	1:1	RW	nein	Feedback 1: Offset	FB1.OFFSET
3491h	0	U32		RO	nein	Speicherort des Index-Impulses im EEO	DRV.EMUEMTURN
3492h	0	U32		RO	nein	Bewegungszustand des Antriebs	DRV.MOTIONSTAT
3493h	0	U8		RO	nein	Richtung des EEO (Emulierter Encoder-Ausgang)	DRV.EMUEDIR
3494h		Record				WS-Parameter	—
3494h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
3494h	1	INT16	1000:1	RW	nein	Einstellung des für „Wake“ und „Shake“ verwendeten Maximalstroms	WS.IMAX
3494h	2	INT32	1:1	RW	nein	Einstellung der für „Wake“ und „Shake“ erforderlichen Maximalbewegung	WS.DISTMAX
3494h	3	U16		RW	nein	Einstellung der Verzögerung für „Wake“ und „Shake“ zwischen Regelkreisen im Modus 0	WS.TDELAY3
3494h	4	INT32	1:1	RW	nein	Festlegung der maximal zulässigen Drehzahl für Wake & Shake	WS.VTHRESH
3494h	5	U8		RO	nein	W&S: Statusinformation	WS.STATE
3494h	6	U8		RW	nein	Aktivierung von „Wake“ und „Shake“ zum Starten	WS.ARM
3495h	0	U16	1000:1	RW	nein	Spannungspegel für Warnung wegen Unterspannung	VBUS.UVWTHRESH
3496h		Array				Feldbus-Synchronisationsparameter	—
3496h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
3496h	1	U32		RW	nein	Sollzeitdauer in Nanosekunden zwischen Löschen des PLL-Zählers und Abrufen der PLL-Funktion.	FBUS.SYNCDIST
3496h	2	U32		RW	nein	Istzeitdauer in Nanosekunden zwischen Löschen des PLL-Zählers und Abrufen der PLL-Funktion.	FBUS.SYNCACT
3496h	3	U32		RW	nein	Zeitfenster, das verwendet wird, um den Servoverstärker als synchronisiert einzustufen.	FBUS.SYNCWND
3496h	4	U32		RW	nein	Zeit für die Verlängerung oder Verkürzung der Abtastrate des internen 16 kHz IRQ.	—
3498h	0	U8		RW	nein	Schutzgrad des Feldbus gegen andere Kommunikationskanäle (Telnet, Modbus..).	FBUS.PROTECTION
3499h	0	INT32		RW	ja	Sollwert für Schrittmotor Ausgang über Encoder-Emulation (EEO)	DRV.EMUESTEPCMD ()
34A0h		Array				PLS-Position	
34A0h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34A0h	1	INT32	1:1	RW	nein	Vergleichswert Endschalter 1	PLS.P1
34A0h	2	INT32	1:1	RW	nein	Vergleichswert Endschalter 2	PLS.P2
34A0h	3	INT32	1:1	RW	nein	Vergleichswert Endschalter 3	PLS.P3
34A0h	4	INT32	1:1	RW	nein	Vergleichswert Endschalter 4	PLS.P4
34A0h	5	INT32	1:1	RW	nein	Vergleichswert Endschalter 5	PLS.P5

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
34A0h	6	INT32	1:1	RW	nein	Vergleichswert Endschalter 6	PLS.P6
34A0h	7	INT32	1:1	RW	nein	Vergleichswert Endschalter 7	PLS.P7
34A0h	8	INT32	1:1	RW	nein	Vergleichswert Endschalter 8	PLS.P8
34A1h		Array				PLS-Breite	—
34A1h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34A1h	1	INT32	1:1	RW	nein	Einstellung der Breite von Endschalter 1	PLS.WIDTH1
34A1h	2	INT32	1:1	RW	nein	Einstellung der Breite von Endschalter 2	PLS.WIDTH2
34A1h	3	INT32	1:1	RW	nein	Einstellung der Breite von Endschalter 3	PLS.WIDTH3
34A1h	4	INT32	1:1	RW	nein	Einstellung der Breite von Endschalter 4	PLS.WIDTH4
34A1h	5	INT32	1:1	RW	nein	Einstellung der Breite von Endschalter 5	PLS.WIDTH5
34A1h	6	INT32	1:1	RW	nein	Einstellung der Breite von Endschalter 6	PLS.WIDTH6
34A1h	7	INT32	1:1	RW	nein	Einstellung der Breite von Endschalter 7	PLS.WIDTH7
34A1h	8	INT32	1:1	RW	nein	Einstellung der Breite von Endschalter 8	PLS.WIDTH8
34A2h		Array				PLS-Zeit	—
34A2h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34A2h	1	U16		RW	nein	Einstellung der Zeit von Endschalter 1	PLS.T1
34A2h	2	U16		RW	nein	Einstellung der Zeit von Endschalter 2	PLS.T2
34A2h	3	U16		RW	nein	Einstellung der Zeit von Endschalter 3	PLS.T3
34A2h	4	U16		RW	nein	Einstellung der Zeit von Endschalter 4	PLS.T4
34A2h	5	U16		RW	nein	Einstellung der Zeit von Endschalter 5	PLS.T5
34A2h	6	U16		RW	nein	Einstellung der Zeit von Endschalter 6	PLS.T6
34A2h	7	U16		RW	nein	Einstellung der Zeit von Endschalter 7	PLS.T7
34A2h	8	U16		RW	nein	Einstellung der Zeit von Endschalter 8	PLS.T8
34A3h		Array				PLS-Konfiguration	—
34A3h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34A3h	1	U16		RW	nein	Aktivierung der Endschalter	PLS.EN
34A3h	2	U16		RW	nein	Rücksetzen der Endschalter	PLS.RESET
34A3h	3	U16		RW	nein	Auswahl des Endschaltermodus	PLS.MODE
34A3h	4	U16		RW	nein	Lesen des Endschalterstatus	PLS.STATE

Index	Sub-Index	Daten- typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
34A4h	0	U8		RW	nein	Einstellung der End- schaltereinheiten	PLS.UNITS
34A8h	0	INT32		RW	nein	Stellt den Komparator 0 Modulo Wert ein	CMP0.MODVALUE
34A9h		Array				Komparator 0 Modulo Grenzen	—
34A9h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34A9h	1	U8		RW	nein	Komparator 0 Modulo Grenze 1	CMP0.MODBOUND1
34A9h	2	U8		RW	nein	Komparator 0 Modulo Grenze 2	CMP0.MODBOUND2
34AAh		Array				Komparator 0 Sollwerte	—
34AAh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34AAh	1	INT32		RW	nein	Komparator 0 Sollwert 0	CMP0.SETPOINT 0
34AAh	2	INT32		RW	nein	Komparator 0 Sollwert 1	CMP0.SETPOINT 1
34AAh	3	INT32		RW	nein	Komparator 0 Sollwert 2	CMP0.SETPOINT 2
34AAh	4	INT32		RW	nein	Komparator 0 Sollwert 3	CMP0.SETPOINT 3
34AAh	5	INT32		RW	nein	Komparator 0 Sollwert 4	CMP0.SETPOINT 4
34AAh	6	INT32		RW	nein	Komparator 0 Sollwert 5	CMP0.SETPOINT 5
34AAh	7	INT32		RW	nein	Komparator 0 Sollwert 6	CMP0.SETPOINT 6
34AAh	8	INT32		RW	nein	Komparator 0 Sollwert 7	CMP0.SETPOINT 7
34ABh		Array				Komparator 0 Breiten	—
34ABh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34ABh	1	INT32		RW	nein	Komparator 0 Breite 0	CMP0.WIDTH 0
34ABh	2	INT32		RW	nein	Komparator 0 Breite 1	CMP0.WIDTH 1
34ABh	3	INT32		RW	nein	Komparator 0 Breite 2	CMP0.WIDTH 2
34ABh	4	INT32		RW	nein	Komparator 0 Breite 3	CMP0.WIDTH 3
34ABh	5	INT32		RW	nein	Komparator 0 Breite 4	CMP0.WIDTH 4
34ABh	6	INT32		RW	nein	Komparator 0 Breite 5	CMP0.WIDTH 5
34ABh	7	INT32		RW	nein	Komparator 0 Breite 6	CMP0.WIDTH 6
34ABh	8	INT32		RW	nein	Komparator 0 Breite 7	CMP0.WIDTH 7
34ACh		Array				Komparator 0 Breitentyp	—
34ACh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34ACh	1	U8		RW	nein	Komparator 0 Breitentyp 0	CMP0.WIDTHTYPE 0
34ACh	2	U8		RW	nein	Komparator 0 Breitentyp 1	CMP0.WIDTHTYPE 1
34ACh	3	U8		RW	nein	Komparator 0 Breitentyp 2	CMP0.WIDTHTYPE 2
34ACh	4	U8		RW	nein	Komparator 0 Breitentyp 3	CMP0.WIDTHTYPE 3
34ACh	5	U8		RW	nein	Komparator 0 Breitentyp 4	CMP0.WIDTHTYPE 4
34ACh	6	U8		RW	nein	Komparator 0 Breitentyp 5	CMP0.WIDTHTYPE 5
34ACh	7	U8		RW	nein	Komparator 0 Breitentyp 6	CMP0.WIDTHTYPE 6
34ACh	8	U8		RW	nein	Komparator 0 Breitentyp 7	CMP0.WIDTHTYPE 7
34ADh		Array				Komparator 0 Modi	—
34ADh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34ADh	1	U8		RW	nein	Komparator 0 Modus 0	CMP0.MODE 0
34ADh	2	U8		RW	nein	Komparator 0 Modus 1	CMP0.MODE 1
34ADh	3	U8		RW	nein	Komparator 0 Modus 2	CMP0.MODE 2
34ADh	4	U8		RW	nein	Komparator 0 Modus 3	CMP0.MODE 3
34ADh	5	U8		RW	nein	Komparator 0 Modus 4	CMP0.MODE 4

Index	Sub-Index	Datentyp	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
34ADh	6	U8		RW	nein	Komparator 0 Modus 5	CMP0.MODE 5
34ADh	7	U8		RW	nein	Komparator 0 Modus 6	CMP0.MODE 6
34ADh	8	U8		RW	nein	Komparator 0 Modus 7	CMP0.MODE 7
34B0h		Array				USER.DWORDS zum Beschreiben des Feedback-Speichers	—
34B0h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34B0h	1	U32		RW	nein	FB1.USERDWORD1	FB1.USERDWORD1
34B0h	2	U32		RW	nein	FB1.USERDWORD2	FB1.USERDWORD2
34B1h		Array				USER.WORDS zum Beschreiben des Feedback-Speichers	—
34B1h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34B1h	1	U16		RW	nein	FB1.USERWORD1	FB1.USERWORD1
34B1h	2	U16		RW	nein	FB1.USERWORD2	FB1.USERWORD2
34B1h	3	U16		RW	nein	FB1.USERWORD3	FB1.USERWORD3
34B1h	4	U16		RW	nein	FB1.USERWORD4	FB1.USERWORD4
34B2h		Array				USER.BYTES zum Beschreiben des Feedback-Speichers	—
34B2h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34B2h	1	U8		RW	nein	FB1.USERBYTE1	FB1.USERBYTE1
34B2h	2	U8		RW	nein	FB1.USERBYTE2	FB1.USERBYTE2
34B2h	3	U8		RW	nein	FB1.USERBYTE3	FB1.USERBYTE3
34B2h	4	U8		RW	nein	FB1.USERBYTE4	FB1.USERBYTE4
34B2h	5	U8		RW	nein	FB1.USERBYTE5	FB1.USERBYTE5
34B2h	6	U8		RW	nein	FB1.USERBYTE6	FB1.USERBYTE6
34B2h	7	U8		RW	nein	FB1.USERBYTE7	FB1.USERBYTE7
34B2h	8	U8		RW	nein	FB1.USERBYTE8	FB1.USERBYTE8
34B8h	0	INT32		RW	nein	Komparator 1 Modulo Wert	CMP1.MODVALUE
34B9h		Array				Komparator 1 Modulo Grenzen	—
34B9h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34B9h	1	U8		RW	nein	Komparator 1 Modulo Grenze 1	CMP1.MODBOUND1
34B9h	2	U8		RW	nein	Komparator 1 Modulo Grenze 2	CMP1.MODBOUND2
34BAh		Array				Komparator 1 Sollwerte	—
34BAh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34BAh	1	INT32		RW	nein	Komparator 1 Sollwert 0	CMP1.SETPOINT 0
34BAh	2	INT32		RW	nein	Komparator 1 Sollwert 1	CMP1.SETPOINT 1
34BAh	3	INT32		RW	nein	Komparator 1 Sollwert 2	CMP1.SETPOINT 2
34BAh	4	INT32		RW	nein	Komparator 1 Sollwert 3	CMP1.SETPOINT 3
34BAh	5	INT32		RW	nein	Komparator 1 Sollwert 4	CMP1.SETPOINT 4
34BAh	6	INT32		RW	nein	Komparator 1 Sollwert 5	CMP1.SETPOINT 5
34BAh	7	INT32		RW	nein	Komparator 1 Sollwert 6	CMP1.SETPOINT 6
34BAh	8	INT32		RW	nein	Komparator 1 Sollwert 7	CMP1.SETPOINT 7
34BBh		Array				Komparator 1 Breiten	—
34BBh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34BBh	1	INT32		RW	nein	Komparator 1 Breite 0	CMP1.WIDTH 0

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
34BBh	2	INT32		RW	nein	Komparator 1 Breite 1	CMP1.WIDTH 1
34BBh	3	INT32		RW	nein	Komparator 1 Breite 2	CMP1.WIDTH 2
34BBh	4	INT32		RW	nein	Komparator 1 Breite 3	CMP1.WIDTH 3
34BBh	5	INT32		RW	nein	Komparator 1 Breite 4	CMP1.WIDTH 4
34BBh	6	INT32		RW	nein	Komparator 1 Breite 5	CMP1.WIDTH 5
34BBh	7	INT32		RW	nein	Komparator 1 Breite 6	CMP1.WIDTH 6
34BBh	8	INT32		RW	nein	Komparator 1 Breite 7	CMP1.WIDTH 7
34BCh		Array				Komparator 1 Breitentypen	—
34BCh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34BCh	1	U8		RW	nein	Komparator 1 Breitentyp 0	CMP1.WIDTHTYPE 0
34BCh	2	U8		RW	nein	Komparator 1 Breitentyp 1	CMP1.WIDTHTYPE 1
34BCh	3	U8		RW	nein	Komparator 1 Breitentyp 2	CMP1.WIDTHTYPE 2
34BCh	4	U8		RW	nein	Komparator 1 Breitentyp 3	CMP1.WIDTHTYPE 3
34BCh	5	U8		RW	nein	Komparator 1 Breitentyp 4	CMP1.WIDTHTYPE 4
34BCh	6	U8		RW	nein	Komparator 1 Breitentyp 5	CMP1.WIDTHTYPE 5
34BCh	7	U8		RW	nein	Komparator 1 Breitentyp 6	CMP1.WIDTHTYPE 6
34BCh	8	U8		RW	nein	Komparator 1 Breitentyp 7	CMP1.WIDTHTYPE 7
34BDh		Array				Komparator 1 Modi	—
34BDh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34BDh	1	U8		RW	nein	Komparator 1 Modus 0	CMP1.MODE 0
34BDh	2	U8		RW	nein	Komparator 1 Modus 1	CMP1.MODE 1
34BDh	3	U8		RW	nein	Komparator 1 Modus 2	CMP1.MODE 2
34BDh	4	U8		RW	nein	Komparator 1 Modus 3	CMP1.MODE 3
34BDh	5	U8		RW	nein	Komparator 1 Modus 4	CMP1.MODE 4
34BDh	6	U8		RW	nein	Komparator 1 Modus 5	CMP1.MODE 5
34BDh	7	U8		RW	nein	Komparator 1 Modus 6	CMP1.MODE 6
34BDh	8	U8		RW	nein	Komparator 1 Modus 7	CMP1.MODE 7
34C0h		Array				Komparator 0 Handling	—
34C0h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34C0h	1	U16		RW	nein	Komparator 0 Start-Sollwerte	CMP0.ARM 0..7
34C0h	2	U16		RW	nein	Komparator 0 Stati	CMP0.STATE 0..7
34C1h		Array				Komparator 1 Handling	—
34C1h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
34C1h	1	U16		RW	nein	Komparator 1 Start-Sollwerte	CMP1.ARM 0..7
34C1h	2	U16		RW	nein	Komparator 1 Stati	CMP1.STATE 0..7
34D1h	0	U8		RW	Nein	EtherCAT Handling Eingänge	ECAT.INPUTHANDLING
34D8h		Array				PWM0 Parameter	
34D8h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	
34D8h	1	U16		RW	Ja		PWM0.DUTYCYCLE
34D8h	2	U32	1000:1	RW	Ja		PWM0.PERIOD
3501h	0	INT32	1:1	RW	nein	Beschleunigungsrampe	DRV.ACC, siehe auch 6083h
3502h	0	INT32	1:1	RW	nein	Beschleunigungsrampe für Referenzfahrt-/Tippmodus	HOME.ACC

Index	Sub-Index	Datentyp	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
3506h	0	INT32			nein	Modus für Aktivierung des Hardware Enable Digitaleingang	DRV.HWENMODE
3509h	0	INT32	1000:1	RO	nein	Analogeingangsspannung	AIN.VALUE
3522h	0	INT32	1:1	RW	nein	Verzögerungsrampe	DRV.DEC, siehe auch 6084h
3524h	0	INT32	1:1	RW	nein	Verzögerungsrampe für Referenzfahrt-/Tippmodus	HOME.DEC
352Ah	0	INT32		RW	nein	Bewegungsrichtungen	DRV.DIR
3533h	0	U32		RO	nein	Auflösung des Motor-Encoders	FB1.ENCRES
3534h	0	U32		RO	nein	Modus des EEO-Steckverbinders	DRV.EMUEMODE
3535h	0	U32		RO	nein	Auflösung des EEO	DRV.EMUERES
3537h	0	U32		RO	nein	Position des EEO-Index-Impulses	DRV.EMUEZOFFSET
353Bh	0	INT32		RO	nein	Auswahl des Rückführungstyps	FB1.SELECT
3542h	0	U32	1000:1	RW	nein	Lageregler: P-Verstärkung	PL.KP
3548h	0	U32	1000:1	RW	nein	Geschwindigkeitsregler: P-Verstärkung	VL.KP
354Bh	0	INT32	1000:1	RW	nein	Einstellung des Verstärkungswerts für die Geschwindigkeitsvorsteuerung des Geschwindigkeitsregelkreises	VL.KVFF
354Dh	0	INT32	1000:1	RW	nein	Geschwindigkeitsregler: I-Integrationszeit	VL.KI
3558h	0	INT32	1000:1	RO	nein	Strommonitor	IL.FB
3559h	0	INT32	1000:1	RO	nein	I2t Servoverstärker	IL.DIFOLD
355Ah	0	INT32	1000:1	RW	nein	I2T Warnung	IL.FOLDWTHRESH
3562h	0	INT32		RW	nein	Funktion von Digitaleingang 1	DIN1.MODE
3565h	0	INT32		RW	nein	Funktion von Digitaleingang 2	DIN2.MODE
3568h	0	INT32		RW	nein	Funktion von Digitaleingang 3	DIN3.MODE
356Bh	0	INT32		RW	nein	Funktion von Digitaleingang 4	DIN4.MODE
356Eh	0	INT32	1000:1	RW	nein	Spitzenstrom der Applikation, positive Richtung	IL.LIMITP
356Fh	0	INT32	1000:1	RW	nein	Spitzenstrom der Applikation, negative Richtung	IL.LIMITN
3586h	0	U32		RW	nein	Fehlerschwelle der Motortemperatur	MOTOR.TEMPFAULT
3587h	0	INT32		RW	nein	Auswahl der Motorhaltebremse	MOTOR.BRAKE
358Eh	0	U32	1000:1	RW	nein	Nenndauerstrom des Motors	MOTOR.ICONT
358Fh	0	U32	1000:1	RW	nein	Nennspitzenstrom des Motors	MOTOR.IPEAK
3593h	0	U32	1000:1	RW	nein	Drehmomentkonstante des Motors	MOTOR.KT

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
3596h	0	U32	1000:1	RO	nein	Einstellung der Proportional-Verstärkung des PI-Reglers für den d-Komponenten-Strom als Prozentsatz von IL.KP	IL.KPDRATIO
3598h	0	INT32	1000:1	RW	nein	Absolut-Verstärkung des Stromreglers	IL.KP
359Ch	0	U32		RW	nein	Motorphasenlage	MOTOR.PHASE
359Dh	0	U32		RW	nein	Motorpolzahl	MOTOR.POLES
35A3h	0	U32		RW	nein	Maximalen Motordrehzahl	MOTOR.VMAX
35A4h	0	INT32	1000:1	RW	nein	Maximaler Motorstrom	IL.MIFOLD
35ABh	0	U32	1000:1	RW	nein	Motorträgheitsmoment	MOTOR.INERTIA
35AFh	0	U32		RW	nein	Modus Digitalausgang 1	DOUT1.MODE
35B2h	0	U32		RW	nein	Modus Digitalausgang 2	DOUT2.MODE
35B4h	0	INT32		RW	nein	Betriebsart	DRV.OPMODE
35B8h	0	U32		RW	nein	Tabellennummer des Fahrauftrages	MT.TNUM
35B9h	0	INT32		RW	nein	Steuerung für Fahrauftrag 0	MT.CNTL
35BCh	0	INT32		RW	nein	Folgeauftragsnummer für Fahrauftrag 0	MT.MTNEXT
35BDh	0	U32		RW	nein	zum nächsten Fahrauftrag	MT.TNEXT
35C2h	0	INT32		RW	nein	Auswahl des Bremswiderstands	REGEN.REXT
35C5h	0	INT32	1:1	RO	nein	Aktueller Schleppfehler	PL.ERR
35C6h	0	INT32	1:1	RW	nein	In Positionsfenster (profile position mode)	MT.TPOSWND
35C7h	0	INT32	1:1	RW	nein	Max. Schleppfehler	PL.ERRFTHRESH
35CAh	0	INT32		RW	nein	Positionsauflösung (Zähler)	UNIT.PIN
35CBh	0	INT32		RW	nein	Positionsauflösung (Nenner)	UNIT.POUT
35CFh	0	INT32		RW	nein	reserviert	PL.MODPEN
35D2h	0	U32		RO	nein	Mechanische Position	FB1.MECHPOS
35E2h	0	U32	1:1	RW	nein	Einstellung der Strombegrenzung während der Referenzfahrt auf Anschlag	HOME.IPEAK
35EBh	0	INT32		WO	nein	Speichern von Daten im EEPROM	DRV.NVSAVE
35F0h	0	INT32		WO	nein	Referenzpunkt setzen	HOME.SET
35FEh	0	INT32		WO	nein	Fahrauftrag stoppen	DRV.STOP
35FFh	0	U32		RW	nein	Auswahl zwischen sofortiger Sperre oder Halt mit anschließender Sperre	DRV.DISMODE
3610h	0	INT32		RO	nein	Umgebungstemperatur	DRV.TEMPERATURES
3611h	0	INT32		RO	nein	Kühlkörpertemperatur	DRV.TEMPERATURES
3612h	0	INT32		RO	nein	Motortemperatur	MOTOR.TEMP
3617h	0	U32	1:1	RW	nein	Unterspannungsmodus	VBUS.UVMODE
3618h	0	INT32	1:1	RO	nein	Ist-Geschwindigkeit	VL.FB
361Ah	0	INT32		RO	nein	DC-Busspannung	VBUS.VALUE

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
361Dh	0	U32	1000:1	RW	nein	Spannungspegel für Unterspannungsfehler	VBUS.UVFTHRESH
3622h	0	INT32	1:1	RW	nein	Max. Geschwindigkeit	VL.LIMITP
3623h	0	INT32	1:1	RW	nein	Max. negative Geschwindigkeit	VL.LIMITN
3627h	0	INT32	1:1	RW	nein	Überdrehzahl	VL.THRESH
3629h	0	INT32	1000:1	RW	nein	Skalierungsfaktor SW1 Geschwindigkeit	AIN.VSCALE
3637h	0	INT32	1:1	RW	nein	reserviert	PL.MODP1
3638h	0	INT32	1:1	RW	nein	reserviert	PL.MODP2
3656h	0	U64	1:1	RW	nein	Feedback 1: Initialisierungsoffset	FB1.ORIGIN
3659h	0	INT32		RW	nein	Typ des Beschleunigungssollwerts für das System	UNIT.ACCROTARY
365Bh	0	INT32		RW	nein	Voreinstellung für später verarbeiteten Fahrauftrag	MT.NUM
365Fh	0	INT32		RW	nein	Systemweite Definition von Geschwindigkeit/Drehzahl	UNIT.VROTARY
3660h	0	INT32		RW	nein	Einstellung der Positionsauflösung	UNIT.PROTARY
366Eh	0	INT32		RW	nein	Abfallverzögerungszeit der Haltebremse	MOTOR.TBRAKEAPP
366Fh	0	INT32		RW	nein	Anzugverzögerungszeit der Haltebremse	MOTOR.TBRAKERLS
3683h	0	U16		RW	nein	W&S: Verzögerungszeit 2	WS.TDELAY1
3685h	0	U16		RW	nein	Verzögerungszeit 2 für Wake & Shake Timing	WS.TDELAY2
36A3h	0	VisStr		RO	Nein		MOTOR.SERIALNUM
36D0h	0	U16		RW	nein	Legt die Stromvektor-Applikationszeit für Wake & Shakefest.	WS.T
36D1h	0	U32	1:1	RW	nein	Einstellung der für „Wake“ und „Shake“ erforderlichen Mindestbewegung	WS.DISTMIN
36D7h	0	U32	1000:1	RW	nein	Referenzfahrt: Auto-Homing-Funktion einschalten	HOME.AUTOMOVE
36E2h	0	U8		RW	nein	Einstellung der Anzahl an Wiederholungen für „Wake“ und „Shake“	WS.NUMLOOPS
36E5h	0	U32		RW	nein	Auswahl der CAN-Baudrate	FBUS.PARAM01
36E6h	0	U32		RW	nein	pll-Synchronisation	FBUS.PARAM02
36E7h	0	U32		RW	Nein	-	FBUS.PARAM03
36E8h	0	U32		RW	nein	SYNC-Überwachung	FBUS.PARAM04
36E9h	0	U32		RW	Nein	-	FBUS.PARAM05
36EAh	0	U32		RW	Nein	-	FBUS.PARAM06
36EBh	0	U32		RW	Nein	-	FBUS.PARAM07

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
36ECh	0	U32		RW	Nein	-	FBUS.PARAM08
36EDh	0	U32		RW	Nein	-	FBUS.PARAM09
36EEh	0	U32		RW	Nein	-	FBUS.PARAM10
36F6h	0	INT32		RW	nein	Funktion von Digitaleingang 5	DIN5.MODE
36F9h	0	INT32		RW	nein	Funktion von Digitaleingang 6	DIN6.MODE
36FCh	0	U32		RW	nein	Funktion von Digitaleingang 7	DIN7.MODE
3856h	0	INT32	1:1	RW	nein	Geschwindigkeits-Fenster für Profil-Positionsbetrieb	MT.TVELWND
3899h	0	VisStr		RW	Nein	Motorname, 20 Byte	MOTOR.NAME

Objekte 5000h bis 5999h

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
5000h	0	UINT32		RW	nein	Grenzfrequenz des Tiefpass-Filters für die Analogeingänge	AIN.CUTOFF
5001h	0	UINT32		RW	nein	Totband der Analogeingänge	AIN.DEADBAND
5002h	0	UINT32		RW	nein	Analoger Ausgang Stromskalierungsfaktor.	AIN.ISCALE
5003h	0	UINT32		RW	nein	Analogeingangs-Offset	AIN.OFFSET
5009h	0	UINT32		RW	nein	Analoger Ausgang Stromskalierungsfaktor.	AOUT.ISCALE
500Bh	0	UINT32		RW	nein	Analogausgangs-Offset	AOUT.OFFSET
5013h	0	UINT32		RW	nein	Regelt, wie häufig die Bode Erregung aktualisiert wird.	BODE.EXCITEGAP
5015h	0	UINT32		RW	nein	Während des Bode-Verfahrens verwendeten Stromsollwert.	BODE.IAMP
5016h	0	UINT32		RW	nein	Legt fest, ob die Bode Erregung über Strom oder Geschwindigkeit erfolgt.	BODE.INJECTPOINT
5019h	0	UINT32		RW	nein	Länge des PRB-Signals vor dessen Wiederholung.	BODE.PRBDDEPTH
5060h	0	UINT32		RW	nein	Fehlerrelaismodus.	DOUT.RELAYMODE
5080h	0	UINT32		RW	nein	Defaultstatus der Software-Freigabe.	DRV.ENDEFAULT
5083h	0	UINT32		RW	nein	Dauernennstromwert.	DRV.ICONT
5084h	0	UINT32		RW	nein	Spitzennennstromwert.	DRV.IPEAK
5085h	0	UINT32		RW	nein	Strom, der während des DRV.ZERO-Verfahrens verwendet wird.	DRV.IZERO
508Ch	0	UINT32		RW	nein	Anzahl der Biss-Sensor-Bits (Positions-Bits) für den verwendeten BiSS C-Mode Encoder.	FB1.BISSBITS
508Fh	0	UINT32		RW	nein	Anfänglichen Rückführungswert auf „mit Vorzeichen“ oder „ohne Vorzeichen“ setzen.	FB1.INITSIGNED

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
5096h	0	UINT32		RW	nein	Während des Verfahrens zur Phasensuche verwendeter Stromwert (PFB.PFIND=1)	FB1.PFINDCMDU
5097h	0	UINT32		RW	nein	Feedback-Polzahl.	FB1.POLES
5099h	0	UINT32		RW	nein	Resolver Nenn-Übertragungsverhältnis.	FB1.RESKTR
509Ah	0	UINT32		RW	nein	Elektrische Gradzahl für Phasenverzögerung im Resolver.	FB1.RESREFPHASE
509Ch	0	UINT32		RW	nein	Steuert den Algorithmus der Tracking-Kalibrierung.	FB1.TRACKINGCAL
50B1h	0	UINT32		RW	nein	Anzahl der erforderlichen, erfolgreich synchronisierten Zyklen zur Kopplung des PLL.	FBUS.PLLTHRESH
50BBh	0	UINT32		RW	nein	Nenner der elektronischen Getriebeübersetzung fest; nur aktiv in Betriebsart 2.	GEAR.IN
50BCh	0	UINT32		RW	nein	Modus elektronisches Getriebe; nur aktiv in Betriebsart 2.	GEAR.MODE
50BEh	0	UINT32		RW	nein	Zähler der elektronischen Getriebeübersetzung fest; nur aktiv in Betriebsart 2.	GEAR.OUT
50C5h	0	UINT32		RW	nein	Referenzfahrt: Drehrichtung / Zählrichtung	HOME.DIR
50CBh	0	UINT32		RW	nein	Referenzfahrt: Funktionsmodus	HOME.MODE
50E2h	0	UINT32		RW	nein	Vom Feldbus des Stromregelkreises eingespeiste Vorsteuerungsverstärkung	IL.KBUSFF
50FBh	0	UINT32		RW	nein	Motor Polabstand.	MOTOR.PITCH
50FEh	0	UINT32		RW	nein	Typ des wärmeempfindlichen Widerstands im Motor.	MOTOR.RTYPE
5104h	0	UINT32		RW	nein	Motortyp.	MOTOR.TYPE
510Eh	0	UINT32		RW	nein	Fahrauftrag aus, der nach einem Notfall-Halt ausgelöst wird; nur aktiv in Betriebsart 2.	MT.EMERGMT
5121h	0	UINT32		RW	nein	Verwendung von Schleppfehler-Warnungen und -Fehlern.	PL.ERRMODE
5128h	0	UINT32		RW	nein	Feedbackquelle für den Lage-regler.	PL.FBSOURCE
5175h	0	UINT32		RW	nein	Strom für Servicefahrt 1; nur aktiv in Betriebsart 0.	SM.I1
5176h	0	UINT32		RW	nein	Strom für Servicefahrt 2; nur aktiv in Betriebsart 0.	SM.I2
5177h	0	UINT32		RW	nein	Servicefahrt Betriebsart.	SM.MODE
5179h	0	UINT32		RW	nein	Zeit für Servicefahrt 1.	SM.T1
517Ah	0	UINT32		RW	nein	Zeit für Servicefahrt 2.	SM.T2

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
517Eh	0	UINT32		RW	nein	Aktiviert und deaktiviert Software-Endschalter.	SWLS.EN
5184h	0	UINT32		RW	nein	Einheit lineare Beschleunigung/Bremsung.	UNIT.ACCLINEAR
5187h	0	UINT32		RW	nein	Einheit lineare Position.	UNIT.PLINEAR
518Ah	0	UINT32		RW	nein	Einheit lineare Geschwindigkeit.	UNIT.VLINEAR
518Eh	0	UINT32		RW	nein	Spannungspegel für Überspannungswarnung.	VBUS.OVWTHRESH
51AEh	0	UINT32		RW	nein	Feedbackquelle für Drehzahlregler; aktiv nur in Betriebsarten 1 und 2.	VL.FBSOURCE
51B0h	0	UINT32		RW	nein	Modus der Geschwindigkeitserzeugung (Beobachter, d/dt); nur aktiv in den Betriebsarten 1 und 2.	VL.GENMODE
51B3h	0	UINT32		RW	nein	Skaliert das Beobachter-Geschwindigkeitssignal; nur aktiv in den Betriebsarten 1 (Geschwindigkeit) und 2 (Position).	VL.KO
51B8h	0	UINT32		RW	nein	Verhältnis des geschätzten Last-Trägheitsmoments zum Motor-Trägheitsmoment; aktiv nur in Betriebsarten 1 und 2.	VL.LMJR
51BAh	0	UINT32		RW	nein	Bandbreite des Beobachters in Hz.	VL.OBSBW
51BBh	0	UINT32		RW	nein	Beobachter Betriebsmodus.	VL.OBSMODE
51CBh	0	UINT32		RW	nein	Filtermodus für Digitaleingang 1.	DIN1.FILTER
51CCh	0	UINT32		RW	nein	Filtermodus für Digitaleingang 2.	DIN2.FILTER
51CDh	0	UINT32		RW	nein	Filtermodus für Digitaleingang 3.	DIN3.FILTER
51CEh	0	UINT32		RW	nein	Filtermodus für Digitaleingang 4.	DIN4.FILTER
51CFh	0	UINT32		RW	nein	Filtermodus für Digitaleingang 5.	DIN5.FILTER
51D0h	0	UINT32		RW	nein	Filtermodus für Digitaleingang 6.	DIN6.FILTER
51D1h	0	UINT32		RW	nein	Filtermodus für Digitaleingang 7.	DIN7.FILTER
51E7h	0	UINT32		RW	nein	Modbus-Input-Benutzereinheiten	MODBUS.PIN
51E8h	0	UINT32		RW	nein	Modbus-Output-Benutzereinheiten	MODBUS.POUT
51E9h	0	UINT32		RW	nein	Feedback Auflösung (pro Umdrehung) über Modbus.	MODBUS.PSCALE

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
51ECh	0	UINT32		RW	nein	Auflösung des zweiten Feedbacks (FB2).	FB2.ENCRES
51EDh	0	UINT32		RW	nein	Betriebsart für Eingänge des zweiten Feedbacks und schnelle Digitaleingänge.	FB2.MODE
51EEh	0	UINT32		RW	nein	Quelle für das zweite Feedback.	FB2.SOURCE
51EFh	0	UINT32		RW	nein	Bremseinfallszeit für vertikale Achsen.	MOTOR.TBRAKETO
51F0h	0	UINT32		RW	nein	i.V.	MODBUS.MSGLOG
520Ch	0	UINT32		RW	nein	Skalierungsart für Modbus-Werte.	MODBUS.SCALING
520Dh	0	UINT32		RW	nein	Encoderausgangs-Impulsbreite für die Modi 6 und 7.	DRV.EMUEPULSE- WIDTH
520Eh	0	UINT32		RW	nein	Aktivierung / Deaktivierung der Überwachungsfunktion zum Vergleich von Motordrehzahl und maximaler Drehzahl des emulierten Encoders.	DRV.EMUECHECK- SPEED
5251h	0	UINT32		RW	nein	Totbandmodus des Analogeingangs.	AIN.DEADBANDMODE
5252h	0	UINT32		RW	nein	Analogeingang: Funktionsmodus Analogeingang	AIN.MODE
5253h	0	UINT32		RW	nein	Richtung der EAs an X9.	DIO10.DIR
5254h	0	UINT32		RW	nein	Invertierung der Ausgangsspannung der EA, wenn in Ausgangsrichtung.	DIO10.INV
5255h	0	UINT32		RW	nein	Richtung der EAs an X9.	DIO11.DIR
5256h	0	UINT32		RW	nein	Invertierung der Ausgangsspannung der EA, wenn in Ausgangsrichtung.	DIO11.INV
5257h	0	UINT32		RW	nein	Richtung der EAs an X9.	DIO9.DIR
5258h	0	UINT32		RW	nein	Invertierung der Ausgangsspannung der EA, wenn in Ausgangsrichtung.	DIO9.INV
5259h	0	UINT32		RW	nein	Reaktion auf Fehler 130.	FAULT130.ACTION
525Ah	0	UINT32		RW	nein	Reaktion auf Fehler 131.	FAULT131.ACTION
525Bh	0	UINT32		RW	nein	Reaktion auf Fehler 132.	FAULT132.ACTION
525Ch	0	UINT32		RW	nein	Reaktion auf Fehler 133.	FAULT134.ACTION
525Dh	0	UINT32		RW	nein	Reaktion auf Fehler 702.	FAULT702.ACTION
525Eh	0	UINT32		RW	nein	Methode zur Erfassung der IP-Adresse.	IP.MODE
525Fh	0	UINT32		RW	nein	Lastträgheitsmoment	LOAD.INERTIA
5260h	0	UINT32		RW	nein	Gegen-EMK-Konstante.	MOTOR.KE
5261h	0	UINT32		RW	nein	Ändere Spannungsschwellen.	VBUS.HALFVOLT
5262h	0	UINT32		RW	nein	Richtung für das zweite Feedback (X9 und X7).	FB2.DIR

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
5263h	0	UINT32		RW	nein	Feedback für den Handrad Betrieb.	DRV.HANDWHEELSRC
5264h	0	UINT32		RW	nein	Verzögerungszeit zwischen Hardware Enable = 0 und Sperren der Endstufe.	DRV.HWENDELAY
5265h	0	UINT32		RW	nein	Index in die Tabelle zur KP-Anpassung des Stromregelkreises.	IL.KPLOOKUPINDEX
5266h	0	UINT32		RW	nein	Wert des Indexes für die KP-Anpassung des Stromregelkreises auf.	IL.KPLOOKUPVALUE
5267h	0	UINT32		RW	nein	Reaktion auf Fehler 451.	FAULT451.ACTION
5268h	0	UINT32		RW	nein	Sofort Bremsen wenn die Endstufe gesperrt wird.	MOTOR.BRAKEIMM
5352h	0	UINT16		RW	nein	Zeit zwischen Auftreten eines Kommunikationsfehler und Absetzen der Fehlermeldung.	WS.CHECKT
535Ch	0	UINT16		RW	nein	Ruhezeit des Motors bei Wake & Shake Modus 1.	WS.TSTANDSTILL
535Dh	0	UINT16		RW	nein	Zeit für Stromsteigerung im Wake und Shake Modus 1.	WS.TIRAMP
535Eh	0	UINT8		RW	Nein	Zusätzliche Multiturn Informationen in nicht-flüchtigen Speicher ablegen und beim Einschalten wiederherstellen.	FB1.EXTENDEDMULTITURN
5360h	0	UINT16		RW	nein	Rotor Zeitkonstante.	MOTOR.IMTR
5361h	0	UINT8		RW	nein	Legt die Rückführungsquelle für den Stromregelkreis bei MOTOR.TYPE4 fest.	IL.FBSOURCE
5362h	0	UINT32		RW	nein	Der bei Asynchronmotoren mit geschlossenem Regelkreis wirksame Stromsollwert.	MOTOR.IMID
5375h	0	INT32		RO	nein	Die letzte Istposition, bevor der AKD ausgeschaltet wurde (24V).	FB1.INITPSAVED
5377h	0	UINT32		RW	nein	Startposition Vergleichs-Fenster	FB1.INITPWINDOW
5379h	0	UINT8		RO	nein	Ergebnis der Überprüfung der Startposition	FB1.INITPSTATUS
538Bh	0	UINT16		RW	nein		DRV.EMUESTEPMODE ()
538Ch	0	UINT16		RW	nein		DRV.EMUESTEPSTATUS
538Dh	0	UINT16		RW	nein		DRV.EMUESTEPVMAX
538Fh	0	INT8		RW	nein	Komparator 0 Quelle	CMP0.SOURCE
5390h	0	INT8		RW	nein	Komparator 1 Quelle	CMP1.SOURCE
5394h	0	U16		RW	nein	Komparator 0 Ausgabemaske	CMP0.OUTMASK
539Bh	0	U16		RW	nein	Komparator 1 Ausgabemaske	CMP1.OUTMASK
53A6h	0	U8		RW	nein	Komparator 0 Modulo Freigabe	CMP0.MODEN

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
53ADh	0	U8		RW	nein	Komparator 1 Modulo Freigabe	CMP1.MODEN
53B1h	0	U32		RW	nein	Komparator 0 Annäherung	CMP0.ADVANCE
53B2h	0	U32		RW	nein	Komparator 1 Annäherung	CMP1.ADVANCE
53C7h	0	UINT32		RW	nein	Stellt den Fehler Anzeigemodus ein	DRV.FAULTDISPLAYMODE
53D5h	0	UINT32		RW	nein	Stellt die Verzögerungszeit für PL.CMD ein	PL.PDELAY
53D6h	0	UINT32		RW	nein	Stellt die Verzögerungszeit für den Integralanteil der Geschwindigkeitsvorsteuerung ein.	VL.FFDELAY
53D7h	0	INT8		RW	nein	Ermöglicht einem Motor mit Oberflächen-Magneten wie ein Motor mit eingebetteten Magneten zu arbeiten.	MOTOR.FIELDWEAKENING
5403h	0	UINT32		RW	nein	Toggles between HOME.IPEAK and current loop limits during homing	HOME.IPEAKACTIVE
5404h	0	UINT32		RW	nein	Skalierungsfaktor (Zähler) für den Befehl DRV.EMUESTEPCMD	DRV.EMUESTEPCMDPIN
5405h	0	UINT32		RW	nein	Skalierungsfaktor (Nenner) für den Befehl DRV.EMUESTEPCMD	DRV.EMUESTEPCMDPOUT
5406h	0	UINT32		RW	nein	Stellt das Zielpositionsfenster für die Referenzfahrt ein; aktiv nur in opmode 2 (Position).	HOME.TPOSWND
541fh	0	UINT8		RW	nein	Deaktiviert in besonderen Fällen das automatische Wake & Shake	WS.FORCEOFF
5420h	0	UINT8		RW	nein	Definiert das Verhalten von F314	FAULT314.ACTION
542Ch	0	UINT16		RW	nein	Eingangswert der Positionsregler-Übersetzung	PL.GEARIN
542Dh	0	UINT16		RW	nein	Ausgangswert der Positionsregler-Übersetzung	PL.GEAROUT
547Ah	0	UINT8		RW	Nein		COGCOMP.TEACHMODE
547Bh	0	INT32	1000:1	RO	Ja		STRINGS.ACTIVEPOWER
5481h	0	U8		RW	Nein		FB1.SFDCRCERRORCOUNT)

5.2.5 Profilspezifische SDOs

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
6040h	0	U16		WO	Ja	Steuerwort	—
6041h	0	U16		RO	Ja	Statuswort	—
605Ah	0	INT16		RW	Nein	Schnellhalt Optionen	—
6060h	0	INT8		RW	Ja	Betriebsarten	—
6061h	0	INT8		RO	Ja	Anzeige der Betriebsart	—
6063h	0	INT32		RO	Ja	Position Actual Value (Inkremente)	—
6064h	0	INT32	1:1	RO	Ja	Positions-Istwert (Positionseinheiten)	PL.FB
6065h	0	U32	1:1	RW	Nein	Schleppfehlerfenster	ST.ERRFTHRESH
606Bh	0	INT32	1:1	RO	Nein	Geschwindigkeits-Sollwert	VL.CMD
606Ch	0	INT32	1000:1	RO	Ja	Velocity Actual Value (PDO in U/Min)	VL.FB
606Dh	0	U16		RW	Ja	Geschwindigkeits-Fenster	
606Eh	0	U16		RW	Ja	Geschwindigkeits-Fensterzeit	
6071h	0	INT16		RW	ja*	Drehmoment-Sollwert	—
6072h	0	U16		RW	ja*	Max. Drehmoment	—
6073h	0	U16		RW	Nein	Max. Strom	
6077h	0	INT16		RO	Ja	Drehmoment-Istwert	DRV.ICONT
607Ah	0	INT32	1:1	RW	Ja	Zielposition	MT.P
607Ch	0	INT32	1:1	RW	Nein	Referenz-Offset	HOME.P
607Dh		Array				Software-Lagegrenzwert	
607Dh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	
607Dh	1	INT32	1:1	RW	Nein	Software-Lagegrenzwert 1	SWLS.LIMIT0
607Dh	2	INT32	1:1	RW	Nein	Software-Lagegrenzwert 2	SWLS.LIMIT1
6081h	0	U32	1:1	RW	Ja	Profil Geschwindigkeit	MT.V
6083h	0	U32	1:1	RW	Ja	Profil Beschleunigung	MT.ACC , DRV.ACC
6084h	0	U32	1:1	RW	Ja	Profil Verzögerung	MT.DEC , DRV.DEC
6087h	0	U32		RW	Ja	Drehmoment-Anstieg	—
608Fh		Array				Auflösung Positionsgeber	—
608Fh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
608Fh	1	U32		RW	Nein	Encoder-Inkremente	—
608Fh	2	U32		RW	Nein	Motorumdrehungen	
6091h		Array				Getriebeübersetzung	—
6091h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
6091h	1	U32		RW	Nein	Umdrehungen Motorwelle	
6091h	2	U32		RW	Nein	Umdrehungen Antriebswelle	
6092h		Array				Vorschubkonstante	—
6092h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
6092h	1	U32		RW	Nein	Vorschub	UNIT.PIN
6092h	2	U32		RW	Nein	Umdrehungen Antriebswelle	—
6098h	0	INT8		RW	Nein	Referenzfahrttyp	HOME.MODE , HOME.DIR

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
6099h		Array				Referenzfahrt: Geschwindigkeit	—
6099h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
6099h	1	U32	1:1	RW	Nein	Geschwindigkeit bei Suche nach Endschalter	HOME.V
6099h	2	U32		RW	Nein	Geschwindigkeit bei Suche nach Nullpunkt	HOME.FEEDRATE
609Ah	0	U32	1:1	RW	Nein	Referenzfahrt Beschleunigung	HOME.ACC , HOME.DEC
60B1h	0	INT32	1:1	RW	ja*	Geschwindigkeits-Offset	VL.BUSFF
60B2h	0	INT16		RW	ja*	Drehmoment-Offset (nur PDO)	
60B8h	0	U16		RW	Ja	Touch Probe Funktion	—
60B9h	0	U16		RW	Ja	Touch Probe Status	—
60BAh	0	INT32		RW	Ja	Touch Probe 1 positive Flanke	—
60BBh	0	INT32		RW	Ja	Touch Probe 1 negative Flanke	—
60BCh	0	INT32		RW	Ja	Touch Probe 2 positive Flanke	—
60BDh	0	INT32		RW	Ja	Touch Probe 2 negative Flanke	—
60C0h	0	INT16		RW	Nein	Auswahl des Interpolations-Untermodus	—
60C1h		Array				Interpolation Data Record	—
60C1h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
60C1h	1	INT32		RW	ja*	Interpolation Zielposition	—
60C1h	2	U32		RW	Ja	Interpolationszeit	—
60C1h	3	INT32		RW	Ja	Interpolation Zielgeschwindigkeit	—
60C2h		Record				Name	—
60C2h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	FBUS.SAMPLEPERIOD
60C2h	1	U8		RW	Nein	Einheiten Interpolationszeit	—
60C2h	2	INT8		RW	Nein	Index Interpolationszeit	—
60C4h		Record				Interpolations-Datenkonfiguration	—
60C4h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
60C4h	1	U32		RO	Nein	Maximale Puffergröße	—
60C4h	2	U32		RO	Ja	Ist-Puffergröße	—
60C4h	3	U8		RW	Nein	Puffer-Organisation	—
60C4h	4	U16		RW	Nein	Puffer-Position	—
60C4h	5	U8		WO	Nein	Größe des Datensatzes	—
60C4h	6	U8		WO	Nein	Puffer gelöscht	—
60D0h		Array				Touch Probe Quelle	—
60D0h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	-

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
60D0h	1	INT16		RW	Nein	Touch Probe 1 Quelle	—
60D0h	2	INT16		RW	Nein	Touch Probe 2 Quelle	—
60E0h	0	UINT16		RO	ja*	Grenzwert positives Drehmoment	IL.LIMITP
60E1h	0	UINT16		RO	ja*	Grenzwert negatives Drehmoment	IL.LIMITN
60E4h		Array				Zusätzlicher Positions-Istwert	—
60E4h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
60E4h	1	INT32		RO	Nein	Erster zusätzlicher Positions-Istwert	FB1.P
60E4h	2	INT32		RO	Nein	Zweiter zusätzlicher Positions-Istwert	FB2.P
60E4h	3	INT32		RO	Nein	Dritter zusätzlicher Positions-Istwert	FB3.P
60E8h		Array				Zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Motorwelle	—
60E8h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
60E8h	1	U32		RW	Nein	Erstes zusätzliches Übersetzungsverhältnis - Umdrehungen Motorwelle	DS402. 1ADDPOSGEARMOTORREV
60E8h	2	U32		RW	Nein	Zweites zusätzliches Übersetzungsverhältnis - Umdrehungen Motorwelle	DS402. 2ADDPOSGEARMOTORREV
60E8h	3	U32		RW	Nein	Drittes zusätzliches Übersetzungsverhältnis - Umdrehungen Motorwelle	DS402. 3ADDPOSGEARMOTORREV
60E9h		Array				Zusätzliche Feed Konstante - Feed	—
60E9h	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
60E9h	1	U32		RW	Nein	Erste zusätzliche Feed Konstante – Feed	DS402. 1ADDPOSFCFEED
60E9h	2	U32		RW	Nein	Zweites zusätzliches Übersetzungsverhältnis - Umdrehungen Motorwelle	DS402.2ADDPOSFCFEED
60E9h	3	U32		RW	Nein	Dritte zusätzliche Feed Konstante – Feed	DS402. 3ADDPOSFCFEED
60EDh		Array				Zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Antriebswelle	—
60EDh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
60EDh	1	U32		RW	Nein	Erstes zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Antriebswelle	DS402. 1ADDPOSGEARSHAFTREV
60EDh	2	U32		RW	Nein	Zweites zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Antriebswelle	DS402. 2ADDPOSGEARSHAFTREV

Index	Sub-Index	Daten-typ	Float Scale	Zugr.	PDO map	Beschreibung	ASCII-Objekt
60EDh	3	U32		RW	Nein	Drittes zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Antriebswelle	DS402. 3ADDPOSGEARSHAFTREV
60EEh		Array				Zusätzliche Feed Konstante - Umdrehungen Antriebswelle	—
60EEh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	—
60EEh	1	U32		RW	Nein	Erste zusätzliche Feed Konstante - Umdrehungen Antriebswelle	DS402. 1ADDPOSFCFSHAFTREV
60EEh	2	U32		RW	Nein	Zweite zusätzliche Feed Konstante - Umdrehungen Antriebswelle	DS402. 2ADDPOSFCFSHAFTREV
60EEh	3	U32		RW	Nein	Dritte zusätzliche Feed Konstante - Umdrehungen Antriebswelle	DS402. 3ADDPOSFCFSHAFTREV
60F4h	0	INT32		RO	Ja	Aktueller Schleppfehler	PL.ERR
60FCh	0	INT32		RO	Ja	Interner Positions-Istwert	PL.CMD
60FDh	0	U32		RO	Ja	Digitale Eingänge	DIN1.MODE - DIN6.MODE
60FEh		Array				Digitale Ausgänge	
60FEh	0	U8		RO	nein	Anzahl Einträge	
60FEh	1	U32		RW	Ja	Physikalische Ausgänge	
60FEh	2	U32		RW	Nein	Bit-Maske	
60FFh	0	INT32	1000:1	RW	ja*	Zielgeschwindigkeit	VL.CMDU
6502h	0	U32		RO	Nein	Unterstützte Antriebsmodi	—

5.3 Objektbeschreibungen

Die Objekte in diesem Abschnitt sind nach der Objektnummer sortiert.

5.3.1 Objekt 1000h: Device Type (DS301)

Dieses Objekt beschreibt den Gerätetyp (Servoantrieb) und die Gerätefunktionalität (DS402 Antriebsprofil). Definition:

MSB				LSB			
Zusätzliche Informationen				Geräteprofilnummer			
Modus-Bits		Typ		402d=192h			
31	24	23	16	15	0		

Die Geräteprofilnummer ist DS402, der Typ ist 2 für Servoverstärker, die Modus-Bits 28 bis 31 sind herstellerspezifisch und können von aktuellen Wert auf 0 geändert werden. Ein Lesezugriff liefert zur Zeit 0x00020192.

Index	1000h
Name	Gerätetyp
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	Nein

5.3.2 Objekt 1001h: Error register (DS301)

Dieses Objekt ist ein Fehlerregister für das Gerät. Das Gerät kann interne Fehler in dieses Byte eintragen. Es ist Teil eines Emergency-Objekts.

Index	1001h
Name	Error Register
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED8
Vorgabewert	Nein

Zu signalisierende Fehlerursachen: Wenn ein Bit auf 1 gesetzt wird, ist der spezifizierte Fehler aufgetreten. Der generische Fehler wird in jedem Fehlerfall gesetzt.

Bit	Beschreibung	Bit	Beschreibung
0	generischer Fehler	4	Kommunikationsfehler (Überlauf, Fehlerzustand)
1	Strom	5	Geräteprofil-spezifisch
2	Spannung	6	reserviert (immer 0)
3	Temperatur	7	herstellerspezifisch

5.3.3 Objekt 1002h: Manufacturer Status Register (DS301)

Das herstellerspezifische Statusregister enthält wichtige Angaben des Gerätes..

Index	1002h
Name	Manufacturer Status Register
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	Nein

Die folgende Tabelle zeigt die Bitbelegung für das Statusregister:

Bit	Beschreibung	Bit	Beschreibung
0	1 = Bewegung aktiv (Positionierung, Referenzfahrt)	16	1 = Referenzfahrt aktiv
1	Referenzposition gefunden/Referenzpunkt gesetzt	17	reserviert
2	1 = Referenzschalter betätigt (Home Position)	18	reserviert
3	1 = in Position	19	1 = Nothalt aktiv
4	1 = Strom (Drehmoment) Begrenzung aktiv	20	reserviert
5	reserviert	21	reserviert
6	reserviert	22	reserviert
7	Active Disable aktiviert	23	1 = Referenzfahrt beendet
8	Warnung aktiv	24	Endstufe Im Prozess der Deaktivierung
9	1 = Sollgeschwindigkeit erreicht (pp- oder pv-Mode)	25	1 = digitaler Eingang 1 gesetzt
10	reserviert	26	1 = digitaler Eingang 2 gesetzt
11	1 = Referenzierungsfehler	27	1 = digitaler Eingang 3 gesetzt
12	1 = Motor steht still	28	1 = digitaler Eingang 4 gesetzt
13	1 = SafeTorqueOff aktiv	29	1 = Power Ready-Signal vom Netzteil ist aktiviert (ähnlich wie Hardware-Freigabe)
14	1 = Endstufe freigegeben	30	1 = Wake & Shake Aktion wird benötigt
15	1 = Fehlerzustand	31	Bremsenzustand, 1 = Sollwerte werden nicht angenommen

Die folgende Tabelle zeigt die Unterschiede der Bit-Zuweisungen gegenüber der obigen Tabelle für das Netzteilstatusregister:

Bit	Beschreibung
13	STO Strang 1
14	STO Strang 2
15	Fehlerzustand
29	digitaler Eingang Hardware-Freigabe gesetzt

5.3.4 Objekt 1003h: Predefined Error Field (DS301)

Das Objekt 1003h liefert eine Fehlerhistorie mit maximal 10 Einträgen.

Subindex 0 beinhaltet die Anzahl der aufgetretenen Fehler seit dem letzten Reset der Fehlerhistorie, entweder beim Start des Verstärkers oder durch Schreiben einer 0 in Subindex 0.

Eine neue Emergency-Meldung wird in Subindex 1 geschrieben, dabei wird der alte Eintrag in den nächsthöheren Index geschoben. Der frühere Inhalt von Subindex 8 geht verloren.

Die in die Sub-Indizes geschriebene UNSIGNED32-Information ist im Fehlercode-Feld in der Beschreibung der Emergency-Meldungen definiert (→ S. 61).

Index	1003h
Name	Vordefiniertes Fehlerfeld
Objektcode	ARRAY
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	0 bis 10
Vorgabewert	0
Subindex	1 - 10
Beschreibung	Standard-Fehlerfeld (→ S. 61)
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	Nein

5.3.5 Objekt 1005h: COB-ID of the SYNC Message (DS301)

Dieses Objekt definiert die COB-ID des Synchronisations-Objekts (SYNC).

Index	1005h
Name	COB-ID for the SYNC Message
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	bedingt
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	0x80

Bit-kodierte Informationen:

Bit	Wert	Bedeutung
31 (MSB)	X	—
30	0	Gerät erzeugt keine SYNC-Meldung
	1	Gerät erzeugt SYNC-Meldung
29	0	11 Bit-ID (CAN 2.0A)
	1	29 Bit-ID (CAN 2.0B)
28 bis 11	X	—
	0	wenn Bit 29=0
10 bis 0 (LSB)	X	Bit 0 bis 10 der SYNC COB-ID

Das Gerät unterstützt nicht die Erzeugung von SYNC-Meldungen und nur die 11-Bit-IDs. Die Bits 11 bis 30 sind daher stets 0.

5.3.6 Objekt 1006h: Länge des Kommunikationszyklus (DS301)

Mit diesem Objekt kann der Zeitraum (in μs) für die Übertragung des SYNC-Telegramms festgelegt werden.

Index	1006h
Name	Period of the Communication Cycle
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	O
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	00h

5.3.7 Objekt 1008h: Hersteller Geräteiname (DS301)

Der Geräteiname besteht aus vier ASCII-Zeichen in Form von Yzzz, wobei Y für die Netzspannung (L, M, H oder U, z. B. H für Hochspannung) und zzz für die Stromstärke der Endstufe steht.

Index	1008h
Name	Manufacturer Device Name
Objektcode	VAR
Datentyp	Visible String
Kategorie	optional
Zugriff	const
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	
Vorgabewert	nein

5.3.8 Objekt 1009h: Manufacturer Hardware Version

Dieses Objekt wird in Zukunft unterstützt.

Index	1009h
Name	Manufacturer Hardware Version
Objektcode	VAR
Datentyp	Visible String
Kategorie	optional
Zugriff	const
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	-
Vorgabewert	nein

5.3.9 Objekt 100Ah: Hersteller Software Version (DS301)

Das Objekt beinhaltet die Version der Herstellersoftware (hier: CANopen-Teil der Verstärker-Firmware).

Index	100Ah
Name	Manufacturer Software Version
Objektcode	VAR
Datentyp	Visible String
Kategorie	optional
Zugriff	const
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	0,01 bis 9,99
Vorgabewert	nein

5.3.10 Objekt 100Ch: Guard Time (DS301) Reaktionsüberwachung

Das arithmetische Produkt der Objekte 100Ch Guard Time (Überwachungszeit) und 100Dh Lifetime Factor ergibt die Ansprechüberwachungszeit. Die Überwachungszeit wird in Millisekunden angegeben. Die Ansprechüberwachung wird mit dem ersten Nodeguard-Objekt aktiviert. Wird der Wert des Objekts „Guard Time“ auf Null gesetzt, ist die Ansprechüberwachung inaktiv.

Index	100Ch
Name	Guard Time
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED16
Kategorie	obligatorisch, wenn Heartbeat nicht unterstützt wird
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0

5.3.11 Objekt 100Dh: Lifetime Factor (DS301)

Das Produkt aus „Guard Time“ (Überwachungszeit) und „Life Time Factor“ (Lebenszeit Faktor) ergibt die Lebensdauer für das Nodeguard-Protokoll. Wenn dies 0 ergibt, wird das Protokoll nicht verwendet.

Index	100Dh
Name	Lifetime Factor
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	bedingt; (obligatorisch, wenn Heartbeat nicht unterstützt wird)
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED8
Vorgabewert	0

5.3.12 Objekt 1010h: Store Parameters (DS301)

Dieses Objekt unterstützt die Speicherung von Parametern in einem Flash-EEPROM. Nur Subindex 1 zur Sicherung aller Parameter, die auch über die Benutzeroberfläche in den Parameterdateien gespeichert werden können, wird unterstützt.

Index	1010h
Name	Store Parameters (DRV.NVSAVE)
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Subindex	0
Name	Anzahl Einträge
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	1
Vorgabewert	1
Subindex	1
Name	alle Parameter speichern
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1

Datendefinition:

Bit	Wert	Bedeutung
31 bis 2	0	reserviert (=0)
1	0	Gerät speichert Parameter nicht selbständig
	1	Gerät speichert Parameter selbständig
0	0	Gerät speichert Parameter nicht auf Befehl
	1	Gerät speichert Parameter auf Befehl

Beim Lesezugriff auf Subindex 1 liefert der Verstärker Informationen über seine Speicherfunktion.

Dieser Verstärker liefert einen konstanten Wert 1 beim Lesezugriff. Das bedeutet, alle Parameter können durch Schreiben auf Objekt 1010 Sub 1 gespeichert werden. Normalerweise speichert der Verstärker die Parameter nicht selbständig. Ausnahme hiervon ist beispielsweise die Referenzierung von Multiturn-Absolut-Encodern.

Die Parameter werden nur gespeichert, wenn eine spezielle Signatur („save“) in Subindex 1 geschrieben wird. „save“ entspricht der Unsigned32-Zahl 65766173h.

5.3.13 Objekt 1011h: Restore Default Parameters (DS301)

Mit diesem Objekt werden die Defaultwerte der Parameter bezogen auf die Kommunikation oder das Geräteprofil wiederhergestellt. Der AKD ermöglicht die Wiederherstellung aller Defaultwerte.

Index	1011h
Name	Restore Default Parameters
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Subindex	0
Name	Anzahl Einträge
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	1
Vorgabewert	1
Subindex	1
Name	alle Default Parameter wiederherstellen ("DRV.RSTVAR")
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1 (Gerät stellt Parameter wieder her)

Die Wiederherstellung der Default Parameter im RAM wird nur ausgeführt, wenn eine spezielle Signatur ("load") in Subindex 1 geschrieben wird. "load" muss als Unsigned32 - Zahl 64616F6Ch übertragen werden.

5.3.14 Objekt 1012h: COB-ID of the Time Stamp (DS301)

Dieses Objekt definiert die COB-ID des Zeitstempels.

Index	1012h
Name	COB-ID für den Zeitstempel (Time Stamp)
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	100h

Bit-kodierte Informationen:

Bit	Inhalt	Wert	Bedeutung
31 (MSB)	verbraucht	0	Meldung Verstärker verbraucht keine Zeit
		1	Meldung Verstärker verbraucht Zeit
30	produziert	0	Meldung Verstärker erzeugt keine Zeit
		1	Meldung Verstärker erzeugt Zeit
29	Frame	0	Wert fest auf 0
28 bis 11	reserviert	–	reserviert
10 bis 0 (LSB)	CAN-ID	0h bis 800h	COB-ID für den Zeitstempel

5.3.15 Objekt 1014h: COB-ID für die Notfall-Meldung (DS301)

Dieses Objekt definiert die COB-ID der Emergency-Meldung.

Index	1014h
Name	COB-ID Emergency Message
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	bedingt; obligatorisch, wenn Emergency unterstützt wird
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	80h + Node-ID

5.3.16 Objekt 1016h: Consumer Heartbeat Time

Die Consumer-Heartbeat-Zeit definiert die erwartete Heartbeat-Zykluszeit (ms). Sie muss größer sein als die zugehörige Producer-Heartbeat-Zeit, die auf dem diesen Heartbeat erzeugenden Gerät konfiguriert wurde. Die Überwachung startet nach Empfang des ersten Heartbeat. Ist die Consumer-Heartbeat-Zeit gleich 0, wird der Eintrag nicht verwendet.

Index	1016h
Name	Consumer Heartbeat Zeit
Objektcode	ARRAY
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional

Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	1
Vorgabewert	1

Subindex	1
Beschreibung	Consumer Heartbeat Time
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED 32
Vorgabewert	0

Definition des Eingabewerts von Subindex 1

	MSB				LSB	
Wert	reserviert (Wert: 00)		Node-ID		Heartbeat-Zeit	
Kodiert als	-		UNSIGNED8		UNSIGNED16	
Bit	31	24	23	16	15	0

5.3.17 Objekt 1017h: Producer Heartbeat Time

Die Producer-Heartbeat-Zeit definiert die Zykluszeit des Heartbeat in ms. Bei 0 wird sie nicht verwendet.

Index	1017h
Name	Producer Heartbeat Zeit
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED16
Kategorie	bedingt; obligatorisch, wenn Guarding nicht unterstützt wird
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0

5.3.18 Objekt 1018h: Identity Object (DS301)

Das Identitätsobjekt beinhaltet allgemeine Geräteinformationen.

Index	1018h
Name	Identity Object
Objektcode	RECORD
Datentyp	Identität
Kategorie	obligatorisch
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	1 bis 4
Vorgabewert	4

Subindex 1 ist eine eindeutige Nummer für einen Gerätehersteller.

Subindex	1
Beschreibung	Hersteller-ID
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	0x6Ah (Kollmorgen)

Subindex 2 enthält vier ASCII-Zeichen, die den Spannungsbereich und die Stromklasse des Geräts angeben. Der Spannungsbereich wird durch ein Zeichen angegeben: L, M oder H für Nieder-, Mittel- und Hochspannung. Die drei folgenden Zeichen geben den Dauerstrom des Verstärkers an.

Subindex	2
Beschreibung	Produktcode
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	z. B. M006 für einen MV6-Verstärker
Vorgabewert	nein

Subindex 3 besteht aus zwei Revisionsnummern:

- Die Haupt-Revisionsnummer im oberen Wort enthält die CAN-Version.
- Die Neben-Revisionsnummer wird im AKD nicht verwendet. Die Firmware-Version kann als String über Objekt 0x100A oder in Zahlenform über Objekt 0x2018 Subindex 1 bis 4 abgefragt werden.

Beispiel: Ein Wert von 0x0014 0000 steht für die Version 0.20 des CANopen-Teils der Firmware.

Subindex	3
Beschreibung	Revisionsnummer
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	nein

Subindex 4 enthält die Seriennummer des Geräts. Diese Nummer enthält folgende Informationen:

- Bit 0..14: Seriennummer der Platine (Produktion in Woche des Jahres)
- Bit 15..20: Produktionswoche
- Bit 21..24: Produktionsjahr
- Bit 25..31: ASCII-Code der MFR-ID

Subindex	4
Beschreibung	Seriennummer
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	nein

5.3.19 Objekt 1026h: OS Prompt

Die Betriebssystem Eingabeaufforderung wird zum Aufbau eines ASCII-Kommunikationskanals zum Verstärker verwendet.

Index	1026h
Name	OS Prompt
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	optional

Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	2
Vorgabewert	2

Subindex 1 wird zum Senden eines Zeichens an den Verstärker verwendet.

Subindex	1
Beschreibung	StdIn
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED8
Vorgabewert	—

Subindex 2 wird zum Empfang eines Zeichens vom Verstärker verwendet.

Subindex	2
Beschreibung	StdOut
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED8
Vorgabewert	0

5.3.20 Objekte 1400-1403h: 1. - 4. RXPDO Kommunikations Parameter (DS301)

1400h bis 1403h für RXPDO 1 bis 4

Index	1400h 1401h 1402h 1403h
Name	Receive PDO Parameter
Objektcode	RECORD
Datentyp	PDO CommPar
Kategorie	obligatorisch

Definierte Subindizes

Subindex	0
Name	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	2
Vorgabewert	2

Subindex	1
Name	vom PDO verwendete COB-ID
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	Index 1400h: 200h + Node-ID Index 1401h: 300h + Node-ID Index 1402h: 400h + Node-ID Index 1403h: 500h + Node-ID

Subindex 1 enthält die COB-Id des PDO als Bit-codierte Information:

Bit	Wert	Bedeutung
31	0	PDO existiert/ist gültig
	1	PDO existiert nicht/ist nicht gültig
30	0	RTR erlaubt auf diesem PDO, nicht zur Verwendung vorgesehen
	1	RTR nicht erlaubt auf diesem PDO
29	0	11 Bit-ID (CAN 2.0A)
	1	29 Bit-ID (CAN 2.0B), nicht unterstützt
28 bis 11	X	Identifizier-Bits mit 29 Bit-ID, nicht relevant
10 bis 0	X	Bits 10-0 der COB-ID

Subindex	2
Name	Übertragungstyp
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED8
Vorgabewert	FFh

Subindex 2 beinhaltet den Übertragungstyp des PDO. Es gibt zwei Einstellarten:

- Wert FFh oder 255 für ereignisgesteuertes PDO, das direkt vom Empfänger interpretiert und ausgeführt wird.
- Werte von 0 bis 240 führen zu einer mit dem SYNC Telegramm gesteuerten Interpretation des PDO-Inhalts. Werte von 1 bis 240 bedeuten, dass 0 bis 239 SYNC-Telegramme ignoriert werden, bevor eines interpretiert wird. Der Wert 0 bedeutet, dass das nächste SYNC-Telegramm interpretiert wird.

5.3.21 Objekte 1600-1603h: 1. - 4. RXPDO Mapping Parameter (DS301)

1600h bis 1603h für RXPDO 1 bis 4

Index	1600h 1601h 1602h 1603h
Name	Receive PDO Mapping
Objektcode	RECORD
Datentyp	PDO-Zuordnung
Kategorie	obligatorisch

Subindex	0
Name	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	0: PDO ist nicht aktiv 1 - 8: PDO aktiviert, Zuordnungen werden nur Byte-weise übernommen
Vorgabewert	PDO1: 1 PDO2: 2 PDO3: 2 PDO4: 2

Subindex	1 bis 8
Name	PDO - Zuordnung für das n-te Applikationsobjekt
Kategorie	Bedingt; abhängig von Anzahl und Größe der zugeordneten Objekte
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	Siehe unten

5.3.22 Objekte 1800-1803h: 1. - 4. TXPDO Kommunikations Parameter (DS301)

1800h bis 1803h für TXPDO 1 bis 4

Index	1800h 1801h 1802h 1803h
Name	Transmit PDO Parameter
Objektcode	RECORD
Datentyp	PDO CommPar
Kategorie	obligatorisch
Subindex	0
Name	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	5
Vorgabewert	5
Subindex	1
Name	vom PDO verwendete COB-ID
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	Index 1800h: 180h + Node-ID Index 1801h: 280h + Node-ID Index 1802h: 380h + Node-ID Index 1803h: 480h + Node-ID
Subindex	2
Name	Übertragungstyp
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED8
Vorgabewert	FFh
Subindex	3
Name	Sperrzeit
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED16 (n*1/10ms)
Vorgabewert	0h

Subindex	4
Name	reserviert
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	0
Vorgabewert	0
Subindex	5
Name	Ereigniszeitgeber
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED 16 (0=nicht verwendet, ms)
Vorgabewert	0h

Subindex 1 enthält die COB-Id des PDO als Bit-codierte Information:

Bit-Nr.	Wert	Bedeutung
31	0	PDO existiert/ist gültig
	1	PDO existiert nicht/ist nicht gültig
30	0	RTR erlaubt auf diesem PDO, nicht unterstützt
	1	RTR nicht erlaubt auf diesem PDO, nicht unterstützt
29	0	11 Bit-ID (CAN 2.0A)
	1	29 Bit-ID (CAN 2.0B), nicht unterstützt
28 bis 11	X	Identifizier-Bits mit 29 Bit-ID, nicht relevant
10 bis 0	X	Bits 10-0 der COB-ID

Subindex 2 beinhaltet den Übertragungstyp des PDO. Es gibt zwei Einstellarten:

- Wert FFh oder 255 für ein ereignisgesteuertes PDO, das sofort nach einer Änderung in den zugeordneten Objekten gesendet wird. Die Einstellungen von Subindex 3 und 5 haben Einfluss auf die Sendung des PDO. Mit Subindex 3 können Sie konfigurieren, nach welcher Mindestzeit die so konfigurierten PDOs gesendet werden, wenn sich der PDO-Dateninhalt geändert hat (Verringerung der Busbelastung). Mit Subindex 5 (Ereigniszeit) wird ein Timer verwendet, der nach jedem ereignisgesteuerten Senden des PDO neu gestartet wird. Auch wenn der PDO-Inhalt sich nicht geändert hat, wird das PDO infolge dieses Zeitgeberereignisses gesendet.
- Werte von 0 bis 240 führen zu einer mit dem SYNC Telegramm gesteuerten Sendung des PDO.
- Werte von 1 bis 240 definieren, wie oft das SYNC-Telegram zur Sendung des PDO führt.
- 0 bedeutet, dass nur das nächste SYNC-Telegramm zum Senden der so konfigurierten PDOs führt.

5.3.23 Objekte 1A00-1A03h: 1. - 4. TxPDO Mapping Parameter (DS301)

1A00h bis 1A03h für TXPDO 1 bis 4

Index	1A00h 1A01h 1A02h 1A03h
Name	Transmit PDO Mapping
Objektcode	RECORD
Datentyp	PDO-Zuordnung
Kategorie	obligatorisch
Subindex	0
Name	Anzahl zugeordneter Applikationsobjekte im PDO
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	0: PDO ist nicht aktiv 1 - 8: PDO aktiviert, Zuordnungen werden nur Byte-weise übernommen
Vorgabewert	PDO1: 1 PDO2: 2 PDO3: 2 PDO4: 2
Subindex	1 bis 8
Name	PDO - Zuordnung für das n-te Applikationsobjekt
Kategorie	Bedingt; abhängig von Anzahl und Größe der zugeordneten Objekte
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	Siehe unten

5.3.24 Objekt 1C12h: RxPDO assign (DS301)

Dieses Objekt wird zur Zuweisung des freien Mappings für die Empfangsrichtung der EtherCAT Daten. Entweder wird eines der festen RxPDO Mappings 1701h - 1725h gewählt oder 1 - 4 der freien Mappings 1600h - 1603h.

Index	1C12h
Name	RxPDO Zuordnung
Objektcode	ARRAY
Datentyp	UNSIGNED16
Kategorie	optional

Definierte Subindizes

Subindex	0
Name	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	0: pdo nicht aktiviert, 1-4 PDO aktiviert
Vorgabewert	1

Subindex	1 bis 4
Name	Subindex 1...4
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	1701h über ESI Datei

5.3.25 Objekt 1C13h: TxPDO assign (DS301)

Dieses Objekt wird zur Zuweisung des freien Mappings für die Senderichtung der EtherCAT Daten. Entweder wird eines der festen TxPDO Mappings 1B01h - 1B26h gewählt oder 1 - 4 der freien Mapping 1A00h - 1A03h.

Index	1C13h
Name	TxPDO Zuordnung
Objektcode	ARRAY
Datentyp	UNSIGNED16
Kategorie	optional

Definierte Subindizes

Subindex	0
Name	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	0: pdo nicht aktiviert, 1-4 PDO aktiviert
Vorgabewert	1

Subindex	1 bis 4
Name	Subindex 1...4
Datentyp	UNSIGNED16
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	1B01h über ESI Datei

5.3.26 Objekt 2000h: System Warnings

Das Objekt zeigt bis zu drei aktuelle Systemwarnungen mit ihren AKD Nummern.

Index	2000h
Name	System Warnings
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED32
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	3
Vorgabewert	3
Subindex	1 to 3
Beschreibung	DRV.WARNING1 bis DRV.WARNINGS3
Betriebsart	unabhängig
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Einheit	—
Wertebereich	0 bis 999
Vorgabewert	0

5.3.27 Objekt 2001h: System Faults

Das Objekt zeigt bis zu zehn aktuelle Fehler mit ihren AKD Nummern.

Index	2001h
Name	System Fehler
Objektcode	ARRAY
Datentyp	UNSIGNED8
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	0xA
Vorgabewert	0xA
Subindex	1 bis A
Beschreibung	DRV.FAULT1 bis DRV.FAULT10
Betriebsart	unabhängig
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Einheit	—
Wertebereich	0 bis 999
Vorgabewert	0

5.3.28 Objekt 2002h: Hersteller Status Bytes

Das Objekt liefert mit vier getrennten, PDO zuordbaren Bytes den Hersteller-Status (Objekt 0x1002 Sub 0).

Index	2002h
Name	Hersteller Status Bytes
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED8
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	0x4
Vorgabewert	0x4
Subindex	1 bis 4
Beschreibung	Hersteller Statusbyte 1 bis Hersteller Statusbyte 4
Modus	unabhängig
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Einheit	—
Wertebereich	0 bis 0xFF
Vorgabewert	-

5.3.29 Objekt 2011h: DRV.RUNTIME in Sekunden

Dieses Objekt liefert die Betriebszeit des Servoverstärkers in Sekunden.

Index	2011h
Name	DRV.RUNTIME in Sekunden
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Zugriff	R/O
Einheit	—
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	0

5.3.30 Objekt 2012h: Fehlerhistorie: Fehlernummern

Dieses Objekt liefert die letzten 20 Fehlernummern-Einträge aus der Tabelle "Fehlerhistorie". Den letzten Eintrag können Sie über Subindex 1 lesen. Bei neuen Ereignissen wird die Liste zu höheren Subindizes verschoben.

Index	2012h
Name	Fehlerhistorie: Fehlernummern
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED32
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	0x14h
Vorgabewert	0x14h
Subindex	1 bis 20
Beschreibung	N letzter Eintrag in der Fehlernummernliste der Fehlerhistorie (DRV.FAULTHIST)
Modus	unabhängig
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Einheit	—
Wertebereich	0 bis 999
Vorgabewert	0

5.3.31 Objekt 2013h: Fehlerhistorie: Zeitstempel

Dieses Objekt liefert die letzten 20 Fehler-Zeitstempel aus der Tabelle "Fehlerhistorie" in Sekunden bezogen auf DRV.RUNTIME. Den letzten Eintrag können Sie über Subindex 1 lesen. Bei neuen Ereignissen wird die Liste zu höheren Subindizes verschoben.

Index	2013h
Name	Fehlerhistorie: Zeitstempel
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED32
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	0x14h
Vorgabewert	0x14h
Subindex	1 bis 20
Beschreibung	N letzter Eintrag in der Fehler-Zeitstempel-Liste der Fehlerhistorie (DRV.FAULTHIST)
Modus	unabhängig
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Einheit	—
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	—

5.3.32 Objekt 2014-2017h: 1. - 4. Maske für Transmit-PDO

Um die Buslast bei ereignisgesteuerten PDOs zu senken, kann die Überwachung für einzelne Bits im PDO mit Hilfe der Masken abgeschaltet werden. Beispielsweise kann so erreicht werden, dass Ist-Positionswerte nur ein Mal pro Umdrehung gemeldet werden. Dieses Objekt maskiert die PDO-Kanäle 1 bis 4. Sollten nur 2 Bytes in einem PDO definiert sein, überlagert die Maske auch nur zwei Byte, obwohl 4 Bytes Maskeninformationen übertragen wurden.

Ein aktiviertes Bit in der Maske bedeutet, dass die Überwachung für das entsprechende Bit im PDO aktiv ist.

Index	2014h 2015h 2016h 2017h
Name	tx_mask 1 to 4
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED32
Subindex	1
Beschreibung	tx_mask1 to 4_low
Modus	unabhängig
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Einheit	—
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	FFFFFFFFh
Subindex	2
Beschreibung	tx_mask1 to 4_high
Modus	unabhängig
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Einheit	—
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	FFFFFFFFh

5.3.33 Objekt 2018h: Firmware Version

Dieses Objekt beinhaltet alle Angaben zur Firmware-Version.

Beispiel: Für die Firmware-Version M_01_00_01_005 würden die Zahlen 1, 0, 1, 5 in den Subindizes 1 bis 4 angezeigt.

Index	2018h
Name	Firmware-Version
Objektcode	ARRAY
Datentyp	UNSIGNED16
Subindex	1
Beschreibung	Hauptversion
Betriebsart	unabhängig
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Einheit	—
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0
Subindex	2
Beschreibung	Nebenversion
Betriebsart	unabhängig
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Einheit	—
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0
Subindex	3
Beschreibung	Ausgabe
Betriebsart	unabhängig
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Einheit	—
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0
Subindex	4
Beschreibung	Branch-Version
Betriebsart	unabhängig
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Einheit	—
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0

5.3.34 Objekt 2026h: ASCII Channel

Dieses Objekt dient zum Aufbau eines ASCII-Kommunikationskanals zum Verstärker mit 4-Byte ASCII-Strings.

Index	2026h
Name	ASCII Channel
Objektcode	Array
Datentyp	Visible String
Kategorie	optional

Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	2
Vorgabewert	2

Subindex 1 wird zum Senden von vier ASCII-Zeichen an den Verstärker verwendet.

Subindex	1
Beschreibung	Befehl
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	WO
PDO-Zuordnung	nein
Wertebereich	Visible String
Vorgabewert	—

Subindex 2 wird zum Empfang von vier Zeichen vom Verstärker verwendet.

Subindex	2
Beschreibung	Antwort
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nein
Wertebereich	Visible String
Vorgabewert	-

5.3.35 Objekt 204Ch: PV Scaling Factor

Das Objekt "PV Scaling Factor" zeigt den konfigurierten Zähler und Nenner des pv-Sollwertfaktors an. Der pv-Skalierungsfaktor dient zur Änderung der Auflösung bzw. des Richtungsbereichs für den spezifizierten Sollwert. Er wird außerdem zur Berechnung des v1-Drehzahl-Sollwerts und des v1-Drehzahl-Istwerts herangezogen. Er hat keinen Einfluss auf die Funktion für Drehzahlbegrenzung und die Rampenfunktion. Der Wert sollte keine physikalische Einheit aufweisen und im Bereich von -32 768 bis +32 767 liegen; ein Wert von 0 ist jedoch unzulässig.

Der Skalierungsfaktor für die Geschwindigkeit ist nur aktiv, wenn Bit 4 von FBUS.PARAM05 auf 1 gesetzt ist. Anderenfalls werden Geschwindigkeitswerte mit 1/1000 U/min skaliert.

Index	204Ch
Name	pv Scaling Factor
Objektcode	Array
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	2
Vorgabewert	nein
Subindex	1
Beschreibung	pv Scaling Factor Zähler
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	+1
Subindex	2
Beschreibung	pv Scaling Factor Nenner
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	+1

5.3.36 Objekt 2071h: Stromsollwert

Dieser Parameter kann alternativ zu dem DS402 Parameter 6071h genutzt werden und ist der Eingangswert für den Drehmomentregler. Der Wert ist skaliert in mA.

Index	2071h
Name	Target current
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER 32
Kategorie	optional
Zugriff	RW
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	hängt ab von DRV.IPEAK und MOTOR.IPEAK
Vorgabewert	0

5.3.37 Objekt 2077h: Stromistwert

Dieser Parameter kann alternativ für den DS402 Parameter 6077h genutzt werden. Der Wert ist skaliert in mA.

Index	2077h
Name	Current actual value
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER 32
Kategorie	optional
Zugriff	RO
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	hängt ab von DRV.IPEAK und MOTOR.IPEAK
Vorgabewert	0

5.3.38 Objekt 207Fh: Maximale Geschwindigkeit

Dieser Parameter begrenzt die Geschwindigkeit des Motors in den Betriebsarten Profil Drehmoment und zyklischer, synchroner Lageregler. Skalierung ist dieselbe wie für Objekt 60FFh.

Index	207Fh
Name	Maximale Geschwindigkeit
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Zugriff	RW
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	
Vorgabewert	0, keine Begrenzung

5.3.39 Objekt 2080h: Anwahl Fahrauftrag

Mit diesem Parameter kann ein Fahrauftrag ausgewählt werden, der im Profil Position Mode ausgeführt werden soll. Der ausgewählte Fahrauftrag wird mit der ansteigenden Flanke von Bit 4 (new_setpoint) des DS402 Steuerworts "Objekt 6040h: Control Word (DS402)" (→ S. 136) gestartet, wenn Bit 5 (change_set_immediately) gesetzt ist.

Index	2080h
Name	Anwahl Fahrauftrag
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER16
Kategorie	optional

Zugriff	WO
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	0 bis 128
Vorgabewert	0

5.3.40 Objekt 2081h: Aktiver Fahrauftrag

Mit diesem Parameter kann die Nummer des aktiven Fahrauftrags ausgelesen werden. Wenn derzeit kein Auftrag aktiv ist, wird die Nummer des letzten aktiven Fahrauftrags zurückgegeben.

Index	2081h
Name	Aktiver Fahrauftrag
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER16
Kategorie	optional

Zugriff	RO
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER16
Vorgabewert	0

5.3.41 Objekt 20A0h: Latch Position 1, positive Flanke

Über dieses Objekt wird in Abhängigkeit von CAP0.MODE die Position oder Zeit ausgelesen, bei der die erste positive Signalfanke aufgetreten ist, die mit dem Befehl CAP0.TRIGGER konfiguriert werden kann. Die Latch-Freigabe muss zu diesem Zweck aktiv sein (siehe Objekt 20A4 und 20A5). Bei CAP0.MODE = 3 wird die verriegelte Position des Encoder-Indeximpulses über dieses Objekt übertragen.

Index	20A0h
Name	Latch Position 1, Positive Edge CAP0.PLFB, Time Capture CAP0.T
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional

Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER32
Float Scaling	var
Vorgabewert	0

5.3.42 Objekt 20A1h: Latch Position 1, negative Flanke

Über dieses Objekt wird in Abhängigkeit von CAP0.MODE die Position oder Zeit ausgelesen, bei der die erste negative Signalfanke aufgetreten ist, die mit dem Befehl CAP0.TRIGGER konfiguriert werden kann. Die Latch-Freigabe muss zu diesem Zweck aktiv sein (siehe Objekt 20A4 und 20A5).

Index	20A1h
Name	Latch Position 1, Negative Edge CAP0.PLFB, Time Capture CAP0.T
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER32
Float Scaling	var
Vorgabewert	0

5.3.43 Objekt 20A2h: Latch Position 2, positive Flanke

Über dieses Objekt wird in Abhängigkeit von CAP1.MODE die Position oder Zeit ausgelesen, bei der die erste positive Signalfanke aufgetreten ist, die mit dem Befehl CAP1.TRIGGER konfiguriert werden kann. Die Latch-Freigabe muss zu diesem Zweck aktiv sein (siehe Objekt 20A4 und 20A5).

Index	20A2h
Name	Latch Position 2, Positive Edge CAP1.PLFB, Time Capture CAP1.T
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER32
Float Scaling	var
Vorgabewert	0

5.3.44 Objekt 20A3h: Latch Position 2, negative Flanke

Über dieses Objekt wird in Abhängigkeit von CAP1.MODE die Position oder Zeit ausgelesen, bei der die erste negative Signalfanke aufgetreten ist, die mit dem Befehl CAP1.TRIGGER konfiguriert werden kann. Die Latch-Freigabe muss zu diesem Zweck aktiv sein (siehe Objekt 20A4 und 20A5).

Index	20A3h
Name	Latch Position 2, Negative Edge CAP1.PLFB, Time Capture CAP1.T
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER32
Float Scaling	var
Vorgabewert	0

5.3.45 Objekt 20A4h: Latch Control Register

Das Latch-Steueregister dient zum Freischalten der Latch-Überwachung der Erfassungseingänge 1 und 2. Aktiviert wird mit einem 1-Signal, deaktiviert mit einem 0-Signal. Ob ein Latch-Ereignis aufgetreten ist, lässt sich über das Latch-Statusregister (Objekt 20A5) erkennen.

Index	20A4h		
Name	Latch-Steueregister		
Objektcode	VAR		
Datentyp	UNSIGNED16		
Kategorie	optional		
Zugriff	rww		
PDO-Zuordnung	möglich		
Wertebereich	0 bis 15		
Vorgabewert	0		
Bit	Wert (bin)	Wert (hex)	Beschreibung
0	00000000 00000001	xx01	Freigabe externe Sperre 1 (positive Flanke)
1	00000000 00000010	xx02	Freigabe externe Sperre 1 (negative Flanke)
2	00000000 00000100	xx04	Freigabe externe Sperre 2 (positive Flanke)
3	00000000 00001000	xx08	Freigabe externe Sperre 2 (negative Flanke)
4 bis 7			reserviert
8	00000001 00000000	01xx	Lesen externe Sperre 1 (positive Flanke)
9	00000010 00000000	02xx	Lesen externe Sperre 1 (negative Flanke)
10	00000011 00000000	03xx	Lesen externe Sperre 2 (positive Flanke)
11	00000100 00000000	04xx	Lesen externe Sperre 2 (negative Flanke)
12 bis 15			reserviert

5.3.46 Objekt 20A5h: Latch Status Register

Das Latch-Statusregister dient zur Abfrage der Zustände der Erfassungsmaschinen 1 und 2.

Index	20A5h
Name	Latch Status Register
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED16
Kategorie	optional

Zugriff	rwr
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	-
Vorgabewert	0

Bit	Wert (bin)	Wert (hex)	Beschreibung
0	00000000 00000001	zz01	Externe Sperre 1 gültig (positive Flanke)
1	00000000 00000010	zz02	Externe Sperre 1 gültig (negative Flanke)
2	00000000 00000100	zz04	Externe Sperre 2 gültig (positive Flanke)
3	00000000 00001000	zz08	Externe Sperre 2 gültig (negative Flanke)
4 bis 7			reserviert
8	00000001 00000000	z1zz	Bestätigen des Werts für externe Sperre 1 (positive Flanke)
9	00000010 00000000	z2zz	Bestätigen des Werts für externe Sperre 1 (negative Flanke)
10	00000011 00000000	z3zz	Bestätigen des Werts für externe Sperre 2 (positive Flanke)
11	00000100 00000000	z4zz	Bestätigen des Werts für externe Sperre 2 (negative Flanke)
12	00010000 00000000	1zzz	Status Digitaleingang 4
13	00100000 00000000	2zzz	Status Digitaleingang 3
14	01000000 00000000	4zzz	Status Digitaleingang 2
15	10000000 00000000	8zzz	Status Digitaleingang 1

5.3.47 Objekt 20A6h: Latchposition 1, positive oder negative Flanke

Über dieses Objekt wird in Abhängigkeit von CAP0.MODE die Position oder Zeit ausgelesen, bei der die erste positive oder negative Signalfanke aufgetreten ist, die mit dem Befehl CAP0.TRIGGER konfiguriert werden kann. Die Latch-Freigabe muss zu diesem Zweck aktiv sein (siehe Objekt 20A4 und 20A5).

Index	20A6h
Name	Latch position 1 positive or negative CAP0.PLFB
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional

Zugriff	RO
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER32
Float Scaling	var
Vorgabewert	0

5.3.48 Objekt 20A7h: Latch Position 2, positive oder negative Flanke

Über dieses Objekt wird in Abhängigkeit von CAP1.MODE die Position oder Zeit ausgelesen, bei der die erste positive oder negative Signalfanke aufgetreten ist, die mit dem Befehl CAP1.TRIGGER konfiguriert werden kann. Die Latch-Freigabe muss zu diesem Zweck aktiv sein (siehe Objekt 20A4 und 20A5).

Index	20A7h
Name	Latch position 2 positive or negative CAP1.PLFB
Objektcode	var
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Zugriff	RO
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER32
Float Scaling	var
Vorgabewert	0

5.3.49 Objekt 20B8h: Reset geänderter Eingangsinformationen

Dieses Objekt wird in PDOs verwendet, um die Informationen über Zustandsänderungen für die in den Bits 24 bis 30 im Objekt 60FD angezeigten Digitaleingänge zurückzusetzen. Bit 0 bis 6 dienen zum Zurücksetzen der Informationen der Digitaleingänge 1 bis 7.

Index	20B8h
Name	Reset of changed input information
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED16
Kategorie	optional
Zugriff	RW
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0

5.3.50 Objekt 345Ah: Bremsensteuerung

Mit dem Objekt "Brake Control" kann die Bremse direkt gesteuert werden, die Servoverstärkerlogik wird dabei übersteuert. Wenn die Bremse vom Feldbus gesteuert wird, hat der Verstärkerstatus (freigegeben, gesperrt, Fehler) keinen Effekt auf die Bremse - der Feldbus hat die Kontrolle.

HINWEIS

Schließen oder Öffnen der Bremse zum falschen Zeitpunkt stellt ein Sicherheitsrisiko dar und kann Mechanik und Servoverstärker oder Motor zerstören. Unerwartetes Verhalten ist möglich. Es liegt in der Verantwortung des Benutzers, diese Funktion korrekt zu benutzen.

Wenn die Feldbus Steuerung gesperrt ist, wird der Servoverstärker die Bremse steuern, wie von den AKD Parametern vorgegeben. Sobald die Feldbussteuerung freigegeben ist, gilt das Bremsenkommando, das über den Feldbus empfangen wird. Wenn also das Bremsenkommando auf Schließen (Apply) gesetzt ist und der aktuelle Zustand Öffnen (Release) ist, wird die Bremse sich schließen.

Die Feldbussteuerung steht im Standard auf "Aus", so dass der Servoverstärker die Kontrolle besitzt, bis der Feldbus in Betrieb ist. Wir empfehlen, dieses Bit auf 0 zu belassen, abgesehen von sehr speziellen Betriebsbedingungen, in denen der Feldbus die Bremse kontrolliert. Wenn die Feldbus Kommunikation verloren geht, übernimmt der Servoverstärker die Kontrolle zurück.

Feldbus Kontrolle freigegeben	Schwere Fehlerbedingung vorhanden	Bremsen Kommando	Feldbus Steuer Status	Gesteuert von...	Bremsenstatus
0	x	x	0	Servoverstärker	Servoverstärker
1*	Nein	0	1	Feldbus	Geschlossen
1*	Nein	1	1	Feldbus	Gelöst
x	Ja	alle	0	Servoverstärker	Servoverstärker

1* zeigt an, dass eine steigende Flanke erkannt wurde, seitdem der Verstärker die Bremse das letzte Mal angesteuert hat

Index	345Ah
Name	Bremssteuerung
Objektcode	ARRAY
Datentyp	UNSIGNED16
Kategorie	optional

Definierte Subindizes

Subindex	0
Name	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	2
Vorgabewert	2

Subindex	1
Name	Kommando Bremsensteuerung
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0

Mit Subindex 1 wird die Bremse gesteuert. Bit Definition:

Bit	Name	Beschreibung
0	Feldbus Steuerung	0 - Bremse wird nicht über dieses Objekt gesteuert. 1 - Feldbus Steuerung über dieses Objekt freigeben. Diese Funktion arbeitet flankengetriggert, das heißt, das Bit muss einen 0 -> 1 Wechsel haben, um die Bremsenkontrolle zu aktivieren. Nach einem Fehler wird die Funktion zurückgesetzt und muss wieder aktiviert werden. Die Aktivierung kann mit Subindex 2 Bit 0 erfolgen.
1	Bremsen Steuerung	Das Kommando-Bit ist nur aktiv, wenn die Funktion über Bit 0 aktiviert wurde. Die Funktion arbeitet wie folgt: 0 - Bremse schließen 1 - Bremse öffnen

Subindex	2
Name	Bremsen-Status Antwort
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0

Mit Subindex 2 wird der Bremsen-Status abgefragt. Bit Definition:

Bit	Name	Beschreibung
0	Feldbus Status	0 - Bremsensteuerung über 0x345A ist gesperrt oder wegen eines Verstärkerfehlers nicht möglich. 1 - Feldbus Steuerung über dieses Objekt freigeben. Diese Funktion arbeitet flankengetriggert, das heißt, das Bit muss einen 0 -> 1 Wechsel haben, um die Bremsenkontrolle zu aktivieren. Nach einem Fehler wird die Funktion zurückgesetzt und muss wieder aktiviert werden. Die Aktivierung kann mit Subindex 2 Bit 0 erfolgen.
1	Bremsen Status	0 - Bremse schließen 1 - Bremse freigeben Hinweis: Wenn die Bremse geschlossen oder geöffnet wird, ändert sich das Statusbit mit den Verzögerungszeiten MOTOR.TBRAKEAPP oder MOTOR.TBRAKEREL nach Empfang des Kommandos. Der Status wird immer gemeldet, unbeeinflusst von der Feldbuskontrolle.
2	STO Status	0 - STO nicht aktiv (Verstärker kann freigegeben sein) 1 - STO aktiv (Verstärker kann nicht freigegeben sein)
3	HW Enable Status	0 - HW Enable ist gesperrt, Verstärker kann nicht freigegeben sein 1 - HW Enable ist freigegeben, Verstärker kann freigegeben sein

5.3.51 Objekt 3474h: Parameter für digitale Eingänge

Dieser Objektsatz dient zur Einstellung erweiterter Parameter für einige digitale Eingangsfunktionen. Die Parameter können für verschiedene DINx.MODEs verwendet werden. Daher ist die Skalierung möglicherweise unterschiedlich, oder es wird keine Skalierung verwendet.

Ein Zugriffsobjekt für einen dieser Parameter wird aus zwei Subindizes gebildet, da es sich intern um 64-Bit-Zahlen handelt. Beispiel: Objekt 3474 Sub 1 dient dem Zugriff auf die niederwertigen 32 Bits von DIN1.PARAM, Objekt 3474 Sub 8 dient dem Zugriff auf die höherwertigen 32 Bits.

Sollte ein Zugriff auf die gesamte 64-Bit-Zahl erforderlich sein, müssen zunächst die höherwertigen Bits geschrieben werden. Durch den Zugriff auf die niederwertigen 32 Bits wird dann der Parameter geschrieben. Wenn der zu schreibende Wert in 32 Bits passt, ist ein Schreibzugriff auf die niederwertigen Bits ausreichend. In diesem Fall dient das höherwertige Bit als Vorzeichenbit für die Zahl.

Index	3474h
Name	DINX.PARAM
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	0xE
Vorgabewert	0xE
Subindex	1 bis 7
Beschreibung	DINx.PARAM untere 32 Bits, x = 1 .. 7
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	0
Subindex	8 bis 0xE
Beschreibung	DINx.PARAM obere 32 Bits, x = 1 .. 7
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	0

5.3.52 Objekt 3475h: Parameter für digitale Ausgänge

Dieser Objektsatz dient zur Einstellung erweiterter Parameter für einige digitale Ausgangsfunktionen. Die Parameter können für verschiedene DOUTx.MODEs verwendet werden, daher ist die Skalierung möglicherweise unterschiedlich, oder es wird keine Skalierung verwendet.

Ein Zugriffsobjekt für einen dieser Parameter wird aus zwei Subindizes gebildet, da es sich intern um 64-Bit-Zahlen handelt. Beispiel: Objekt 3475 Sub 1 dient dem Zugriff auf die niederwertigen 32 Bits von DOUT1.PARAM, Objekt 3475 Sub 3 dient dem Zugriff auf die höherwertigen 32 Bits.

Sollte ein Zugriff auf die gesamte 64-Bit-Zahl erforderlich sein, müssen zunächst die höherwertigen Bits geschrieben werden. Durch den Zugriff auf die niederwertigen 32 Bits wird dann der Parameter geschrieben. Wenn der zu schreibende Wert in 32 Bits passt, ist ein Schreibzugriff auf die niederwertigen Bits ausreichend. In diesem Fall dient das höherwertige Bit als Vorzeichenbit für die Zahl.

Index	3475h
Name	DOUTx.PARAM
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	0x4
Vorgabewert	0x4
Subindex	1 bis 2
Beschreibung	DOUTx.PARAM untere 32 Bit, x = 1 .. 2
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	0
Subindex	3 bis 4
Beschreibung	DOUTx.PARAM obere 32 Bit, x = 1 .. 2
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	0

5.3.53 Objekt 3496h: Feldbus Synchronisation Parameter

Mit diesem Objektsatz werden Parametern für die Feldbus-Synchronisation eingestellt oder gelesen, die im interpolierten Positionsmodus (7) und in den zyklischen Modi (8) usw. verwendet werden. Die Synchronisation zwischen einem Feldbus-Master und dem AKD ist bei allen unterstützten Feldbus-Systemen ähnlich.

Die interne 16 kHz Interrupt-Funktion des AKD ist für den Abruf der PLL-Funktion zuständig. Diese PLL-Funktion wird ein Mal pro Feldbus-Zyklus abgerufen (eingestellt unter Objekt 60C2 Sub 1 und 2). Beträgt die Feldbus-Abtastperiode beispielsweise 1 ms, dann wird der PLL-Code bei jedem sechzehnten 16 kHz IRQ des AKD abgerufen.

Ein Mal pro Feldbus-Abtastung muss das SYNC-Telegramm eintreffen, das einen PLL-Zähler im Servoverstärker zurücksetzt. Nach einer gewissen Zeit wird die bereits erwähnte PLL-Funktion abgerufen und liest die Zeit aus diesem PLL-Zähler aus.

Je nach gemessener Zeit verlängert (falls die gemessene Zeit zu kurz ist) oder verkürzt (falls die gemessene Zeit zu lang ist) die PLL-Funktion die Abtastzeit der anstehenden 16 kHz Tasks für die Dauer einer Feldbus-Abtastung um einen einstellbaren Wert (Objekt 3496 Sub 4), um die PLL-Funktion stärker an die Sollzeitdauer anzunähern (Objekt 3496 Sub 1).

Neben den erwähnten Objekten ist auch der über Objekt 60C2 Sub 1 und 2 eingestellte Parameter FBUS.SAMPLEPERIOD von Bedeutung. Diese Einstellung ist zur gemeinsamen Nutzung der Feldbus-Abtastzeit mit dem Slave erforderlich. Benötigt wird diese Informationen beispielsweise für den Abruf der AKD-internen PLL-Funktion ein Mal pro Feldbus-Abtastung.

Index	3496h
Name	FBUS Synchronisationsparameter
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	0x4
Vorgabewert	0x4
Subindex	1
Beschreibung	FBUS.SYNCDIST
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	320000 ns

Sub 1 ist die Sollzeitdauer in Nanosekunden zwischen dem Löschen des PLL-Zählers und dem Abrufen der PLL-Funktion.

Subindex	2
Beschreibung	FBUS.SYNCACT
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	320000 ns

Sub 2 ist die Istzeitdauer in Nanosekunden zwischen dem Löschen des PLL-Zählers und dem Abrufen der PLL-Funktion.

Subindex	3
Beschreibung	FBUS.SYNCWND
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	70000 ns

Sub 3 ist ein Zeitfenster, das verwendet wird, um den Servoverstärker als synchronisiert einzustufen. Der AKD gilt im folgenden Fall als synchronisiert:

$$\text{FBUS.SYNCDIST} - \text{FBUS.SYNCWND} < \text{FBUS.SYNCACT} < \text{FBUS.SYNCDIST} + \text{FBUS.SYNCWND}$$

Subindex	4
Beschreibung	FBUS.COMPTIME
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	150 ns

Der Wert von Sub 4 gibt die Zeit für die Verlängerung oder Verkürzung der Abtastzeit des AKD-internen 16 kHz IRQ an, das für den Abruf der PLL-Funktion zuständig ist. Der Vorgabewert für die Abtastzeit lautet $32 * 1/16 \text{ kHz} = 2 \text{ ms}$.

Die Abtastzeit des AKD Interrupt mit hoher Priorität wird bestimmt durch $62,5\mu\text{s} - \text{FBUS.COMPTIME}$, wenn $\text{FBUS.SYNCACT} > \text{FBUS.SYNCDIST}$.

Die Abtastzeit des AKD Interrupt mit hoher Priorität wird bestimmt durch $62,5\mu\text{s} + \text{FBUS.COMPTIME}$, wenn $\text{FBUS.SYNCACT} < \text{FBUS.SYNCDIST}$.

5.3.54 Objekt 34D1h: Legacy EtherCAT input handling

Dieses Objekt definiert das Handling der AKD Tx-PDO Daten. Das Legacy Verhalten war Eingangsdaten (für den EtherCAT Controller), die mit einer Verzögerung von einem Buszyklus verarbeitet wurden. Das neue Verhalten verarbeitet die Daten ohne diese Verzögerung. Dies ist insbesondere für Master erforderlich, die den Regelkreis im Geschwindigkeits- oder Drehmomentmodus des Antriebs schließen.

Werte:

0 - Verarbeitung der Eingangsdaten ohne Verzögerung

1 - Verarbeitung der Eingangsdaten mit einem Zyklus Verzögerung

INFO

Obwohl der Defaultwert auf 1 gesetzt ist, überschreibt die ESI-Datei diesen Wert mit dem definierten InitCmds. Wenn das Legacy Verhalten benötigt wird, muss der InitCmd Wert geändert werden.

Dieses Objekt hat nur eine Funktion bei CANopen over EtherCAT. Der aktuelle Wert dieses Objekts kann auch über Telnet mit dem Kommando (see ECAT.INPUTHANDLING) gelesen werden.

Index	34D1h
Name	Legacy EtherCAT Engangsverarbeitung
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	optional

Zugriff	RW
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	0 bis 1
Vorgabewert	0

5.3.55 Objekt 6040h: Control Word (DS402)

Die Steuerbefehle ergeben sich aus der logischen Verknüpfung der Bits im Steuerwort und externen Signalen (z. B. Freigabe der Endstufe). Die Definitionen der Bits sind nachfolgend dargestellt:

Index	6040h
Name	Steuerwort
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED16
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Einheit	—
Wertebereich	EEPROM
EEPROM	Nein
Vorgabewert	0

Bitbelegung im Steuerwort

Bit	Name	Bit	Name
0	Eingeschaltet	8	Pause/Halt
1	Spannung sperren	9	reserviert
2	Schnellhalt	10	reserviert
3	Betrieb freigeben	11	reserviert
4	Betriebsartspezifisch	12	reserviert
5	Betriebsartspezifisch	13	Herstellerspezifisch
6	Betriebsartspezifisch	14	Herstellerspezifisch
7	Fehler zurücksetzen (nur für Fehler wirksam)	15	Herstellerspezifisch

Befehle im Steuerwort

Befehl	Bit 7 Fehler- Reset	Bit 3 Betrieb freigeben	Bit 2 Schnellhalt	Bit 1 Spannung sperren	Bit 0 Einschalten	Übergänge
Herunterfahren	X	X	1	1	0	2, 6, 8
Eingeschaltet	X	X	1	1	1	3
Spannung sperren	X	X	X	0	X	7, 9, 10, 12
Schnellhalt	X	X	0	1	X	7, 10, 11
Betrieb sperren	X	0	1	1	1	5
Betrieb freigeben	X	1	1	1	1	4, 16
Fehler Reset	1	X	X	X	X	15

Mit X gekennzeichnete Bits sind nicht relevant.

Von der Betriebsart abhängige Bits im Steuerwort

Die Tabelle zeigt die vom Betriebsmodus abhängigen Bits im Steuerwort. Derzeit werden ausschließlich herstellerspezifische Betriebsarten unterstützt. Die einzelnen Betriebsarten werden über das Objekt 6060_h „Betriebsarten“ eingestellt.

Betriebsart	Nr.	Bit 4	Bit 5	Bit 6
Profil-Positionsbetrieb (pp)	01h	new_setpoint	change_set_ immediately	absolut / relativ
Profile Velocity Mode (pv)	03h	reserviert	reserviert	reserviert
Profile Torque Mode (tq)	04h	reserviert	reserviert	reserviert
Referenzfahrtmodus (hm)	06h	Referenzfahrtstart	reserviert	reserviert
Interpolated Position Mode (ip)	07h	Interpolation freigeben	reserviert	reserviert
Zyklischer SYNC-Positionsmodus (csp)	08h	reserviert	reserviert	reserviert
Cyclic sync velocity mode (csv)	09h	reserviert	reserviert	reserviert
Cyclic sync torque mode (cst)	0Ah	reserviert	reserviert	reserviert

Beschreibung der übrigen Bits im Steuerwort

Nachfolgend sind die übrigen Bits im Steuerwort beschrieben.

Bit 8 Pause Ist Bit 8 gesetzt, stoppt der Antrieb in allen Betriebsarten. Die Sollwerte (Geschwindigkeit für Referenzfahrt oder Tippbetrieb, Fahrauftragsnummer, Sollwerte für Digitalmodus) der einzelnen Betriebsarten bleiben erhalten.

Bit 9,10 Diese Bits sind für das Antriebsprofil (DS402) reserviert.

Bit 13, 14, 15 Diese Bits sind herstellerspezifisch und derzeit reserviert.

5.3.56 Objekt 6041h: Status Word (DS402)

Der aktuelle Zustand der Statusmaschine kann mit dem Statuswort abgefragt werden.

Index	6041h
Name	Statuswort
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED16
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Einheit	—
Wertebereich	EEPROM
EEPROM	Ja
Vorgabewert	0

Bitbelegung im Statuswort

Bit	Name	Bit	Name
0	Einschaltbereit	8	STO – Safe Torque Off
1	Eingeschaltet	9	Remote
2	Betrieb freigegeben	10	Ziel erreicht
3	Fehler	11	Interne Grenze aktiv
4	Spannung freigegeben	12	Betriebsartspezifisch (reserviert)
5	Schnellhalt	13	Betriebsartspezifisch (reserviert)
6	Einschaltsperr	14	Herstellerspezifisch (reserviert)
7	Warnung	15	Herstellerspezifisch (reserviert)

Zustände der Statusmaschine

Status	Bit 6 Einschalten Deaktiviert	Bit 5 Schnell- halt	Bit 3 Fehler	Bit 2 Betrieb frei- gegeben	Bit 1 Einge- schaltet	Bit 0 Einschalt- bereit
Nicht einschaltbereit	0	X	0	0	0	0
Einschaltsperr	1	X	0	0	0	0
Einschaltbereit	0	1	0	0	0	1
Eingeschaltet	0	1	0	0	1	1
Betrieb freigegeben	0	1	0	1	1	1
Fehler	0	X	1	0	0	0
Fehlerreaktion aktiv	0	X	1	1	1	1
Schnellhalt aktiv	0	0	0	1	1	1

Mit X gekennzeichnete Bits sind nicht relevant.

Beschreibung der übrigen Bits im Statuswort

Bit 4: voltage_enabled. Wenn dieses Bit gesetzt ist, liegt die Zwischenkreisspannung an.

Bit 7: Warnung Für das Setzen von Bit 7 und diese Warnung kann es mehrere Gründe geben. Der Grund für eine Warnung wird in Form des Fehlercodes der Emergency-Meldung angezeigt, die auf Grund dieser Warnung über den Bus gesendet wird.

Bit 9: Das Remote Bit wird über das TelNet Kommando FBUS.REMOTE gesetzt. Defaultwert ist 1 (Endstufe wird vom DS402 Steuerwort gesteuert). Bei besonderen Aktionen über TelNet wie Tuning oder Kommutierungssuche sollte FBUS.REMOTE auf 0 gesetzt werden (über TelNet) um den Feldbus Master zu informieren.

Bit 10: target_reached Wird gesetzt, wenn der Antrieb die Zielposition erreicht hat. Im profile position mode wird das Positionsfenster über MT.TPOSWND eingestellt, im homing mode über HOME.TPOSWND. WENN FBUS.PARAM05-bit 15 auf 1 gesetzt ist. Das "Ziel erreicht" - Bit wird ebenfalls gesetzt, wenn der Antrieb nach dem Setzen des Stopp - Bits 8 des Steuerworts zum Stillstand kommt.

Bit 11: internal_limit_active Dieses Bit drückt aus, dass eine Bewegung begrenzt wurde oder wird. Bit 11 wird gesetzt, wenn eine der folgenden Warnungen auftritt: n478, n107, n108, n154, n157, n158, n159, n160, n161, n163, n164, n165, n167, n168, n169, n170, n171, n174, n179, n135

Modusabhängige Bits im Statuswort

Die Tabelle zeigt die vom Betriebsmodus abhängigen Bits im Statuswort. Die einzelnen Modi werden mit " Objekt 6060h: Betriebsarten (DS402)" (→ S. 140) eingestellt.

Betriebsart	Nr.	Bit 12	Bit 13
Profil-Positionsbetrieb (pp)	01h	setpoint_acknowledge	Schleppfehler
Referenzfahrtmodus (hm)	06h	Referenzfahrt erfolgreich	Referenzfahrt Fehler
Interpolated Position Mode (ip)	07h	ip Modus aktiv	Schleppfehler
Zyklischer SYNC-Positionsmodus (csp)	08h	Dieses Bit steht auf 1, solange der Antrieb den Positions-Sollwerten folgt.	Schleppfehler
Cyclic sync velocity mode (csv)	09h	Dieses Bit steht auf 1, solange der Antrieb den Positions-Sollwerten folgt.	reserviert
Cyclic sync torque mode (cst)	0Ah	Dieses Bit steht auf 1, solange der Antrieb den Positions-Sollwerten folgt.	reserviert

5.3.57 Objekt 605Ah: Schnellhalt Option (DS402)

Das Objekt "Quick Stop Option Code" definiert die möglichen Aktion für den Schnellhalt.

Index	605Ah
Name	Quick stop option code
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER16
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	1, 2, 5, 6
Vorgabewert	2

Unterstützte Codes:

Bit	Beschreibung
1	Bremsen mit Verzögerungsrampe und Übergang in "Einschalten Disabled"
2	Bremsen mit Schnellhaltrampe und Übergang in "Einschalten Disabled"
5	Bremsen mit Verzögerungsrampe und in "Schnellhalt Aktiv" bleiben
6	Bremsen mit Schnellhaltrampe und in "Schnellhalt Aktiv" bleiben

5.3.58 Objekt 6060h: Betriebsarten (DS402)

Dieses Objekt dient zur Einstellung der Betriebsart, die mit Objekt 6061h gelesen werden kann. Es werden zwei Typen von Betriebsarten unterschieden:

- herstellerspezifische Betriebsarten
- Betriebsarten gemäß CANopen-Antriebsprofil DS402

Diese Betriebsarten werden im CANopen-Antriebsprofil DS402 definiert. Nach einem Betriebsartwechsel muss der entsprechende Sollwert neu gesetzt werden (z. B. die Referenzfahrt-Geschwindigkeit in der Betriebsart „homing_setpoint“). Bei Speicherung des Positions- oder Tippmodus ist nach einem RESET des Verstärkers der Referenzfahrtmodus aktiv.

INFO

Eine Betriebsart ist erst gültig, wenn sie mit Objekt 6061h gelesen werden kann.



⚠️ WARNUNG Automatischer Wiederanlauf!

Es besteht die Gefahr von tödlichen oder schweren Verletzungen für Personen, die in der Maschine arbeiten. Der Antrieb könnte unkontrollierte Bewegungen ausführen. Das Umschalten der Betriebsart ist bei freigegebenem Verstärker grundsätzlich nur bei Drehzahl 0 erlaubt.

- Niemals die Betriebsart bei laufendem Motor umschalten!
- Setzen Sie vor dem Umschalten den Sollwert auf 0.

Index	6060h
Name	Mode of Operation
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	-3, -2, -1, 1, 3, 4, 6, 7, 8, 9, 10
Vorgabewert	—

Unterstützte Betriebsarten (negative Werte sind herstellerspezifische Betriebsarten):

Wert (hex)	Modus
-3	Electronic gearing mode
-2	Analog velocity mode
-1	Analog current mode
1	Profile Position Mode
3	Profile Velocity Mode
4	Profile Torque Mode
6	Homing Mode
8	Cyclic synchronous position mode
9	Cyclic synchronous velocity mode
10	Cyclic synchronous torque mode

5.3.59 Objekt 6061h: Anzeige der Betriebsart (DS402)

Mit diesem Objekt kann die über das Objekt 6060h eingestellte Betriebsart gelesen werden. Eine Betriebsart ist erst gültig, wenn sie mit Objekt 6061h gelesen werden kann (siehe auch Objekt 6060h).

Index	6061h
Name	Mode of Operation Display
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	-3, -2, -1, 1, 3, 4, 6, 7, 8, 9, 10
Vorgabewert	—

5.3.60 Objekt 6063h: Position Istwert* (DS402)

Das Objekt Positions-Istwert liefert die Istposition in Inkrementen. Die gespeicherte erweiterte Multiturn Position wird gemeldet, wenn FB1.EXTENDEDMULTITURN konfiguriert ist. Die Auflösung wird über Objekt 608F in Zweierpotenzen definiert.

Index	6063h
Name	Position Actual Value
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Betriebsart	pc, pp
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Einheit	Inkmente (1 Umdrehung = $2^{FB1.PSCALE}$)
Wertebereich	(-2^{31}) bis $(2^{31}-1)$
Vorgabewert	2^{20}
EEPROM	Nein

5.3.61 Objekt 6064h: Position Istwert (DS402)

Das Objekt Positions-Istwert liefert die Istposition (PL.FB). Die gespeicherte erweiterte Multiturn Position wird gemeldet, wenn FB1.EXTENDEDMULTITURN konfiguriert ist. Die Auflösung kann mit den Getriebefaktoren des Lagereglers geändert werden (Objekt 6091/6092).

Index	6064h
Name	Position Actual Value, PL.FB
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Modus	pp, csp
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Einheit	Positionseinheiten
Wertebereich	(-2^{31}) bis $(2^{31}-1)$
Vorgabewert	—
EEPROM	nein

5.3.62 Objekt 6065h: Schleppfehlerfenster

Das Schleppfehlerfenster definiert einen Bereich tolerierter Positionswerte symmetrisch zum Positionssollwert. Mögliche Ursachen für einen Schleppfehler sind ein blockierter Antrieb, eine unerreichbare Geschwindigkeitsvorgabe oder fehlerhafte Regelungskoeffizienten. Bei Schleppfehlerfensters = 0 ist die Überwachung abgeschaltet.

Index	6065h
Name	Following error window
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	0

5.3.63 Objekt 606Ch: Geschwindigkeit Istwert (DS402)

Das Objekt „Drehzahl-Istwert“ repräsentiert die aktuelle Drehzahl.

Index	606Ch
Name	Velocity Actual Value, VL.FB
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Betriebsart	pv
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Einheit	Drehzahl-Einheiten (SDO in Benutzereinheiten und PDO in U/Min)
Wertebereich	(-2^{31}) bis $(2^{31}-1)$
Vorgabewert	—
Float Scaling	1000:1
EEPROM	Nein

5.3.64 Objekt 6071h: Drehmoment Sollwert (DS402)

Dieser Parameter ist der Eingangswert für den Drehmomentregler im Profildrehzahl-Modus. Der Wert wird in Tausendstel (1 ‰) des Nenndrehmoments angegeben.

Index	6071h
Name	Target Torque
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER16
Kategorie	bedingt; obligatorisch, wenn tq unterstützt wird
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER16
Vorgabewert	0

5.3.65 Objekt 6073h: Max. Strom (DS402)

Dieser Parameter repräsentiert den maximal zulässigen, Drehmoment erzeugenden Strom im Motor. Der Wert wird in Tausendstel (1 ‰) des Nennstroms angegeben.

Index	6073h
Name	Max Current
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED16
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0

5.3.66 Objekt 6077h: Drehmoment Istwert (DS402)

Der Drehmoment-Istwert entspricht dem augenblicklichen Drehmoment im Antriebsmotor. Der Wert wird in Tausendstel (1 ‰) des Nenndrehmoments angegeben. Dieses Objekt gibt den aktuellen Strom an (DRV.ICONT).

Index	6077h
Name	Torque Actual Value
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER16
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER16
Vorgabewert	0

5.3.67 Objekt 607Ah: Zielposition (DS402)

Das Objekt „Target Position“ definiert die Zielposition des Antriebs. Abhängig von Bit 6 im Steuerwort wird die Zielposition als relative Distanz oder als absolute Position interpretiert. Dabei kann die Art der Relativfahrt durch den herstellereigenen Parameter 35B9h Sub-index 0 weiter aufgeschlüsselt werden. Mit diesem Objekt können auch andere Eigenschaften wie z. B. Fahraufträge eingestellt werden. Die mechanische Auflösung wird über die Skalierungsobjekte 6091h und 6092h eingestellt.

Index	607Ah
Name	Target Position, MT.P
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Betriebsart	pp, csp
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Einheit	benutzerdefiniert
Wertebereich	$-(2^{31}-1)$ bis $(2^{31}-1)$
Vorgabewert	—

5.3.68 Objekt 607Ch: Referenzfahrt Offset (DS402)

Der Referenz-Offset („Home Offset“) ist die Differenz zwischen der Nullposition der Anwendung und dem Nullpunkt der Maschine. Alle nachfolgenden absoluten Fahraufträge berücksichtigen den Referenz-Offset.

Index	607Ch
Name	Homing Offset, HOME.P
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Betriebsart	hm
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Einheit	benutzerdefiniert
Wertebereich	(-2^{31}) bis $(2^{31}-1)$
Vorgabewert	0

5.3.69 Objekt 607Dh: Software Endschalter (DS402)

Das Objekt Software-Lagegrenzwert (Software Position Limit) beinhaltet die Subparameter „min position limit“ und „max position limit“. Neue Zielpositionen werden bezogen auf diese Grenzen geprüft. Die Grenzen sind relativ zum Maschinennullpunkt, der sich während der Referenzfahrt einschließlich des Referenz-Offsets (Objekt 607C) ergeben hat. Die Software-Lagegrenzwerte sind standardmäßig ausgeschaltet. Daher müssen die neuen Werte gespeichert und der Verstärker neu gestartet werden, um die neuen Software-Grenzwerte zu aktivieren.

Index	607Dh
Name	Software Position Limit, SWLS.LIMIT0
Objektcode	Array
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	2
Vorgabewert	2
Subindex	1
Beschreibung	Min Position Limit 1, SWLS.LIMIT0
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	0 (ausgeschaltet)
Subindex	2
Beschreibung	Min Position Limit 2, SWLS.LIMIT1
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	0 (ausgeschaltet)

5.3.70 Objekt 6081h: Profil Geschwindigkeit (DS402)

Die Profilgeschwindigkeit ist die Endgeschwindigkeit, die nach der Beschleunigungsphase eines Fahrauftrages erreicht werden soll. Skaliert in benutzerdefinierten Positions-Einheiten pro Sekunde. Die Positions-Einheiten sind mit den Objekten "6091h" (→ S. 92) und "6092h" (→ S. 92) skalierte (wenn FBUS.PARAMOS05 = 16).

Index	6081h
Name	Profile Velocity, MT.V
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Betriebsart	pp
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Einheit	Geschwindigkeitseinheiten
Wertebereich	0 bis ($2^{32}-1$)
Vorgabewert	10

5.3.71 Objekt 6083h: Profil Beschleunigung (DS402)

Die Beschleunigungsrampe (Profilbeschleunigung) wird in benutzerdefinierten Einheiten angegeben (Positionswerte / s²). Die Positionseinheiten sind über die Objekte 6091h und 6092h skaliert. Das Objekt ist mit dem AKD-Parameter DRV.ACC im Profile Velocity Mode und mit dem Fahrsatzparameter MT.ACC in allen anderen Betriebsarten verbunden

Index	6083h
Name	profile acceleration, MT.ACC (DRV.ACC im Profile Velocity Mode)
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Betriebsart	pp, pv
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Einheit	Beschleunigungs-Einheiten
Wertebereich	0 bis ($2^{32}-1$)
Vorgabewert	0

5.3.72 Objekt 6084h: Profil Verzögerung (DS402)

Die Brems-/Verzögerungsrampe wird genauso gehandhabt wie die Beschleunigungsrampe (" Objekt 6083h: Profil Beschleunigung (DS402)" (→ S. 146)).

Index	6084h
Name	profile deceleration, MT.DEC (DRV.DEC im Profile Velocity Mode)
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Betriebsart	pp, pv
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Einheit	Verzögerungseinheiten
Wertebereich	0 bis ($2^{32}-1$)
Vorgabewert	0

5.3.73 Objekt 6087h: Drehmoment Anstieg (DS402)

Definiert die Änderungsrate des Drehmoments. Der Wert wird angegeben in Promill des Nenndrehmoments pro Sekunde. Die minimale einstellbare Rate beim AKD entspricht DRV.ICONT (= 1000 Promill) pro ~ 420 ms, was etwa 2385 Promill / Sekunde entspricht.

Index	6087h
Name	Torque slope
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	obligatorisch, wenn tq unterstützt wird
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	-

5.3.74 Objekt 608Fh: Auflösung Positionssensor (DS402)

Die Auflösung des Positions-Encoders definiert das Verhältnis der Encoder-Inkmente pro Umdrehung des Motors auf der CANopen Seite. Encoder Inkmente werden entweder direkt mit Subindex 1 gesetzt (nur Vielfache von 2 sind möglich) oder durch Schreiben in den Parameter FB1.PSCALE.

Index	608Fh
Name	Position Encoder Resolution
Objektcode	Array
Datentyp	Unsigned 32
Kategorie	optional
Subindex	0
Name	Anzahl Einträge
Datentyp	Wertebereich
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	2
Vorgabewert	2
Subindex	1
Name	Encoder-Inkmente
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	Unsigned 32
Vorgabewert	2 ²⁰
Subindex	2
Name	Motorumdrehungen
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	Unsigned 32
Vorgabewert	1

5.3.75 Objekt 6091h: Getriebeübersetzung (DS402)

Die Getriebeübersetzung (Gear Ratio) definiert das Verhältnis des Vorschubs in Positionseinheiten pro Umdrehung der Antriebswelle. Dies schließt ein vorhandenes Getriebe mit ein.

Getriebeübersetzung = Umdrehungen der Motorwelle / Umdrehungen der Antriebswelle

Index	6091h
Name	Gear Ratio
Objektcode	Array
Datentyp	Unsigned 32
Kategorie	optional
Subindex	0
Name	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	2
Vorgabewert	2
Subindex	1
Name	Umdrehungen Motorwelle
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	Unsigned 32
Vorgabewert	1
Subindex	2
Name	Umdrehungen Antriebswelle
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	Unsigned 32
Vorgabewert	1

5.3.76 Objekt 6092h: Feed Constant (DS402)

Die Vorschubkonstante definiert das Verhältnis des Vorschubs in Positionseinheiten pro Umdrehung der Antriebswelle.

Dies schließt ein vorhandenes Getriebe mit ein.

Index	6092h
Name	Feed Constant
Objektcode	Array
Datentyp	Unsigned 32
Kategorie	optional

Subindex	0
Name	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	2
Vorgabewert	2

Subindex	1
Name	Vorschub
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	Unsigned 32
Vorgabewert	1

Subindex	2
Name	Umdrehungen Antriebswelle
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	Unsigned 32
Vorgabewert	1

5.3.77 Objekt 6098h: Referenzfahrt Methode (DS402)

Index	6098h
Name	Homing Method, HOME.MODE, HOME.DIR
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER8
Betriebsart	hm
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Einheit	Positionseinheiten
Wertebereich	-128 bis 127
Vorgabewert	0

Beschreibung der Referenzfahrtmethoden

Die Wahl einer Referenzfahrtmethode durch Schreiben eines Werts in das entsprechende Objekt 6098h legt Folgendes eindeutig fest:

- das Referenzfahrtsignal (P-Stopp, N-Stopp, Referenzschalter)
- die Wirkrichtung

und, sofern zutreffend,

- die Position des Indeximpulses.

Die Referenzposition wird durch den Referenz-Offset (Objekt 607Ch) festgelegt.

Eine ausführliche Beschreibung der Referenzfahrtarten finden Sie in der Beschreibung von WorkBench.

Die folgenden Referenzfahrtarten werden unterstützt:

Methode gemäß DS402	Kurzbeschreibung: Referenzfahrt	Befehl
-128 bis -8	reserviert	—
-7	Referenzfahrt in negativer Richtung bis Referenzsignal, dann zum nächsten Feedback Nullpunkt.	HOME.MODE=18, HOME.DIR=0
-6	Referenzfahrt in positiver Richtung bis Referenzsignal, dann zum nächsten Feedback Nullpunkt.	HOME.MODE=18, HOME.DIR = 1
-5	Setze Referenzposition auf aktuelle Position und speichere den Wert im nicht-flüchtigen Speicher.	HOME.MODE=17, HOME.DIR nicht geändert
-4	suche Referenzschalter mit hoher Geschwindigkeit (6099h Sub 1) und referenziere auf Referenzschalter mit niedriger Geschwindigkeit (6099h Sub 2), Fahrtrichtung positiv	HOME.MODE=16, HOME.DIR=0
-3	suche Referenzschalter mit hoher Geschwindigkeit (6099h Sub 1) und referenziere auf Referenzschalter mit niedriger Geschwindigkeit (6099h Sub 2), Fahrtrichtung negativ	HOME.MODE=16, HOME.DIR=0
-2	Referenzfahrt auf mechanischen Anschlag, Fahrtrichtung positiv	HOME.MODE = 8, HOME.DIR = 1
-1	Referenzfahrt auf mechanischen Anschlag, Fahrtrichtung negativ	HOME.MODE = 8, HOME.DIR = 0
0	reserviert	—

Methode gemäß DS402	Kurzbeschreibung: Referenzfahrt	Befehl
1	Referenzfahrt auf negativen Endschalter, mit Nullpunktsuche, Fahrtrichtung negativ	HOME.MODE=2, HOME.DIR=0
2	Referenzfahrt auf positiven Endschalter, mit Nullpunktsuche, Fahrtrichtung positiv	HOME.MODE=2, HOME.DIR=1
3 bis 7	Nicht unterstützt	—
8	Referenzfahrt mit Referenzschalter, mit Nullpunktsuche, Fahrtrichtung positiv	HOME.MODE=5, HOME.DIR=1
9 bis 11	Nicht unterstützt	—
12	Referenzfahrt mit Referenzschalter, mit Nullpunktsuche, Fahrtrichtung negativ	HOME.MODE=5, HOME.DIR=0
13 bis 14	Nicht unterstützt	—
15 bis 16	reserviert	—
17	Referenzfahrt auf negativen Endschalter, ohne Nullpunktsuche, Fahrtrichtung negativ	HOME.MODE=1, HOME.DIR=0
18	Referenzfahrt auf negativen Endschalter, ohne Nullpunktsuche, Fahrtrichtung positiv	HOME.MODE=1, HOME.DIR=1
19 bis 23	Nicht unterstützt	—
24	Referenzfahrt mit Referenzschalter, ohne Nullpunktsuche, Fahrtrichtung positiv	HOME.MODE=4, HOME.DIR=1
25 bis 27	Nicht unterstützt	—
28	Referenzfahrt mit Referenzschalter, ohne Nullpunktsuche, Fahrtrichtung negativ	HOME.MODE=4, HOME.DIR=0
29 bis 30	Nicht unterstützt	—
31 bis 32	reserviert	—
33	Referenzfahrt innerhalb einer Umdrehung, Fahrtrichtung negativ Wenn das Feedback einen Nullimpuls hat, wird HOME.MODE 11 benutzt.	HOME.MODE=7,11 HOME.DIR=0
34	Referenzfahrt innerhalb einer Umdrehung, Fahrtrichtung positiv Wenn das Feedback einen Nullimpuls hat, wird HOME.MODE 11 benutzt.	HOME.MODE=7,11 HOME.DIR=1
35	Setzen des Referenzpunktes an die aktuelle Position	HOME.MODE=0, HOME.DIR=0
36 bis 127	reserviert	—

5.3.78 Objekt 6099h: Referenzfahrt Geschwindigkeit (DS402)

Index	6099h
Name	Referenzfahrtgeschwindigkeiten
Objektcode	ARRAY
Datentyp	UNSIGNED32
Subindex	1
Beschreibung	Geschwindigkeit während Schaltersuche, HOME.V
Betriebsart	hm
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Einheit	Geschwindigkeitseinheiten
Wertebereich	0 bis ($2^{32}-1$)
Vorgabewert	entspricht 60 Umdr/min
Subindex	2
Beschreibung	Geschwindigkeit während Nullpunktsuche, HOME.FEEDRATE
Betriebsart	hm
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Einheit	Geschwindigkeitseinheiten
Wertebereich	0 bis ($2^{32}-1$)
Vorgabewert	50% von Objekt 6099 Sub 1

5.3.79 Objekt 609Ah: Referenzfahrt Beschleunigung (DS402)

Index	609Ah
Name	Homing Acceleration
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Betriebsart	hm
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Einheit	Beschleunigungs-Einheiten
Wertebereich	0 bis ($2^{32}-1$)
Vorgabewert	0

5.3.80 Objekt 60B1h: Geschwindigkeit-Offset

Dieses Objekt liefert den Offset der Geschwindigkeit im Cyclic Synchronous Position Mode. Der Geschwindigkeits-Offset kommt von VL.BUSFF.

Wenn FBUS.PARMA05 Bit 4 gleich 0 ist:

- PDO Einheit ist [U/min]
- Default SDO Einheit ist [U/min]. Die SDO Einheit wird auch von UNIT.VROTARY oder UNIT.VLINEAR beeinflusst.

Wenn FBUS.PARMA05 Bit 4 gleich 1 ist:

Der PV-Skalierungsfaktor über Objekt 204Ch wird zusätzlich zu den Roheinheiten [U/min] verwendet.

INFO

Der endgültige Vorsteuerwert für VL.CMD wird berechnet aus $VL.BUSFF * VL.KBUSFF / 4$. Bei der Verwendung des Geschwindigkeit-Offsets muss der Faktor 1/4 berücksichtigt werden.

Index	60B1h
Name	Geschwindigkeits-Offset
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	0

5.3.81 Objekt 60B2h: Drehmoment Offset

Das Objekt (IL.BUSFF) liefert den Offset des Drehmomentsollwertes von einem Feldbus Netzwerk. Die Skalierung beträgt 1/1000 des Nennmomentes.

Index	60B2h
Name	Torque Offset
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER16
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER16
Vorgabewert	0

5.3.82 Objekt 60B8h: Touch Probe Funktion

Dieses Objekt definiert die Funktion des Touch Probe.

Index	60B8h
Name	Touch probe function
Objektcode	Variable
Datentyp	UNSIGNED16
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	ja
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0

Definition der möglichen Funktionen:

Bit	Wert	Bedeutung
0	0	Touch Probe 1 ausschalten
	1	Touch Probe 1 einschalten
1	0	Trigger erstes Ereignis
	1	Kontinuierlich
3, 2	00b*	Trigger mit Touch Probe 1 Eingang
	01b	Trigger mit Nullimpuls oder Lagegeber
	10b	Touch Probe Quelle wie in Objekt 60D0h Subindex 01h definiert
	11b	reserviert
4	0	Erfassung ausschalten bei positiver Flanke von Touch Probe 1
	1	Erfassung einschalten bei positiver Flanke von Touch Probe 1
5	0	Erfassung ausschalten bei negativer Flanke von Touch Probe 1
	1	Erfassung einschalten bei negativer Flanke von Touch Probe 1
6, 7	-	Benutzerdefiniert (z.B. für Testzwecke)
8	0	Touch Probe 2 ausschalten
	1	Touch Probe 2 einschalten
9	0	Trigger erstes Ereignis
	1	Kontinuierlich
11, 10	00b	Trigger mit Touch Probe 2 Eingang
	01b	Trigger mit Nullimpuls oder Lagegeber
	10b	Touch Probe Quelle wie in Objekt 60D0h Subindex 02h definiert
	11b	reserviert
12	0	Erfassung ausschalten bei positiver Flanke von Touch Probe 2
	1	Erfassung einschalten bei positiver Flanke von Touch Probe 2
13	0	Erfassung ausschalten bei negativer Flanke von Touch Probe 2
	1	Erfassung einschalten bei negativer Flanke von Touch Probe 2
14, 15	-	Benutzerdefiniert (z.B. für Testzwecke)

* b = binär

Wenn beide Flanken gleichzeitig gewählt werden (Bit 4=1 und Bit 5=1 für Probe 1 oder Bit 12=1 und Bit 13=1 für Probe 2), triggert die erste erkannte Flanke (positiv oder negativ) die Probe Funktion. Die bei dieser Flanke erkannte Position wird für beide Flanken (positiv und negativ) übernommen.

5.3.83 Objekt 60B9h: Touch Probe Status

Dieses Objekt zeigt den Status des Touch Probe an.

Index	60B9h
Name	Touch Probe Status
Objektcode	Variable
Datentyp	UNSIGNED16
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	ja
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0

Definition des Status:

Bit	Wert	Bedeutung
0	0	Touch probe 1 ist ausgeschaltet
	1	Touch probe 1 ist eingeschaltet
1	0	Touch probe 1 kein Wert bei positiver Flanke gespeichert
	1	Touch probe 1 Position bei positiver Flanke gespeichert
2	0	Touch probe 1 kein Wert bei negativer Flanke gespeichert
	1	Touch probe 1 Position bei negativer Flanke gespeichert
3 bis 5	0	reserviert
6, 7	-	Benutzerdefiniert (z.B. für Testzwecke)
8	0	Touch probe 2 ist ausgeschaltet
	1	Touch probe 2 ist eingeschaltet
9	0	Touch probe 2 kein Wert bei positiver Flanke gespeichert
	1	Touch probe 2 Position bei positiver Flanke gespeichert
10	0	Touch probe 2 kein Wert bei negativer Flanke gespeichert
	1	Touch probe 2 Position bei negativer Flanke gespeichert
11 bis 13	0	reserviert
14, 15	-	Benutzerdefiniert (z.B. für Testzwecke)

5.3.84 Objekt 60BAh: Touch Probe 1 positive Flanke

Dieses Objekt zeigt den Positionswert von Touch Probe 1 bei positiver Flanke an.

Index	60BAh
Name	Touch probe 1 positive edge
Objektcode	Variable
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	ja
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	nein

5.3.85 Objekt 60BBh: Touch Probe 1 negative Flanke

Dieses Objekt zeigt den Positionswert von Touch Probe 1 bei negativer Flanke an.

Index	60BBh
Name	Touch probe 1 negative edge
Objektcode	Variable
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	ja
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	nein

5.3.86 Objekt 60BCh: Touch Probe 2 positive Flanke

Dieses Objekt zeigt den Positionswert von Touch Probe 2 bei positiver Flanke an.

Index	60BCh
Name	Touch probe 2 positive edge
Objektcode	Variable
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	ja
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	nein

5.3.87 Objekt 60BDh: Touch Probe 2 negative Flanke

Dieses Objekt zeigt den Positionswert von Touch Probe 2 bei negativer Flanke an.

Index	60BDh
Name	Touch probe 2 negative edge
Objektcode	Variable
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	ja
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	nein

5.3.88 Objekt 60C0h: Interpolation Submodus Auswahl

Im AKD wird die lineare Interpolation zwischen Positionssollwerten unterstützt.

Index	60C0h
Name	Interpolation Sub Mode Select
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER16
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	0
Vorgabewert	0

Wertebeschreibung

Werte (dezimal)	Beschreibung
0	Lineare Interpolation mit konstanter Zeit.

5.3.89 Objekt 60C1h: Interpolation Datenerfassung

Im AKD wird bei der linearen Interpolation ein einzelner Sollwert unterstützt (Zielposition, Subindex 1). Nachdem das letzte Element eines Interpolationsdateneintrags in den Geräteingangspuffer geschrieben wurde, wird der Zeiger des Speichers automatisch auf die nächste Speicherposition gesetzt.

Index	60C1h
Name	Interpolation Data Record
Objektcode	ARRAY
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Datentyp	UNSIGNED8
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	1
Vorgabewert	1
Subindex	1
Beschreibung	Interpolation Zielposition in counts, erster Parameter der Funktion.
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	Nein

INFO

Ein Sollwert des Interpolations-Datensatzes wird nur genommen, wenn neben dem Status "Operation Enable" der Zustandsmaschine auch Bit 4 des DS402 Steuerwortes (Enable Interpolation, siehe "Objekt 6040h: Control Word (DS402)" (→ S. 136)) gesetzt ist.

5.3.90 Objekt 60C2h: Interpolationszeitraum

Der Interpolationszeitraum wird für den PLL-synchronisierten Positionierbetrieb (Phase Locked Loop = phasengekoppelter Regelkreis) verwendet. Die Einheit (Subindex 1) der Zeit ist mit $10^{\text{interpolation time index s}}$ gegeben.

Es sind nur Vielfache von 1 ms erlaubt. Die zwei Werte definieren den internen AKD Parameter FBUS.SAMPLEPERIOD (Vielfache von 62,5 μs). Es müssen beide Werte geschrieben werden, um einen neuen Interpolationszeitraum festzulegen. Erst dann wird FBUS.SAMPLEPERIOD aktualisiert.

Index	60C2h
Name	Name
Objektcode	RECORD
Datentyp	Erfassung Interpolationszeitraum (0080h)
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge, FBUS.SAMPLEPERIOD
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	2
Vorgabewert	2
Subindex	1
Beschreibung	Einheiten Interpolationszeit
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED8
Vorgabewert	2
Subindex	2
Beschreibung	Index Interpolationszeit
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	INTEGER8
Vorgabewert	-3

5.3.91 Objekt 60C4h: Interpolation Datenkonfiguration

Im AKD ist für lineare Interpolation nur der Wert 1 in Subindex 5 möglich.

Index	60C4h
Name	Interpolation Data Configuration
Objektcode	RECORD
Datentyp	Erfassung Interpolationsdatenkonfiguration (0081h)
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	6
Vorgabewert	6
Subindex	1
Beschreibung	Maximale Puffergröße
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	10
Subindex	2
Beschreibung	Ist-Puffergröße
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	0 bis 9
Vorgabewert	9
Subindex	3
Beschreibung	Puffer-Organisation
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED8
Vorgabewert	0

Subindex	4
Beschreibung	Puffer-Position
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED16
Vorgabewert	0
Subindex	5
Beschreibung	Größe des Datensatzes
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	1 bis 254
Vorgabewert	1
Subindex	6
Beschreibung	Puffer gelöscht
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED8
Vorgabewert	0

5.3.92 Objekt 60D0h: Touch Probe Quelle

Dieses Objekt definiert die Datenquelle der Touch Probe Funktion, wenn die zugehörigen Bits 2/3 oder 10/11 der Touch Probe Funktion (Objekt 60B8h) entsprechend eingestellt sind.

Index	60D0h
Name	Touch Probe Quelle
Objektcode	Array
Datentyp	Integer 16
Kategorie	optional

Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	2
Vorgabewert	2

Subindex	1
Beschreibung	Touch Probe 1 Quelle
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	-11 bis -1, 1 bis 5
Vorgabewert	1

Subindex	2
Beschreibung	Touch Probe 2 Quelle
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	-11 bis -1, 1 bis 5
Vorgabewert	1

Wertebeschreibung:

Wert	Beschreibung	Wert	Beschreibung
1	Touch Probe 1 Eingang	3	Touch Probe 3 Eingang
2	Touch Probe 2 Eingang	4	Touch Probe 4 Eingang
-1 bis -11	AKD Eingang bezogen auf CAPx. TRIGGER 0 bis 10		

5.3.93 Objekt 60E0h: Positiver Drehmomentgrenzwert

Dieses Objekt liefert das konfigurierte maximale Motor Drehmoment in positiver Drehrichtung. Der Wert wird in Tausendstel (1 ‰) des Nenndrehmoments angegeben.

Index	60E0h
Name	Positive Torque Limit Value
Objektcode	Variable
Datentyp	UIINTEGER16
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	ja
Wertebereich	UIINTEGER16 (begrenzt durch DRV.IPEAK und MOTOR.IPEAK)
Vorgabewert	0

5.3.94 Objekt 60E1h: Negativer Drehmomentgrenzwert

Dieses Objekt liefert das konfigurierte maximale Motor Drehmoment in negativer Drehrichtung. Der Wert wird in Tausendstel (1 ‰) des Nenndrehmoments angegeben.

Index	60E1h
Name	Negative Torque Limit Value
Objektcode	Variable
Datentyp	UIINTEGER16
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	ja
Wertebereich	UIINTEGER16 (begrenzt durch DRV.IPEAK und MOTOR.IPEAK)
Vorgabewert	0

5.3.95 Objekt 60E4h: Zusätzlicher Positionswert

Dieses Objekt liefert den zusätzlichen Positionswert. Der Wert wird in benutzerspezifischen Positionseinheiten angegeben. Der Wert wird wie in Objekt 6064h über Objekt 6091h und 6092h berechnet, jedoch mit den Faktoren, die in den Objekten 60E8h, 60E9h, 60EDh und 60EEh definiert sind.

Index	60E4h
Name	Zusätzlicher Positionswert
Objektcode	ARRAY
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	3
Vorgabewert	3
Subindex	1
Beschreibung	Erster zusätzlicher Positionswert
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	1
Subindex	2
Beschreibung	Zweiter zusätzlicher Positionswert
Kategorie	
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	1
Subindex	3
Beschreibung	Dritter zusätzlicher Positionswert
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	0

5.3.96 Objekt 60E8h: Zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Motorwelle

Dieses Objekt liefert die Anzahl der Motorwellenumdrehungen für das zusätzliche Übersetzungsverhältnis. Dieses Objekt soll wie der korrespondierende Subindex des Objekts 60EDh (Umdrehungen der Antriebswelle) benutzt werden. Der Wert des Objekt 60E4h wird analog zu Objekt 6064h über Objekt 6091h berechnet.

Index	60E8h
Name	Zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Motorwelle
Objektcode	ARRAY
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	3
Vorgabewert	3
Subindex	1
Beschreibung	Erstes zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Motorwelle
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1
Subindex	2
Beschreibung	Zweites zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Motorwelle
Kategorie	
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1
Subindex	3
Beschreibung	Drittes zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Motorwelle
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1

5.3.97 Objekt 60E9h: Zusätzliche Feed Konstante – Feed

Dieses Objekt liefert den Feed für die Berechnung der zusätzlichen Feed Konstante. Dieses Objekt soll wie der korrespondierende Subindex des Objekts 60EEh (Umdrehungen der Antriebswelle) benutzt werden. Der Wert des Objekt 60E4h wird analog zu Objekt 6064h über Objekt 6092h berechnet.

Index	60E9h
Name	Additional feed constant – feed
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	3
Vorgabewert	3
Subindex	1
Beschreibung	Erste zusätzliche Feed Konstante – Feed
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1
Subindex	2
Beschreibung	Zweite zusätzliche Feed Konstante – Feed
Kategorie	
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1
Subindex	3
Beschreibung	Dritte zusätzliche Feed Konstante – Feed
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1

5.3.98 Objekt 60EDh: Zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Antriebswelle

Dieses Objekt liefert die Anzahl der Antriebswellenumdrehungen für das zusätzliche Übersetzungsverhältnis. Dieses Objekt soll wie der korrespondierende Subindex des Objekts 60E8h (Umdrehungen der Motorwelle) benutzt werden. Der Wert des Objekt 60E4h wird analog zu Objekt 6064h über Objekt 6091h berechnet.

Index	60EDh
Name	Zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Antriebswelle
Objektcode	ARRAY
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	3
Vorgabewert	3
Subindex	1
Beschreibung	Erstes zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Antriebswelle
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1
Subindex	2
Beschreibung	Zweites zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Antriebswelle
Kategorie	
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1
Subindex	3
Beschreibung	Drittes zusätzliches Übersetzungsverhältnis – Umdrehungen Antriebswelle
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1

5.3.99 Objekt 60EEh: Zusätzliche Feed Konstante - Umdrehungen Antriebswelle

Dieses Objekt liefert die Anzahl der Antriebswellenumdrehungen für die Berechnung der zusätzlichen Feed Konstante. Dieses Objekt soll wie der korrespondierende Subindex des Objekts 60E9h (Feed) benutzt werden. Der Wert des Objekt 60E4h wird analog zu Objekt 6064h über Objekt 6092h berechnet.

Index	60EEh
Name	Zusätzliche Feed Konstante - Umdrehungen Antriebswelle
Objektcode	Array
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Subindex	0
Beschreibung	Anzahl Einträge
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	3
Vorgabewert	3
Subindex	1
Beschreibung	Erste zusätzliche Feed Konstante - Umdrehungen Antriebswelle
Kategorie	obligatorisch
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1
Subindex	2
Beschreibung	Zweite zusätzliche Feed Konstante - Umdrehungen Antriebswelle
Kategorie	
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1
Subindex	3
Beschreibung	Dritte zusätzliche Feed Konstante - Umdrehungen Antriebswelle
Kategorie	optional
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	nicht möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	1

5.3.100 Objekt 60F4h: Following Error Actual Value (DS402)

Dieses Objekt liefert den aktuellen Wert des Schleppfehlers in benutzerdefinierten Einheiten.

Index	60F4h
Name	Aktueller Schleppfehler
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	0

5.3.101 Objekt 60FCh: Interner Position Sollwert (DS402)

Dieses Objekt liefert den Ausgang des Trajektorien-Generators im Position Mode. Der Wert ist skaliert wie der interne Positionswert (6063h) und der erste Sollwert in Objekt 60C1h.

Index	60FCh
Name	Position demand internal value
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	INTEGER32
Vorgabewert	0

5.3.102 Objekt 60FDh: Digitale Eingänge (DS402)

Dieser Index definiert einfache digitale Eingänge für Servoverstärker. Die Hersteller Bits 16 bis 22 zeigen den aktuellen Status der digitalen Eingänge 1 bis 7 (DINx.STATE). Die Hersteller-Bits 24 bis 30 zeigen die Statusänderungen der digitalen Eingänge 1 bis 7. Bits 24 bis 30 können mit Objekt "20B8h" (→ S. 129) zurückgesetzt werden.

Index	60FDh
Name	Digitale Eingänge
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	möglich
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	0

31	16	15	4	3	2	1	0
herstellerspezifisch		reserviert		Enable	Referenzschalter	pos. Endschalter	neg. Endschalter
MSB							LSB

5.3.103 Objekt 60FEh: Digitale Ausgänge (DS402)

Dieser Index definiert einfache digitale Ausgänge für Servoverstärker. Hersteller-Bits 16 und 17 spiegeln die digitalen Ausgänge 1 und 2.

Index	60FEh					
Name	digitale Ausgänge					
Objektcode	Array					
Datentyp	UNSIGNED32					
Kategorie	optional					
Subindex	0					
Beschreibung	Anzahl Einträge					
Kategorie	obligatorisch					
Zugriff	R/O					
PDO-Zuordnung	Nein					
Wertebereich	2					
Vorgabewert	2					
Subindex	1					
Beschreibung	physikalische Ausgänge					
Kategorie	obligatorisch					
Zugriff	R/W					
PDO-Zuordnung	möglich					
Wertebereich	UNSIGNED32					
Vorgabewert	0					
Subindex	2					
Beschreibung	Bit-Maske					
Kategorie	optional					
Zugriff	R/W					
PDO-Zuordnung	Nein					
Wertebereich	UNSIGNED32					
Vorgabewert	0					
31	18	17	16	15	1	0
herstellerspezifisch		DOUT2	DOUT1	reserviert		Bremse aktivieren
MSB						LSB

5.3.104 Objekt 60FFh: Geschwindigkeit Sollwert (DS402)

Die Soll- oder Zieldrehzahl („Target Velocity“) repräsentiert den Sollwert für den Rampengenerator.

Index	60FFh
Name	Target Velocity, VL.CMDU
Objektcode	VAR
Datentyp	INTEGER32
Betriebsart	pv
Zugriff	R/W
PDO-Zuordnung	möglich
Einheit	Inkremente
Wertebereich	(-2^{31}) bis $(2^{31}-1)$
Vorgabewert	—
Float Scaling	1000:1
EEPROM	nein

5.3.105 Objekt 6502h: Unterstützte Verstärker Betriebsarten (DS402)

Ein Servoverstärker kann mehrere verschiedene Betriebsarten unterstützen. Dieses Objekt gibt einen Überblick über die im Verstärker implementierten Betriebsarten. Das Objekt ist schreibgeschützt.

Index	6502h
Name	Unterstützte Betriebsarten
Objektcode	VAR
Datentyp	UNSIGNED32
Kategorie	optional
Zugriff	R/O
PDO-Zuordnung	Nein
Wertebereich	UNSIGNED32
Vorgabewert	0xE5 (csp ip hm pv pp)

31	16	15	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
Hersteller spezifisch	reserviert	cstca	cst	csv	csp	ip	hm	reserviert	tq	pv	vl	pp		
MSB														LSB

6 Bisher erschienene Ausgaben

Ausgabe	Bemerkungen
-, 11/2009	Beta Startversion
-, 12/2009	Kleine Formatierungsänderungen
A, 07/2010	nur Englisch
B, 10/2010	Erstausgabe
C, 01/2011	HW Revision C
D, 04/2011	WoE, Korrekturen
E, 10/2011	Flexibles Mapping, Layout Titelseite
F, 03/2012	Kleine Korrekturen
G, 11/2012	Neues Kapitel EEPROM Inhalt
H, 05/2013	nur Englisch
J, 05/2014	Anhang mit Objektverzeichnissen und Objektbeschreibungen.
K, 12/2014	Objektverzeichnis und Objektbeschreibungen aktualisiert
L, 11/2015	Objekte 60C1/60D0/20A4/20A5 aktualisiert, Objekte 1C12/1C13/605A/60E0/60E1/60FC neu, Objektverzeichnis aktualisiert
M, 09/2016	Unterstützte zyklische Istwerte (3470) aktualisiert, Objekt 6077 aktualisiert, Kapitel "Wichtige Parameter" aktualisiert, Warnhinweise aktualisiert Neue Objekte 35B8h, 35BDh und 6087h.
N, 03/2017	Inbetriebnahme Ethernet über EtherCAT (EoE) (→ S. 18) hinzugefügt.
P, 10/2017	0x1725 und 0x1B26 neu zu Feste PDO Mappings (→ S. 41). 1C12h und 1C13h korrigiert.
R, 11/2018	Warnsymbole aktualisiert
T, 11/2019	Emergency Service neu, RX PDO Größenbegrenzung und FBUS.PARAM05. Neue Objekte 2080h und 2081h. Beispiel für flexibles PDO Mapping.
U, 10/2020	Neue Objekte 34D1h, 547Ah, 547Bh. Editierter Datentyp bei 2001h und 2012

-- / --

7 Index

1

1000h	96
1001h	96
1002h	97
1003h	98
1005h	99
1006h	99
1008h	100
1009h	100
100Ah	100
100Ch	101
100Dh	101
1010h	102
1011h	103
1012h	104
1014h	104
1016h	105
1017h	106
1018h	106
1026h	108
1400-1403h	109
1600-1603h	110
1800-1803h	111
1A00-1A03h	113
1C12h	114
1C13h	115

2

2000h	40, 116
2001h	117
2002h	117
2011h	118
2012h	118
2013h	119
2014-2017h	120
2018h	121
2026h	122
204Ch	123
2071h	124
2077h	124
207Fh	124
2080h	125
2081h	125
20A0h	125
20A1h	126
20A2h	126
20A3h	127
20A4h	127
20A5h	128
20A6h	128
20A7h	129

20B8h	129
-------	-----

3

345Ah	130
3474h	132
3475h	133
3496h	134

6

6040h	136
6041h	138
605Ah	139
6060h	140
6061h	141
6063h	141
6064h	142
6065h	142
606Ch	142
6071h	143
6073h	143
6077h	143
607Ah	144
607Ch	144
607Dh	145
6081h	146
6083h	146
6084h	146
608Fh	147
6091h	148
6092h	149
6098h	150
6099h	152
609Ah	152
60B1h	153
60B2h	153
60B8h	154
60B9h	155
60BAh	155
60BBh	156
60BCh	156
60BDh	156
60C0h	157
60C1h	157
60C2h	158
60C4h	159
60D0h	161
60E0h	162
60E1h	162
60E4h	163
60E8h	164
60E9h	165
60EDh	166
60EEh	167
60F4h	168
60FCh	168

60FDh	168
60FEh	169
60FFh	170
6502h	170

A

Abkürzungen	10
AL Event	34

B

Betriebsart	140
Betriebsarten	53

C

CANopen over EtherCAT	38
Control Word Befehle	39

D

Dokument Revisionen	171
---------------------------	-----

E

EEProm Inhalt	60
Emergency Service	60
EtherCAT-Profil	32
EtherCAT im AKD-P/M	13

F

Feldbus	16
Feldbus-Parameter	16

I

Inbetriebnahme	15
Interrupt Event	34

K

KAS IDE	31
---------------	----

L

Latch-Worte (Erfassung)	55
-------------------------------	----

M

Mailbox	56
---------------	----

N

Notdienst	60
Notfall-Meldungen	61

O

Objekt	136
Objekte sortiert	96
Objektverzeichnis	67

P

PDO Festes Mapping	41
PDO Flexibles Mapping	43
Phasen-Hochlauf	36

S

Slave-Register	33
Statusmaschine	38
Statuswort	40, 138
Steuerwort	136
Synchronisation	54

T

TwinCAT	20
---------------	----

U

Überwachung der Antworten	101
---------------------------------	-----

V

Verwendete Symbole	9
--------------------------	---

W

Workbench über TwinCAT	24
------------------------------	----

Z

Zielgruppe	8
Zyklische Werte	51
Zykluszeit	
Anpassen	53
Max.Werte	53

Diese Seite wurde bewusst leer gelassen.

WISSENSWERTES ÜBER KOLLMORGEN

Kollmorgen ist ein führender Anbieter von Antriebssystemen und Komponenten für den Maschinenbau. Dank großem Know-how im Bereich Antriebssysteme, höchster Qualität und umfassender Fachkenntnisse bei der Verknüpfung und Integration von standardisierten und spezifischen Produkten liefert Kollmorgen optimale Lösungen, die mit Leistung, Zuverlässigkeit und Bedienerfreundlichkeit bestechen und Maschinenbauern einen wichtigen Wettbewerbsvorteil bieten.



Besuchen Sie das [Kollmorgen Developer Network](#). Stellen Sie Fragen an die Community, durchsuchen Sie die "Knowledge Base", laden Sie Dateien herunter und schlagen Sie Verbesserungen vor.

Nordamerika

KOLLMORGEN

201 West Rock Road
Radford, VA 24141, USA

Web: www.kollmorgen.com
E-Mail: support@kollmorgen.com
Tel.: +1 - 540 - 633 - 3545
Fax: +1 - 540 - 639 - 4162

Europa

KOLLMORGEN Europe GmbH

Pempelfurtstr. 1
40880 Ratingen, Germany

Web: www.kollmorgen.com
E-Mail: technik@kollmorgen.com
Tel.: +49 - 2102 - 9394 - 0
Fax: +49 - 2102 - 9394 - 3155

Südamerika

KOLLMORGEN

Avenida João Paulo Ablas, 2970
Jardim da Glória, Cotia – SP
CEP 06711-250, Brazil

Web: www.kollmorgen.com
Tel.: +55 11 4615-6300

China und SEA

KOLLMORGEN

Room 302, Building 5, Lihpao Plaza,
88 Shenbin Road, Minhang District,
Shanghai, China.

Web: www.kollmorgen.cn
E-Mail: sales.china@kollmorgen.com
Tel.: +86 - 400 668 2802
Fax: +86 - 21 6248 5367