

Programowanie serwonapędów SD6 / SC6 / SI6

firmy Stober Antriebstechnik



Konfiguracja parametrów w programie DriveControlSuite

dla zparametryzowania komunikacji przemysłowej Profinet, CAN, EtherCAT



Komunikacja przemysłowa Profinet

Po wgraniu Pliku GSD do programu Tiaportal. Sterownik Siemensa powinien wyszukać falownik po adresie IP oraz nadać nazwę urządzenia. Jeśli nie to możemy spróbować czynności poniżej.

- 1) Dla Profinetu definiujemy nazwę urządzenia w parametrze A273
- 2) W parametrze A109 czas monitorowania komunikacji
- 3) Parametr A100 odpowiada za skalowanie

Status display Energy supply	PROFINET
Braking resistor	A 100 Fieldhus scaling
> Motor	A too relabus scaling 1. Nauve
Holding brake	A273[3]-[5]
> Encoder	A 109 PZD-Timeout 200 ms
> Axis model	A 109 F 2D THIREOUT
> Referencing	
Jog control panel	Controller
PLCopen control panel	
STOBER device control	
> Application STOBER Drive Based	
> Motion core	PyP7D TyP7D Diagnostics PKW
Controller cascade	
> Terminals	
> Control/status words	
✓ PROFINET	
Received process data RxPZD	Drive controller
Sent process data TxPZD	
Diagnostics	
> Protection functions	
> Local operation	
Remote maintenance	
Monitoring drive controller	
> Fault memory	
Save values	
Kestart	
🔶 Back 🔅 Next	

Jeżeli planujemy korzystać z przykładu TiaPortal 15.1 to nie powinno się zmieniać domyślnie zmapowanych słów sterujących oraz statusowych.



4) Zakładka ze zmapowanymi słowami sterującymi.

Status display Energy supply		Received process d	ata RxPZD				
Braking resistor			Coordinates	Name	Data type	Length	
> Motor Holding brake		A90[0] 1. mapped Parameter	A180	Control byte device: 0000 0000 bin	BYTE	1	
> Encoder		A90[1] 2. mapped Parameter	1.337	Control byte command: 0000 0000 bin	BYTE	1	
> Axis model > Referencing		A90[2] 3. mapped Parameter	I210	Control word application: 0000 0000 0000 0110 bin	WORD	2	
Jog control panel		A90[3] 4. mapped Parameter	1.340	Command: 0	SINT	1	
PLCopen control pane STOBER device control		A90[4] 5. mapped Parameter	1.341	Motion-ID: 0	SINT	1	
 Application STOBER D 	rive Based	A90[5] 6. mapped Parameter	1.342	Position: 0,00 °	DINT	4	
> Motion core > Controller cascade		A91[0] 1. mapped Parameter	1.343	Velocity 1: 0 °/s	REAL	4	
> Terminals		A91[1] 2. mapped Parameter	1,156	Velocity Override: 100.00 %	REAL	4	
Control/status words PROFINIET		A91[2] 3 mapped Parameter	1 6469	Torque/Enrce reference: 0.00 %	REAL	4	
Received process of	data RxPZD	A01[3] 4 mapped Parameter	101	Control byte motion block: 0000 0000 bin	RVTE	1	
Sent process data	TxPZD	A01[4] E mapped Parameter	102	Deference metice block: 0000 0000 bin		2	
> Protection functions		A91[4] 5. mapped Parameter	502	Reference motion block; 0		2	
> Local operation		A91[5] 6. mapped Parameter		-	-	0	
 Kemote maintenance Monitoring drive cont 	roller	A92[0] 1. mapped Parameter		-	-	0	4
> Fault memory		A92[1] 2. mapped Parameter		-	-	0	_
Save values		A92[2] 3. mapped Parameter		-	-	0	
Nestan		A92[3] 4. mapped Parameter		-	-	0	
		A92[4] 5. mapped Parameter		-	-	0	
		A92[5] 6. mapped Parameter		-	-	0	
				Resulting data length:		<offline></offline>	Byte
💠 Back	🔶 Next						

5) Zakładka ze zmapowanymi słowami statusowymi.

Status display		Sent process data	TxP7D				
Energy supply							
Braking resistor			Coordinates	Name	Data type	Length	
Holding brake		A94[0] 1. mapped Parameter	E200[0]	Status byte device: <offline></offline>	BYTE	1	
> Encoder		A94[1] 2. mapped Parameter	E200[1]	Status byte device: <offline></offline>	BYTE	1	
> Axis model > Referencing		A94[2] 3. mapped Parameter	E201	Status word 2: <offline></offline>	WORD	2	
Jog control panel		A94[3] 4. mapped Parameter	1.I212	Status byte application: 0000 0000 bin	BYTE	1	
STOBER device control	l	A94[4] 5. mapped Parameter	1.J39	Status byte command: 0000 0000 bin	BYTE	1	
 Application STOBER Di Motion core 	rive Based	A94[5] 6. mapped Parameter	1200	Status word application: <offline></offline>	WORD	2	
> Controller cascade		A95[0] 1. mapped Parameter	1.I80	Current position: <offline></offline>	DINT	4	
 Terminals Control/status words 		A95[1] 2. mapped Parameter	1.188	Actual speed: <offline></offline>	REAL	4	
✓ PROFINET		A95[2] 3. mapped Parameter	E90	Actual torque/force: <offline></offline>	REAL	4	
Sent process data	TxPZD	A95[3] 4. mapped Parameter	A67	Status word user-defined: <offline></offline>	WORD	2	
Diagnostics		A95[4] 5. mapped Parameter	E80	Operating condition: <offline></offline>	SINT	1	
 Protection functions Local operation 		A95[5] 6. mapped Parameter	3302	Status byte motion block: <offline></offline>	BYTE	1	
Remote maintenance		A96[0] 1. mapped Parameter	3300	Actual motion block: <offline></offline>	INT	2	
 Fault memory 	roller	A96[1] 2. mapped Parameter	E48	Device control state: <offline></offline>	SINT	1	
Save values		A96[2] 3. mapped Parameter		-	-	0	
Nestart		A96[3] 4. mapped Parameter		-	-	0	
		A96[4] 5. mapped Parameter		-	-	0	
		A96[5] 6. mapped Parameter		-	-	0	
				Resulting data length:		<offline></offline>	Byte
🔶 Back	Next						



Komunikacja przemysłowa CANopen

W parametrze A82 określamy prędkość komunikacji między sterownikiem PLC a przetwornicą. W A83 znajduje się adres przetwornicy. W A203 można wprowadzić czas cyklu monitorowania przetwornic przez PLC. Parametr A204 powiązany jest z A203 gdy czas w tym parametrze jest przekroczony zgłasza błąd. Parametr A210 określa częstotliwość wysyłania pulsów między Masterem a Slavem. Parametr A213 pozwala włączyć skalowanie w sieci.

Status display Energy supply Braking resistor	CANopen	
Motor Holding brake Encoder Axis model Referencing Jog control panel PLCopen control panel STORER device control	A213 Fieldbus scaling 1: Native A82 CAN baud rate 5: 250 kBit/s A203 Guard time 2 ms A204 Life time factor 3 A210 Producer heartbeat time 0 ms	A83 Bus address 1
Application STOBER Drive Based Motion core Constants	Cont	roller
Terminals Control/status words CANopen Received process data RxPDO Sent process data TxPDO Diagnostics Sun shows institu	RxPDO TxPDO	Diagnostics SDO
Protection functions Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller Fault memory Save values Restart	drive co	ontroller

Parametr A221.0 jest identyfikatorem dla pierwszego kanału PDO. Ustawiony domyślnie nie powinien być zmieniany. A221.1 określa typ transmisji z SYNC lub bez. W parametrach od A225.0 do A225.5 znajdują się zmapowane parametry, których wartości będą wymieniane między PLC a przetwornicą. Dalsza część pozwala zdefiniować kolejne kanały PDO.



Energy supply	Received process	data RxPDO				
Braking resistor	A221[0] COB-ID	512	Channel active			
> Motor						
Holding brake	A221[1] Transmission type	254				
> Encoder		Coordinates	Family name	Data type	Length	
> Axis model	A225[0] 1. mapped Parameter	er A180	Control byte device: 0000 0000 bin	BYTE	1	\bigcirc
log control papel						
PLCopen control panel	A225[1] 2. mapped Paramete	er 1210	Control word application: 0000 0000 0000 0110 bin	WORD	2	
STOBER device control	A225[2] 3. mapped Parameter	er 1.I212	Status byte application: 0000 0000 bin	BYTE	1	\bigcirc
Application STOBER Drive Based	A225[3] 4 manned Parametr	er I	-		0	
Motion core		-				
Controller cascade	A225[4] 5. mapped Paramete	er	-	-	0	
> Terminals	A225[5] 6. mapped Paramete	er	-	-	0	
 Control/status words CANopen 			Resulting data length:		4	Byte
Received process data RxPDO						-,
Sent process data TxPDO	A222[0] COB-ID	/68	Channel active			
Diagnostics	A222[1] Transmission type	254				
Synchronization PLL		Coordinates	Family name	Data type	Length	
> Protection functions						
	A 226[0] 1 managed Darameter					
 Local operation 	A226[0] 1. mapped Paramete	er	-	•	0	
Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller	A226[0] 1. mapped Paramete A226[1] 2. mapped Paramete	er	- -	-	0	
Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller Fault memory	A226[0] 1. mapped Paramete A226[1] 2. mapped Paramete A226[2] 3. mapped Paramete	er	· - -] [•] [•] [•	0	
 Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller Fault memory Save values Pertot 	A226[0] 1. mapped Paramete A226[1] 2. mapped Paramete A226[2] 3. mapped Paramete A226[3] 4. mapped Paramete	er er er	- - - - -] •] •] •] •	0 0 0 0	
 Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller Fault memory Save values Restart 	A226[0] 1. mapped Parameth A226[1] 2. mapped Parameth A226[2] 3. mapped Parameth A226[2] 3. mapped Parameth A226[3] 4. mapped Parameth A226[4] 5. mapped Parameth	er	- - - - - -	• • • • • • • • • •	0 0 0 0 0	
 Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller Fault memory Save values Restart 	A226[0] 1. mapped Parameth A226[1] 2. mapped Parameth A226[2] 3. mapped Parameth A226[3] 4. mapped Parameth A226[4] 5. mapped Parameth A226[5] 6. mapped Parameth	er er er er		• • • • • • • • • • • • •	0 0 0 0 0 0	
 Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller Fault memory Save values Restart 	A226[0] 1. mapped Parameth A226[1] 2. mapped Parameth A226[2] 3. mapped Parameth A226[3] 4. mapped Parameth A226[4] 5. mapped Parameth A226[5] 6. mapped Parameth	er er er er er		• • • • • • • • • • • •		Byte
 Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller Fault memory Save values Restart 	A226[0] 1. mapped Parameth A226[1] 2. mapped Parameth A226[2] 3. mapped Parameth A226[3] 4. mapped Parameth A226[4] 5. mapped Parameth A226[5] 6. mapped Parameth A226[0] COB-ID	er er er er 1024				Byte
 Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller Fault memory Save values Restart 	A226[0] 1. mapped Parameth A226[1] 2. mapped Parameth A226[2] 3. mapped Parameth A226[3] 4. mapped Parameth A226[4] 5. mapped Parameth A226[5] 6. mapped Parameth A225[0] COB-ID A223[0] Transmission type	er er er er fo24 254				Byte
 Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller Fault memory Save values Restart 	A226[0] 1. mapped Parameth A226[1] 2. mapped Parameth A226[2] 3. mapped Parameth A226[3] 4. mapped Parameth A226[4] 5. mapped Parameth A225[5] 6. mapped Parameth A225[0] COB-ID A223[1] Transmission type	er er er er er 1024 254 Coordinates			0 0 0 0 0 0 Length	Byte
 Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller Fault memory Save values Restart 	A226[0] 1. mapped Parameth A226[1] 2. mapped Parameth A226[2] 3. mapped Parameth A226[3] 4. mapped Parameth A226[4] 5. mapped Parameth A226[5] 6. mapped Parameth A223[0] COB-ID A223[1] Transmission type A227[0] 1. mapped Parameth	er er er er fl024 254 Coordinates er		. . <td< td=""><td>0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0</td><td>Byte</td></td<>	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	Byte
 Local operation Remote maintenance Monitoring drive controller Fault memory Save values Restart 	A226[0] 1. mapped Parameth A226[1] 2. mapped Parameth A226[2] 3. mapped Parameth A226[2] 3. mapped Parameth A226[3] 4. mapped Parameth A226[4] 5. mapped Parameth A226[5] 6. mapped Parameth A223[0] COB-ID A223[1] Transmission type A227[0] 1. mapped Parameth A227[1] 2. mapped Parameth	er er er er 1024 254 Coordinates er		0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	Byte

A229.0 jest identyfikatorem dla pierwszego kanału PDO odpowiedzi do PLC. A229.1 określa typ transmisji. Z SYNC lub bez. A229.2 określa czas między kolejnymi odpowiedziami PDO pierwszego kanału do PLC. A229.3 nie jest obecnie używany. Parametry A233.0 do A233.5 zawierają zmapowane zmienne, które są wysyłane do PLC.

Status display Energy supply	Sent process data T	xPDO				
Braking resistor	4330[0] COR TD 29	4 Gba	anal active			
Motor	A229[0] COB-ID		rinei acuve			
Holding brake	A229[1] Transmission type 25	4				
Encoder	A229[2] Inhihit time	100 us				
Axis model		100 03				
Referencing	A229[3] Event timer 0 n	ns				
Jog control panel		Coordinates	Family name	Data typ	e Leng	ith
PLCopen control panel	ADDDED 1 meneral December	5202[0]	Chatra hata daviana da filma h	DUTT		
STOBER device control	A255[0] 1. mapped Parameter	E200[0]	Status byte device: <omine></omine>	DTIE	1	
Application STOBER Drive Based	A233[1] 2. mapped Parameter	E200[1]	Status byte device: <offline></offline>	BYTE	1	
Controller corcode	A233[2] 3 manned Parameter	F201	Status word 2: <offline></offline>	WORD	2	
Terminals	szootaj or napped rafameter		Contrast nord Zr Kommer	WORD		
Control/status words	A233[3] 4. mapped Parameter	1.I212	Status byte application: 0000 0000 bin	BYTE	1	
CANopen	A233[4] 5. mapped Parameter	1.J39	Status byte command: 0000 0000 bin	BYTE	1	
Received process data RxPDO	A233[5] 6. mapped Parameter	1200	Status word application: <offline></offline>	WORD	2	
Diagnostics			Maximum permitted data length per channel is 8 bytes		8	Byte
Synchronization PLL			haxinan permitee data lengar per chamiens o bytes		0	570
Protection functions	A230[0] COB-ID 64	0 Cha	nnel active			
Local operation	A230[1] Transmission type 25	4				
Remote maintenance						
Monitoring drive controller	A230[2] Inhibit time 0 1	100 us				
Fault memory	A230[3] Event timer 0 n	ns				
Save values		Coordinates	Family name	Data type	Length	
lestart	A234[0] 1. mapped Parameter	1.I80	Current position: <offline></offline>	DINT	4	
	A234[1] 2, mapped Parameter	1.188	Actual speed: <offine></offine>	REAL	4	
	A234[2] 3. mapped Parameter	E90	Actual torque/force: <offline></offline>	REAL	4	
	A234[3] 4. mapped Parameter	A67	Status word user-defined: <offline></offline>	WORD	2	
	A234[4] 5. mapped Parameter	E80	Operating condition: <offline></offline>	SINT	1	
	A234[5] 6. mapped Parameter	3302	Status byte motion block: <offline></offline>	BYTE	1	
			Maximum permitted data length per channel is 8 bytes		16	Byte 🔺
A B 1	A231[0] COB-ID 21	47484544 🔍 🝚 Cha	nnel inactive			
V Back V Next						

Dodatkowo parametr A200 specjalny identyfikator dla którego falownik oczekuje na odbiór telegramów SYNC. A207 również jest specjalnym identyfikatorem dla którego falownik wysyła telegramy alarmowe. A208 definiuje odstęp między telegramami alarmowymi. A211 definiuje ilość dni od ukończenia parametryzacji. A212 określa czas w jakim parametryzacja została wykonana.



Komunikacja przemysłowej EtherCAT

- 1) A258 określa czas funkcji Watchdog. Parametr A213 odpowiada za skalowanie.
- 2) Zakładka pozwala wygenerować opis w formie pliku konfiguracyjnego ESI, który należy zaimportować do Sterownika PLC.



3) Zakładki ze zmiennymi zmapowanymi w kanale PDO



L	Status display	Receiv	ed process data RxPDO					
L	Energy supply							
L,	Braking resistor		Coordinates	Family name		Data type	Length	
Ľ	Holding brake	A225[0]	A180	Control byte device: 0000 0000 bin		BYTE	1	
	> Encoder	A225[1]	1,137	Control byte command: 0000 0000 bin		BYTE	1	
	> Axis model						-	
	Referencing	A225[2]	1210	Control word application: 0000 0000 0000 011	0 bin	WORD	2	
L	Jog control panel	A225[3]	1.340	Command: 0		SINT	1	
L	PLCopen control panel	A225[4]	1 141	Mation-ID: 0		SINT	1	
L,	STUBER device control Application STORER Drive Raced	AzzJ[4]	1.51	H000H12.0		51111	-	
	Motion core	A225[5]	1.342	Position: 0,00 °		DINT	4	
B	> Controller cascade			Resulting data length:			10	Byte
	> Terminals	4006[0]	1 142	Velocity 1: 0.9/c	DEA		4	
	> Control/status words	A220[0]	1.545	velocity 1: 0 -/s	REA	L	-	
Ŀ	 EtherCAT 	A226[1]	1.356	Velocity Override: 100,00 %	REA	L	4	
	Received process data RxPDO	A226[2]	1.G469	Torque/Force reference: 0,00 %	REA	L	4	
	Diagnostics	A226[3]	J01	Control byte motion block: 0000 0000 bin	BYT	E	1	
L	Synchronization PLL	4000[4]	202	Defenses wetter bladu 0	TAUT		2	
	Protection functions	A226[4]	502	Reference motion block: 0	INT		2	
	Local operation	A226[5]		-	-		0	
L.	Remote maintenance			Resulting data length:			15	Byte
	Monitoring drive controller						-	1
Ľ	Save values	A227[0]		-	-		0	_
	Restart	A227[1]		-	-		0	
		A227[2]		-	-		0	
		A227[3]		-	-		0	1
		A227[4]		-	-		0	1
		A227[5]]	-		0	1
				Desidies data lasatis				1
				Resulting data length:	_		0	byte
		A228[0]			-		0	
		A228[1]		-	-		0	
	👶 Back 💧 Nevt	A228[2]		-	-		0	
	V DOCK V NCAL				-		-	-

Sent p	rocess data TxPDO						
•							
	Coordinates		Family name	Da	ta type	Length	
A233[0]	E200[0]	Sta	tus byte device: <offline></offline>	BY	TE	1	
A233[1]	E200[1]	Sta	tus byte device: <offline></offline>	BY	TE	1	
4222[2]	E301	Sta	hus word 2: <offline></offline>	[2	
A255[2]	201	514	us word 2: <onine></onine>		JKD	2	
A233[3]	1.I212	Sta	tus byte application: 0000 0000 bin	BY	TE	1	
A233[4]	1.J39	Sta	tus byte command: 0000 0000 bin	BY	TE	1	
A233[5]	1200	Sta	tus word application: <offline></offline>	W	ORD	2	
		Resu	lting data length:			8	Byte
A234[0]	1.I80		Current position: <offline></offline>		DINT	4	
A234[1]	1.I88		Actual speed: <offline></offline>		REAL	4	
A234[2]	Fon		Actual torque/force: <offline></offline>		DEAL	4	
A234[2]	290		Actual torque/force: <onine></onine>		REAL	-	
A234[3]	A67		Status word user-defined: <offline></offline>		WORD	2	
A234[4]	E80		Operating condition: <offline></offline>		SINT	1	
A234[5]	3302		Status byte motion block: <offline></offline>		BYTE	1	
			Resulting data length:			16	Byte
	[-	
A235[0]	1300		Actual motion block: <offline></offline>		INT	2	
A235[1]	E48		Device control state: <offline></offline>		SINT	1	
A235[2]			-		-	0	
A235[3]			•		-	0	
A235[4]					-	0	
A235[5]			-		-	0	
			Resulting data length:			3	Byte
A236[0]					-	0	
A236[1]			-		-	0	
A236[2]			•		-	0	
	Sent p A233(0) A233(1) A233(1) A233(2) A233(2) A234(0) A234(0) A234(1) A234(1) A234(2) A234(2) A234(2) A234(3) A234(2) A235(1) A235(2) A235	Sent process data TxPDO Coordinates A233[0] E200[0] A233[1] E200[1] A233[2] E201 A233[3] 1.1212 A233[4] 1.339 A233[5] 1200 A234[0] 1.180 A234[1] 1.188 A234[2] E90 A234[3] A67 A234[4] E80 A234[5] J302 A234[5] J302 A235[0] 1300 A235[1] E48 A235[2]	Sent process data TxPDO Coordinates A233[0] E200[0] Sta A233[1] E200[1] Sta A233[2] E201 Sta A233[3] 1.1212 Sta A233[4] 1.139 Sta A233[5] 1200 Sta A233[4] 1.139 Sta A234[1] 1.180 Resu A234[1] 1.188 Image: Comparison of the state of the sta	Sent process data TxPDO Coordinates Family name A233[0] E200[0] Status byte device: <offine> A233[1] E200[1] Status byte device: <offine> A233[2] E201 Status byte device: <offine> A233[3] 1.1212 Status word 2: <offine> A233[3] 1.1212 Status byte application: 0000 0000 bin A233[4] 1.139 Status byte command: 0000 0000 bin A233[5] 1200 Status word application: <offine> Resulting data length: A234[0] 1.180 Actual speed: <offine> A234[1] 1.188 Actual speed: <offine> A234[2] E90 Actual torque/force: <offine> A234[2] E90 Actual torque/force: <offine> A234[2] E90 Actual torque/force: <offine> Resulting data length: A234[3] A67 A234[3] A67 Status word user-defined: <offine> Resulting data length: A234[3] Image: Actual torque/force: <offine> A234[3] J300 Actual motion block: <offine> A235[3] - A235[3] -</offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine>	Sent process data TxPDO Coordinates Family name Data A233[0] E200[0] Status byte device: <offine> Br A233[1] E200[1] Status byte device: <offine> Br A233[2] E201 Status byte device: <offine> Br A233[2] E201 Status byte device: <offine> WX A233[2] E201 Status byte opplication: 0000 0000 bin Br A233[3] 1.1212 Status byte command: 0000 0000 bin Br A233[4] 1.39 Status byte command: 0000 0000 bin Br A233[5] 1200 Status word application: <offine> WX A233[6] 1200 Status word application: <offine> WX A234[0] 1.180 Actual speed: <offine> A234[1] 188 A234[2] E90 Actual orgue/force: <offine> A234[2] E90 Actual orgue/force: <offine> A234[3] A67 Status word user-defined: <offine> A234[3] A67 Status byte motion block: <offine> A234[3] J300 Actual orgue/force: <offine> A235[3]<td>Sent process data TxPDO Coordinates Family name Data type A233[0] E200[0] Status byte device: <offline> BYTE A233[1] E200[1] Status byte device: <offline> BYTE A233[2] E201 Status byte device: <offline> BYTE A233[2] E201 Status word 2: <offline> WORD A233[3] 1.1212 Status word 2: <offline> WORD A233[4] 1.339 Status byte opplication: 0000 0000 bin BYTE A233[5] 1200 Status word application: <offline> WORD A233[5] 1200 Status word application: <offline> WORD A234[0] 1.180 Current position: <offline> NORD A234[1] 1.188 Actual speed: <offline> REAL A234[2] E90 Actual orque/force: <offline> WORD A234[2] E90 Actual motion block: <offline> WORD A234[3] A67 Status word user defined: <offline> WORD A234[3] D50 Actual motion block: <offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></td><td>Sent process data TxPDO Coordinates Family name Data type Length A233[0] E200[0] Status byte device: soffine> BYTE 1 A233[1] E200[1] Status byte device: soffine> BYTE 1 A233[2] E201 Status byte device: soffine> BYTE 1 A233[3] L1212 Status byte application: 0000 0000 bin BYTE 1 A233[4] L339 Status byte command: 0000 0000 bin BYTE 1 A233[5] I200 Status word application: doffine> WORD 2 A234[0] L180 Current position: soffine> WORD 2 A234[2] E90 Actual arque/force: soffine> REAL 4 A234[2] E90 Actual arque/force: soffine> WORD 2 A234[2] E90 Actual arque/force: soffine> NUT 1 A234[2] E90 Actual arque/force: soffine> NUT 1 A234[2] I302 Status byte motion blods: soffine> SINT 1</td></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine></offine>	Sent process data TxPDO Coordinates Family name Data type A233[0] E200[0] Status byte device: <offline> BYTE A233[1] E200[1] Status byte device: <offline> BYTE A233[2] E201 Status byte device: <offline> BYTE A233[2] E201 Status word 2: <offline> WORD A233[3] 1.1212 Status word 2: <offline> WORD A233[4] 1.339 Status byte opplication: 0000 0000 bin BYTE A233[5] 1200 Status word application: <offline> WORD A233[5] 1200 Status word application: <offline> WORD A234[0] 1.180 Current position: <offline> NORD A234[1] 1.188 Actual speed: <offline> REAL A234[2] E90 Actual orque/force: <offline> WORD A234[2] E90 Actual motion block: <offline> WORD A234[3] A67 Status word user defined: <offline> WORD A234[3] D50 Actual motion block: <offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline></offline>	Sent process data TxPDO Coordinates Family name Data type Length A233[0] E200[0] Status byte device: soffine> BYTE 1 A233[1] E200[1] Status byte device: soffine> BYTE 1 A233[2] E201 Status byte device: soffine> BYTE 1 A233[3] L1212 Status byte application: 0000 0000 bin BYTE 1 A233[4] L339 Status byte command: 0000 0000 bin BYTE 1 A233[5] I200 Status word application: doffine> WORD 2 A234[0] L180 Current position: soffine> WORD 2 A234[2] E90 Actual arque/force: soffine> REAL 4 A234[2] E90 Actual arque/force: soffine> WORD 2 A234[2] E90 Actual arque/force: soffine> NUT 1 A234[2] E90 Actual arque/force: soffine> NUT 1 A234[2] I302 Status byte motion blods: soffine> SINT 1



Zezwolenie zmian parametrów przez sieć

Zmiana parametrów poprzez komunikację sieciową. Przykład z TiaPortal 15.1 współpracuje z aplikacją DriveBase – Command. Jeżeli falownik ma współpracować ze sterownikiem PLC to ta aplikacja jest polecana na początek.



Wysterowanie parametrów przez komunikację sieciową wymaga ustawienia go na 2:Parameter. Poniżej przykład takiego ustawienia dla sygnału **I100. Execute.**

	Status display	 Application digital signals: Data source				
	Energy supply	Application digital sign	iais. Data source			
	Braking resistor	1 T100 Source execute	2. Parameter V			
>	Motor	III IOO BOARCE EXCERTE	211 Granic (Cr			
	Brake	1.I101 Source positive /limit switch	1: High \checkmark	0		
>	Encoder	1 1102 Source pegative /imit switch	1: High			
>	Axis model	1.1102 Source negative Junit Switch	1. nign v	•		
>	Referencing	1.I103 Source reference switch	0: Low \checkmark			
	Jog control panel	1 I 104 Source ing enable	0. Low			
	Control panel motion	1.1104 Source jog enable	U: LOW V			
	Drive Based device control	1.I105 Source positive jog	0: Low 🗸			
\sim	Drive Based application	1 1100 00000000000000000000000000000000	0.1			
	 Command operating mode 	1.1106 Source negativ jog	U: LOW V			
	Operating mode digital signals: Data source	1.I107 Source positive jog step	0: Low ~			
	✓ Data sources					
	Application digital signals: Data source	1.1108 Source negativ jog step	0: Low V			
	Device control digital signals: Data source	1.I110 Source position latch 1 start	0: Low ~			
	Torque/force limit: Data source		-			
	External velocity: Data source	1.I126 Source position 2 latch start	0: Low ~			
	External additional velocity: Data source	1.I111 Source set reference	0: Low ~			
	Velocity override: Data source			~		
	Set torque/force, velocity bracketing: Data source	1.I112 Source reference mark	0: Low ~	0		
	Additional functions	I210 Control word application	0000 0000 0000 0110 bin			
	Jog					

Po ustawieniu wybranych sygnałów należy program zapisać w falowniku A00 lub przycisk dyskietki na 3s lub przed ostatni wiersz wizzardu. Następnie zalecane jest uruchomienie ponowne urządzenia.



Przykład uruchomienia MC_Home oraz MC_Move Absolute.

Homing

- 1. Musimy wybrać metodę Referowania w I30 np. 5:define home.
- 2. W J40 wybieramy polecenie 6:MC_home
- 3. Jeżeli mamy aktywny Additional Enable to podajemy "1" na bit 0 w słowie A180.
- 4. Następnie podajemy "1" na bit 0 w słowie I210.
- 5. Napęd powinien się zreferować pozycja powinna pokazywać 0. 186 powinno być na 1.

Jazda absolutna na 90

- 1. Wybieramy w J40 1:MC_MoveAbsolute
- 2. W J42 wpisujemy pozycję np. 90
- 3. W J43 wpisujemy prędkość np. 100
- 4. W J56 możemy określić wartość Override np. 100
- 5. W G469 podajemy wartość momentu np. 100
- 6. Opcjonalnie możemy zadać profil ruchu J44, J45, J46 przyspieszenie, hamowanie, jerk
- 7. Jeżeli mamy aktywny Additional Enable to podajemy "1" na bit 0 w słowie A180.
- 8. Następnie podajemy "1" na bit 0 w słowie I210
- 9. Napęd powinien osiągnąć pozycję zadaną po wyranej r