

PROFIBUS-Handbuch



Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB

Urheberrechte

© 2006 Metronix Meßgeräte und Elektronik GmbH. Alle Rechte vorbehalten.

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

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

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

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

Warenzeichen

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

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

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

Verzeichnis der Revisionen			
Autor:		Metronix Meßgeräte und Elektronik GmbH	
Handbuchname:		PROFIBUS-Handbuch „Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB“	
Dateiname:		Profibus_Handbuch_DIS-2_V1p0.doc	
Lfd. Nr.	Beschreibung	Revisions-index	Datum der Änderung
001	Erstellung	1.0	24.07.2006

Inhaltsverzeichnis

1	Allgemeines	8
1.1	Dokumentation	8
1.2	Dokumentation über PROFIBUS	8
2	Sicherheitshinweise für elektrische Antriebe und Steuerungen	10
2.1	In diesem Handbuch verwendete Symbole	10
2.2	Allgemeine Hinweise	11
2.3	Gefahren durch falschen Gebrauch	12
2.4	Sicherheitshinweise	13
2.4.1	Allgemeine Sicherheitshinweise	13
2.4.2	Sicherheitshinweise bei Montage und Wartung	14
2.4.3	Schutz gegen Berühren elektrischer Teile	15
2.4.4	Schutz durch Schutzkleinspannung (PELV) gegen elektrischen Schlag	16
2.4.5	Schutz vor gefährlichen Bewegungen	16
2.4.6	Schutz gegen Berühren heißer Teile	17
2.4.7	Schutz bei Handhabung und Montage	17
3	Verkabelung und Steckerbelegung	19
3.1	Anschlussbelegungen	19
3.2	Busleitung für PROFIBUS	19
3.3	Terminierung und Busabschlusswiderstände	20
4	PROFIBUS-DP und PROFIdrive	21
4.1	Übersicht über DP und dessen Leistungsstufen	21
4.2	Grundfunktionen DP-V0	22
4.3	Übersicht PROFIdrive	23
5	PROFIBUS-Anschaltung	24
5.1	Einleitung	24
5.2	Übersicht Slave	25
5.3	Übersicht Master	25
6	Telegrammeditor	27
6.1	Einleitung	27
6.2	Empfangstelegramme	27
6.3	Antworttelegramme	29
7	Physikalische Einheiten	31
8	Betriebsparameter	34
8.1	Betriebsparameter PROFIBUS	34
9	Gerätesteuerung	36
9.1	Übersicht	36
9.2	Control word 1	36
9.3	Status word 1	40
9.4	Zustandsdiagramm und Gerätesteuerung	43
9.4.1	Zustandsdiagramm	44
9.4.2	Gerätesteuerung	45

9.4.3	Kommandoübersicht	47
10	Herstellerspezifische Parameternummern	49
10.1	Übersicht	49
10.2	PNUs zur Betriebsart Positionieren	51
10.2.1	PNU 1000: Position Set Number.....	51
10.2.2	PNU 1001: Position Data	51
10.2.3	Start Set Number.....	53
10.2.4	PNU 1003: Position Profile Type.....	53
10.2.5	PNU 1050: Homing Method	54
10.2.6	PNU 1051: Home Offset	54
10.3	PNUs zur Betriebsart Drehzahlregelung.....	56
10.3.1	PNU 1010: Target Velocity.....	56
10.3.2	PNU 1011: Accelerations for Velocity Control	56
10.4	PNUs für verschiedene Betriebsarten	58
10.4.1	PNU 1022: Current Limitation	58
10.4.2	PNU 1040: Jogging	59
10.4.3	PNU 1290: Motor Data	60
10.4.4	PNU 1350: Enable Logic.....	60
10.5	Istwerte.....	61
10.5.1	PNU 1100: Position Actual Value.....	61
10.5.2	PNU 1101: Velocity Actual Value.....	61
10.5.3	PNU 1102: Current Actual Value	62
10.5.4	PNU 1140: Digital Outputs	62
10.5.5	PNU 1141: Digital Inputs.....	63
10.6	Parameter für den Telegrammaufbau.....	64
10.6.1	PNU 2000: PKW Access.....	64
10.6.2	PNU 2010: Placeholder.....	65
10.6.3	PNU 2011: Element 0	66
10.7	Parameter für verschiedene Zwecke	67
10.7.1	PNU 1601: Error Code	67
10.7.2	PNU 1610: Error Managment.....	68
11	Betriebsarten.....	69
11.1	Übersicht	69
11.2	Parameter	69
11.2.1	PNU 1500: Operating Mode.....	70
11.3	Betriebsart Drehzahlregelung	70
11.4	Betriebsart Positionieren.....	70
12	Profilspezifische Parameternummern.....	72
12.1	Übersicht	72
12.2	Beschreibung der PNUs	72
12.2.1	PNU 971: Transfer into a non-volatile memory	72
13	Funktions- und Datenbausteine für SIEMENS S7.....	73
13.1	Übersicht	73
13.2	Funktions- und Datenbausteine für die Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB	74
13.2.1	Übersicht der Funktionsbausteine (FBs).....	74
13.2.2	FBs der Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB	75
13.2.2.1	FB_position (FB 41 Positionierbetrieb)	75
13.2.2.2	FB_velocity (FB 43 Drehzahlregelung)	78
13.2.3	Einbindung der FBs und DBs.....	79
13.2.4	PROFIBUS-Anschaltung des Servopositionierreglers DIS-2 48/10 FB.....	82

13.2.4.1	Empfangstelegramm Beispielprojekt Drehzahlregelung.....	82
13.2.4.2	Empfangstelegramm Beispielprojekt Positionieren	84
13.2.4.3	Antworttelegramm für die Beispielprojekte	85
13.2.5	Erstellen eines S7 Programms.....	86
13.2.6	Einbinden der GSD-Datei.....	86
13.2.7	Die Hardwarekonfiguration.....	87
13.2.8	Anbindung des Servopositionierreglers	88
13.2.9	Übersicht der Funktions- und Datenbausteine:	90

Abbildungsverzeichnis

Abbildung 3.1: PROFIBUS-Steckverbinder am DIS-2 48/10 FB	19
Abbildung 5.1: Beispiel für das Telegrammformat beim DIS-2 48/10 FB	24
Abbildung 5.2: Hardware-Konfiguration unter SIEMENS S7	26
Abbildung 6.1: Zusammenstellung eines Empfangstelegramms	28
Abbildung 6.2: Zusammenstellung eines Antworttelegramms	30
Abbildung 7.1: Einstellung der physikalischen Einheiten	31
Abbildung 7.2: Getriebefaktor	33
Abbildung 8.1: Einstellung der Betriebsparameter	34
Abbildung 9.1: Vereinfachtes Zustandsdiagramm	44
Abbildung 10.1: Interpretation des Home Offset	55
Abbildung 11.1: Lückenlose Folge von Fahraufträgen	71

1 Allgemeines

1.1 Dokumentation

Das vorliegende Handbuch beschreibt, wie die Feldbus-Anschaltung des Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB unter PROFIBUS-DP erfolgt. Es wird die Einstellung der physikalischen Parameter, die Aktivierung der PROFIBUS-Kommunikation, die Einbindung in die Master-Anschaltung und die Kommunikation mit dem Servopositionierregler beschrieben. Es richtet sich an Personen, die bereits mit dem Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB vertraut sind.

Es enthält Sicherheitshinweise, die beachtet werden müssen.

Weitergehende Informationen befinden sich im

❖ **Benutzerhandbuch DIS-2 48/10, DIS-2 48/10 IC, DIS-2 48/10 FB:**

Beschreibung der Gerätefunktionalität und der Softwarefunktionen der Firmware einschließlich der RS232 Kommunikation. Beschreibung des Parametrierprogramms DIS-2 ServoCommander™ mit einer Anleitung der Erstinbetriebnahme eines Servopositionierreglers DIS-2 48/10 und eine Beschreibung der Technischen Daten und der Gerätefunktionalität sowie Hinweise zur Installation und Betrieb des Servopositionierreglers DIS-2 48/10.

1.2 Dokumentation über PROFIBUS

PROFIBUS (**PRO**cess **FI**eld**BUS**) ist ein von der PROFIBUS Nutzerorganisation e.V. erarbeiteter Standard. Die vollständige Beschreibung des Feldbussystems ist in der folgenden Norm zu finden:

IEC 61158 „Digital data communication for measurement and control – Fieldbus for use in industrial control systems“: Diese Norm gliedert sich in mehrere Teile und definiert 10 „Fieldbus Protocol Types“. Unter diesen ist PROFIBUS als Type 3 spezifiziert. PROFIBUS existiert in zwei Ausprägungen. Darunter findet sich PROFIBUS-DP für den schnellen Datenaustausch in der Fertigungstechnik und Gebäudeautomatisierung (DP = Dezentrale Peripherie). In dieser Norm wird auch die Einbettung in das ISO/OSI-Schichtenmodell beschrieben.

Weitere Informationen, Kontaktadressen etc. sind unter www.profibus.com zu finden.

Weiterführende Dokumentation zum Einsatz von PROFIBUS-DP:

1. PROFIBUS-DP
Grundlagen, Tips und Tricks für Anwender
Manfred Popp
Hüthig-Verlag, Heidelberg 1998
2. Dezentralisieren mit PROFIBUS-DP
Aufbau, Projektierung und Einsatz des PROFIBUS-DP mit Simatic S7
Josef Weigmann, Gerhard Kilian
Siemens, Erlangen/München 1998
3. Der neue Schnelleinstieg für PROFIBUS DP
Von DP-V0 bis DP-V2
Manfred Popp
PROFIBUS Nutzerorganisation e.V., Karlsruhe 2002
4. PROFIdrive – Profile Drive Technology,
Vers. 3.1,
PROFIBUS Nutzerorganisation e.V., Karlsruhe
5. IEC 61158 - Feldbus für industrielle Leitsysteme

2 Sicherheitshinweise für elektrische Antriebe und Steuerungen

2.1 In diesem Handbuch verwendete Symbole



Information

Wichtige Informationen und Hinweise.



Vorsicht!

Die Nichtbeachtung kann hohe Sachschäden zur Folge haben.



GEFAHR !

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



Vorsicht! Lebensgefährliche Spannung.

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

2.2 Allgemeine Hinweise



Bei Schäden infolge von Nichtbeachtung der Warnhinweise in dieser Betriebsanleitung übernimmt die Metronix Meßgeräte und Elektronik GmbH keine Haftung.

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

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

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

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

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



Diese Sicherheitshinweise sind jederzeit einzuhalten.



Versuchen Sie nicht, den Servopositionierregler zu installieren oder in Betrieb zu nehmen, bevor Sie nicht alle Sicherheitshinweise für elektrische Antriebe und Steuerungen in diesem Dokument sorgfältig durchgelesen haben. Diese Sicherheitsinstruktionen und alle anderen Benutzerhinweise sind vor jeder Arbeit mit dem Servopositionierregler durchzulesen.



Sollten Ihnen keine Benutzerhinweise für den Servopositionierregler zur Verfügung stehen, wenden Sie sich an Ihren zuständigen Vertriebsrepräsentanten. Verlangen Sie die unverzügliche Übersendung dieser Unterlagen an den oder die Verantwortlichen für den sicheren Betrieb des Servopositionierreglers.



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



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



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



GEFAHR!

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

2.3 Gefahren durch falschen Gebrauch



GEFAHR!

Hohe elektrische Spannung und hoher Arbeitsstrom!

Lebensgefahr oder schwere Körperverletzung durch elektrischen Schlag!



GEFAHR!

Hohe elektrische Spannung durch falschen Anschluss!

Lebensgefahr oder Körperverletzung durch elektrischen Schlag!



GEFAHR!

Heiße Oberflächen auf dem Gerätegehäuse möglich!

Verletzungsgefahr! Verbrennungsgefahr!



GEFAHR!

Gefahrbringende Bewegungen!

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

2.4 Sicherheitshinweise

2.4.1 Allgemeine Sicherheitshinweise



Der Servopositionierregler entspricht der Schutzklasse IP54, sowie der Verschmutzungsstufe 1. Es ist darauf zu achten, dass die Umgebung dieser Schutz- bzw. Verschmutzungsstufe entspricht.



Nur vom Hersteller zugelassene Zubehör- und Ersatzteile verwenden.



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



Zum Schalten der Steuerkontakte sollten vergoldete Kontakte oder Kontakte mit hohem Kontaktdruck verwendet werden.



Vorsorglich müssen Entstörungsmaßnahmen für Schaltanlagen getroffen werden, wie z.B. Schütze und Relais mit RC-Gliedern bzw. Dioden beschalten.



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



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



Die Hinweise für eine EMV gerechte Installation sind in dem *Kapitel 11.17 des Benutzerhandbuchs* zu entnehmen. Die Einhaltung der durch die nationalen Vorschriften geforderten Grenzwerte liegt in der Verantwortung der Hersteller der Anlage oder Maschine.



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



GEFAHR!

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

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



Ohne Anspruch auf Vollständigkeit gelten unter anderem folgende Vorschriften:

VDE 0100 Bestimmung für das Errichten von Starkstromanlagen bis 1000 Volt

EN 60204 Elektrische Ausrüstung von Maschinen

EN 50178 Ausrüstung von Starkstromanlagen mit elektronischen Betriebsmitteln

2.4.2 Sicherheitshinweise bei Montage und Wartung

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



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

Vermeidung von Unfällen, Körperverletzung und/oder Sachschaden:



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

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



Die eingebaute Motor-Haltebremse oder eine externe, vom Antriebsregelgerät angesteuerte Motor-Haltebremse allein ist nicht für den Personenschutz geeignet!



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

- Wartungsarbeiten und Instandsetzung
- Reinigungsarbeiten
- langen Betriebsunterbrechungen



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



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



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



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



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



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



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



Der Servopositionierregler kann hohe Temperaturen annehmen, die bei Berührung schwere körperliche Verbrennungen verursachen können.

2.4.3 Schutz gegen Berühren elektrischer Teile

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



GEFAHR!

Hohe elektrische Spannung!

Lebensgefahr, Verletzungsgefahr durch elektrischen Schlag oder schwere Körperverletzung!

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



Vor dem Einschalten die dafür vorgesehenen Abdeckungen und Schutzvorrichtungen für den Berührschutz an den Geräten anbringen. Für Einbaugeräte ist der Schutz gegen direktes Berühren elektrischer Teile durch ein äußeres Gehäuse, wie beispielsweise einen Schaltschrank, sicherzustellen. Die Vorschriften VGB4 sind zu beachten!



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



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



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



Elektrische Anschlussstellen der Komponenten im eingeschalteten Zustand nicht berühren.



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



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

2.4.4 Schutz durch Schutzkleinspannung (PELV) gegen elektrischen Schlag

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

- ❖ International: IEC 60364-4-41.
- ❖ Europäische Länder in der EU: EN 50178/1998, Abschnitt 5.2.8.1.



GEFAHR!

Hohe elektrische Spannung durch falschen Anschluss!

Lebensgefahr, Verletzungsgefahr durch elektrischen Schlag!

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

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

2.4.5 Schutz vor gefährlichen Bewegungen

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

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

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

Die Überwachungen in den Antriebskomponenten schließen eine Fehlfunktion in den angeschlossenen Antrieben weitestgehend aus. Im Hinblick auf den Personenschutz, insbesondere

der Gefahr der Körperverletzung und/oder Sachschaden, darf auf diesen Sachverhalt nicht allein vertraut werden. Bis zum Wirksamwerden der eingebauten Überwachungen ist auf jeden Fall mit einer fehlerhaften Antriebsbewegung zu rechnen, deren Maß von der Art der Steuerung und des Betriebszustandes abhängen.

**GEFAHR!**

Gefahrbringende Bewegungen!

Lebensgefahr, Verletzungsgefahr, schwere Körperverletzung oder Sachschaden!

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

2.4.6 Schutz gegen Berühren heißer Teile

**GEFAHR!**

Heiße Oberflächen auf Gerätegehäuse möglich!

Verletzungsgefahr! Verbrennungsgefahr!



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



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



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

2.4.7 Schutz bei Handhabung und Montage

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

**GEFAHR!**

Verletzungsgefahr durch unsachgemäße Handhabung!

Körperverletzung durch Quetschen, Scheren, Schneiden, Stoßen!

Hierfür gelten allgemeine Sicherhinweise:



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



Geeignete Montage- und Transporteinrichtungen verwenden.



Einklemmungen und Quetschungen durch geeignete Vorkehrungen vorbeugen.



Nur geeignetes Werkzeug verwenden. Sofern vorgeschrieben, Spezialwerkzeug benutzen.



Hebeeinrichtungen und Werkzeuge fachgerecht einsetzen.



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



Nicht unter hängenden Lasten aufhalten.

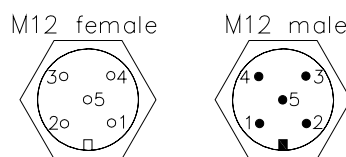


Auslaufende Flüssigkeiten am Boden sofort wegen Rutschgefahr beseitigen.

3 Verkabelung und Steckerbelegung

3.1 Anschlussbelegungen

Das PROFIBUS-Interface am Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB mit Profibus ist gemäß EN 50170 als 5-poliger M12 Stecker (b-kodiert, am Technologie-Steckmodul, als Buchse und als Stecker) ausgeführt.



Pol	Aderfarbe	Signal Profibus
1	-	+5V
2	Grün	A-Leitung
3	-	0V
4	Rot	B-Leitung
5	-	Abschirmung

Abbildung 3.1: PROFIBUS-Steckverbinder am DIS-2 48/10 FB



PROFIBUS-Verkabelung

Aufgrund der sehr hohen möglichen Baudraten empfehlen wir ausschließlich die Verwendung der standardisierten Kabel und Steckverbinder. Diese sind teilweise mit zusätzlichen Diagnosemöglichkeiten versehen und erleichtern im Störfall die schnelle Analyse der Feldbus-Hardware.

Folgen Sie bei dem Aufbau des PROFIBUS-Netzes unbedingt den Ratschlägen der gängigen Literatur bzw. die nachfolgenden Informationen und Hinweise, um ein stabiles, störungsfreies System zu erhalten. Bei einer nicht sachgemäßen Verkabelung können während des Betriebs Störungen auf dem PROFIBUS auftreten, die dazu führen, dass der Servopositionierregler aus Sicherheitsgründen mit einem Fehler abschaltet.

3.2 Busleitung für PROFIBUS

PROFIBUS-Kabel:

Buskabel PROFIBUS: Buchse gerade, geschirmt M12-B-codiert, 2-polig,
 Stift gerade, geschirmt M12-B-codiert, 2-polig

Hersteller: Phoenix Contact

Bestellnummer:	Länge in m
15 18 10 6	0,3
15 18 11 9	0,5
15 18 12 2	1
15 18 13 5	2
15 18 14 8	5
15 18 15 1	10
15 18 16 4	15

3.3 Terminierung und Busabschlusswiderstände

Jedes Bussegment eines PROFIBUS-Netzwerkes ist mit Busabschlusswiderständen zu versehen, um Leitungsreflexionen zu minimieren, ein nahezu konstantes Lastverhalten am Bus zu gewährleisten und ein definiertes Ruhepotential auf der Leitung einzustellen. Die Terminierung erfolgt jeweils am Anfang und am Ende eines Bussegments.

Das PROFIBUS-Modul des Servopositionierreglers DIS-2 48/10 FB hat diese Abschlusswiderstände auf dem Modul integriert. Diese können über die zwei DIP-Schalter auf dem Modul zugeschaltet werden (Schalter auf ON). Auf Grund der hohen Schutzart des Servopositionierreglers DIS-2 48/10 FB können die Abschlusswiderstände von außen nicht bedient werden. Das Zu- bzw. Abschalten der Busabschlußwiderstände ist nur möglich, wenn der Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB vom Motor abgenommen ist.

Daher empfiehlt sich ein Abschlusswiderstand in Form eines M12 Steckers zu verwenden.



Bus-Abschlusswiderstände

Auf dem Technologiemodul sind DIP-Schalter integriert, die das Zuschalten von Bus-Abschlusswiderständen bei Bedarf ermöglichen.

Eine externe Beschaltung ist ebenfalls möglich. Die für die extern beschalteten Abschlusswiderstände benötigte Versorgungsspannung von 5 V wird am PROFIBUS-Anschluss des Moduls (siehe Steckerbelegung) zur Verfügung gestellt.



Die fehlerhafte oder falsche Busterminierung ist eine häufige Fehlerursache bei Störungen.

Ist die eingestellte Baudrate > 1,5 Mbaud müssen aufgrund der kapazitiven Last des Teilnehmers und der somit erzeugten Leitungsreflexion Stecker mit integrierten Längsinduktivitäten (110 nH) verwendet werden.

4 PROFIBUS-DP und PROFIdrive

4.1 Übersicht über DP und dessen Leistungsstufen

Das Kommunikationsprotokoll DP (DP = Dezentrale Peripherie) ist für den schnellen Datenaustausch in der Feldebene konzipiert. Hier kommunizieren zentrale Automatisierungsgeräte, wie SPS, PC oder Prozessleitsysteme über eine schnelle serielle Verbindung mit dezentralen Feldgeräten wie E/A, Antriebe, Ventile, Messumformer oder Analysegeräte. Der Datenaustausch mit den dezentralen Geräten erfolgt vorwiegend zyklisch. Die dafür benötigten Kommunikationsfunktionen sind durch die DP-Grundfunktionen (Leistungsstufe DP-V0) festgelegt.

Ausgerichtet an den speziellen Anforderungen der unterschiedlichen Einsatzgebiete wurde DP über diese Grundfunktion hinaus stufenweise um spezielle Funktionen erweitert, so dass DP heute in drei Leistungsstufen DP-V0, DP-V1 und DP-V2 vorliegt, wobei jede Stufe über einen speziellen Schwerpunkt verfügt. Die wichtigsten Inhalte der drei Stufen sind:

- **DP-V0** Diese Stufe stellt die Grundfunktionalitäten von DP zur Verfügung. Dazu gehören der zyklische Datenaustausch sowie die stations-, modul- und kanalspezifische Diagnose.
- **DP-V1** Diese Stufe enthält Ergänzungen mit Ausrichtung auf die Prozessautomatisierung, vor allem den azyklischen Datenverkehr für Parametrierung, Bedienung, Beobachtung und Alarmbehandlung intelligenter Feldgeräte, parallel zum zyklischen Nutzdatenverkehr. Das erlaubt den Online-Zugriff auf Busteilnehmer über Engineering Tools. Weiterhin enthält DP-V1 Alarme. Dazu gehören unter anderem der Statusalarm, Update-Alarm und ein herstellerspezifischer Alarm.
- **DP-V2** Diese Stufe enthält weitere Ergänzungen und ist vorrangig auf die Anforderungen der Antriebstechnik ausgerichtet. Durch zusätzliche Funktionalitäten wie isochroner Slavebetrieb und Slavequerverkehr u.a. kann DP-V2 damit auch als Antriebsbus zur Steuerung schneller Bewegungsabläufe in Antriebsachsen eingesetzt werden.

Diese Leistungsstufe erfordert eine entsprechende Hardware. Die Steuerungen der Zielanwendungen des Servopositionierreglers DIS-2 48/10 FB verfügen derzeit nicht über diese Hardware. Eine Unterstützung von DP-V2 ist daher nicht vorgesehen.

Die Leistungsstufen von DP sind in der IEC 61158 (5) ausführlich spezifiziert.

Jedes DP-System besteht aus unterschiedlichen Gerätetypen, wobei drei Arten unterschieden werden: DP-Master Klasse 1, DP-Master Klasse 2 und DP-Slaves. Mit DP können Mono- und Multi-Master Systeme realisiert werden. Dadurch wird ein hohes Maß an Flexibilität bei der Systemkonfiguration ermöglicht. Es können maximal 126 Geräte (Master oder Slaves) an einem Bus angeschlossen werden.

Die umfangreichen Diagnosefunktionen von DP ermöglichen eine schnelle Fehlerlokalisierung. Die Diagnosemeldungen werden über den Bus übertragen und beim Master zusammengefasst.

Beim DP-Master Klasse 1 (DPM1) handelt es sich um eine zentrale Steuerung, die in einem festgelegten Nachrichtenzyklus Informationen mit den dezentralen Stationen (Slaves) zyklisch austauscht. Typische DPM1-Geräte sind z.B. speicherprogrammierbare Steuerungen (SPS) oder PCs.

DP-Master Klasse 2 (DPM2) sind Engineerings- Projektierungs- oder Bediengeräte. Sie werden bei der Inbetriebnahme und zur Wartung und Diagnose eingesetzt, um die angeschlossenen Geräte zu konfigurieren, Messwerte und Parameter auszuwerten sowie den Gerätezustand abzufragen. Ein DPM2 muss nicht permanent am Bussystem angeschlossen sein.

Ein Slave ist ein Peripheriegerät (E/A, Antrieb, etc.), welches Prozessinformationen einliest und/oder Ausgangsinformationen zum Eingriff in den Prozess nutzt. Slaves sind im Bezug auf die Kommunikation passive Geräte, sie antworten nur auf eine direkte Anfrage von einem DPM1 oder DPM2.

4.2 Grundfunktionen DP-V0

Die zentrale Steuerung (Master) liest zyklisch die Eingangsinformationen von den Slaves und schreibt die Ausgangsinformationen zyklisch an die Slaves. Hierbei sollte die Buszykluszeit kürzer sein als die Programmzykluszeit des zentralen Automatisierungssystems, die in vielen Anwendungen etwa 10 ms beträgt. Ein hoher Datendurchsatz alleine genügt allerdings nicht für den erfolgreichen Einsatz eines Bussystems. Vielmehr müssen einfache Handhabung, gute Diagnosemöglichkeiten und eine störssichere Übertragungstechnik gewährleistet sein. Bei DP-V0 wurden diese Eigenschaften optimal kombiniert.

Für die Übertragung von 512 Bit Eingangs- und 512 Bit Ausgangsdaten verteilt auf 32 Teilnehmer benötigt DP bei 12 MBit/s nur ca. 1 ms. Bei DP erfolgt die Übertragung der Eingangs- und Ausgangsdaten in einem Nachrichtenzyklus. Die Nutzdatenübertragung erfolgt bei DP mit dem SRD-Dienst (Send and Receive Data Service) der ISO/OSI-Schicht 2.

Die Übertragung von Daten mit dem Dienst DP-V0 erfordert auf den Seiten von Master und Slave die Festlegung, wie viele Daten übertragen werden und welche Bedeutung die Daten besitzen. Bei der Projektierung der PROFIBUS-Anschaltung muss der Anwender daher diese Festlegung treffen. Erst dann sollte die Parametrierung der Feldbus-Anbindung auf beiden Seiten erfolgen.

4.3 Übersicht PROFIdrive

Das „PROFIBUS profile for drive technology“, kurz PROFIdrive, ist ein Standard für Hersteller zur Implementierung von PROFIBUS-Schnittstellen bei Antrieben. Es ist durch die PROFIBUS Nutzerorganisation festgelegt worden. Wie CANopen soll es dem Nutzer eine definierte Schnittstelle zur Programmierung von Servoreglern bieten, die weitgehend herstellerunabhängig ist.

PROFIdrive spezifiziert die Konfiguration, Diagnose, Datenaustausch, Zustandsmaschinen mit einem PROFIBUS-Master. Darüber hinaus werden Application Classes definiert. Die PROFIdrive-Spezifikationen existieren in verschiedenen Versionen, die deutliche Unterschiede besitzen. Der Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB lehnt sich ausschließlich an die Version 3.1 (4) an.

In der PROFIdrive-Spezifikation (4) wird auch eine Zustandsmaschine zur Gerätesteuerung definiert. Die Ansteuerung dieser Zustandsmaschine erfolgt über ein Control und ein Status word. Die Bedeutung der einzelnen Bits ist ebenfalls in der Spezifikation definiert. Die Funktionen dieser beiden Worte sind weitgehend übernommen worden. Lediglich bei einigen Details sind herstellerspezifische Abweichungen eingeführt, die in einem späteren Kapitel dokumentiert und entsprechend gekennzeichnet sind.

Der Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB deckt einen Teil der in der PROFIdrive-Spezifikation definierten Applikationsklassen ab.

PROFIBUS-DP spezifiziert nicht Form und Bedeutung der Nutzdaten selbst. Daher wird für eine PROFIBUS-Anschaltung das Konzept der Parameternummern (PNU) übernommen. Diese Parameternummern tragen einen optionalen Subindex. Unter diesen PNUs gibt es vordefinierte bzw. reservierte Bereiche. Darüber hinaus ist Raum für herstellerspezifische PNUs gegeben.

5 PROFIBUS-Anschaltung

5.1 Einleitung

Zur Herstellung einer funktionsfähigen PROFIBUS-Anschaltung sind mehrere Schritte erforderlich. Einige dieser Einstellungen sollten bzw. müssen vor der Aktivierung der PROFIBUS-Kommunikation ausgeführt werden. Dieses Kapitel liefert eine Übersicht über die entsprechenden Schritte. Das exakte Vorgehen ist in den nachfolgenden Kapiteln detaillierter beschrieben.

Die Übertragung von Daten mit dem Dienst DP-V0 erfolgt über sog. Telegramme. Jeweils auf Seiten des Masters und des Slaves muss vor dem Start des Datenaustausches festgelegt werden, wie viele Daten übertragen werden und welche Bedeutung die Daten besitzen.

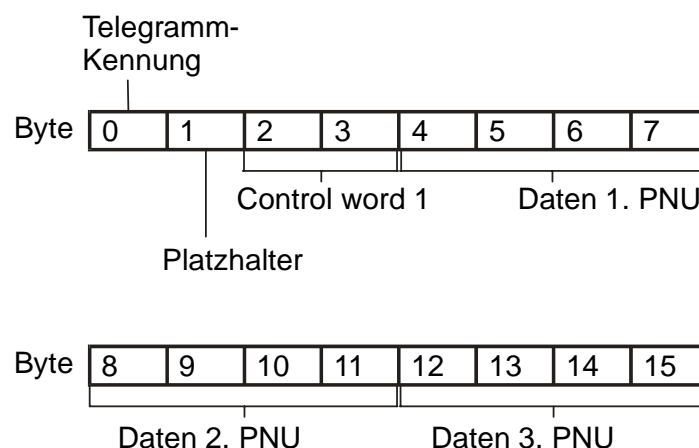


Abbildung 5.1: Beispiel für das Telegrammformat beim DIS-2 48/10 FB

Abbildung 5.1 illustriert ein Beispiel eines Standard-Telegramms für den Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB vom Master zum Slave. Neben der Kennung in Byte 0 erfordert dieser Telegrammtyp in den Bytes 2 und 3 das PROFIdrive Control word 1 zur Gerätesteuerung. Der Inhalt der nachfolgenden Bytes kann frei konfiguriert werden. In diesem Beispiel werden 3 weitere Daten übertragen, jeweils mit einer Größe von 4 Bytes. Für das gesamte Telegramm ergibt sich hier eine Länge von 16 Bytes.

Bei der Projektierung der PROFIBUS-Anschaltung muss der Anwender daher diese Festlegungen treffen. Erst dann sollte die Parametrierung der Feldbus-Anbindung auf beiden Seiten erfolgen. Es wird empfohlen, zuerst die Parametrierung des Slaves durchzuführen. Danach wird der Master konfiguriert. Bei korrekter Parametrierung ist die Applikation sofort ohne Kommunikationsfehler bereit.

5.2 Übersicht Slave

Dieses Kapitel liefert eine Übersicht über die auf Seiten des Slaves erforderlichen Schritte zur Parametrierung und Konfiguration. Da einige Parameter erst nach Speichern und Reset wirksam werden, ist folgendes Vorgehen empfohlen:

1. Konfiguration der Telegramme mit dem *Telegrammeditor*, Kapitel 6
2. Auswahl und Parametrierung der *Physikalische Einheiten*, Kapitel 7
3. Konfiguration und Aktivierung der *Betriebsparameter*, Kapitel 8

Die Festlegung der Bedeutung der Daten erfolgt auf Seiten des Slaves durch Eingabe der Parameternummern (PNU). Dies erfolgt mittels des **Telegrammeditors** des Parametrierprogramms DIS-2 ServoCommander™. Die Anzahl der Bytes für die jeweilige PNU wird automatisch angezeigt. Im Telegrammeditor wird zur Kontrolle die Gesamtlänge des Telegramms mit angezeigt.

Wichtige Prozessdaten der Bedeutungen Position, Geschwindigkeit und Beschleunigung werden in **physikalischen Einheiten** übergeben. Diese sollten vor der Aufnahme der Kommunikation parametrieren werden, da sie festlegen, wie die Daten im Servopositionierregler interpretiert werden.

Sind diese Schritte abgeschlossen, müssen die **Betriebsparameter** der PROFIBUS-Anschaltung eingestellt werden. Vor der Aktivierung der Kommunikation muss die Slave-Adresse korrekt eingestellt werden. Für diese können zusätzliche Optionen zur Steuerung der Adressvergabe über eine externe Beschaltung aktiviert werden.

5.3 Übersicht Master

Dieses Kapitel liefert eine Übersicht über die auf Seiten des Masters erforderlichen Schritte zur Parametrierung und Konfiguration. Folgendes Vorgehen wird empfohlen:

1. Installation der **GSD-Datei**
2. Angabe der **Slave-Adresse**
3. Konfiguration der **Ein- und Ausgangsdaten**

Auf der Seite des Masters ist der Servopositionierregler in den PROFIBUS einzubinden. Dazu wird zunächst die **GSD-Datei** installiert, falls dies noch nicht geschehen ist. Anschließend sind für den Slave die Adresse und die Eingangs- und Ausgangsdaten zu konfigurieren.

Nachfolgend wird dies beispielhaft für die Einbindung unter SIEMENS SIMATIC S7 dargestellt.

Zur Einbindung des Servopositionierreglers in das PROFIBUS-Netzwerk muss dieser im Hardware-Katalog selektiert werden. Der Ordner „DIS-2 FB“ ist per Drag & Drop auf das PROFIBUS-DP-Mastersystem zu ziehen. Unmittelbar darauf wird die **Slave-Adresse** erfragt.

Daraufhin erscheint die Bitmap des Servopositionierreglers am Mastersystem und ist zu markieren. Dann müssen die Länge der **Ein- und Ausgangsdaten** festgelegt werden. Dazu sind in der GSD-Datei entsprechende Module vorbereitet. Jeweils ein Modul für Eingangsdaten und ein Modul für Ausgangsdaten sind mit der entsprechenden Länge an jeweils einen Steckplatz einzufügen.

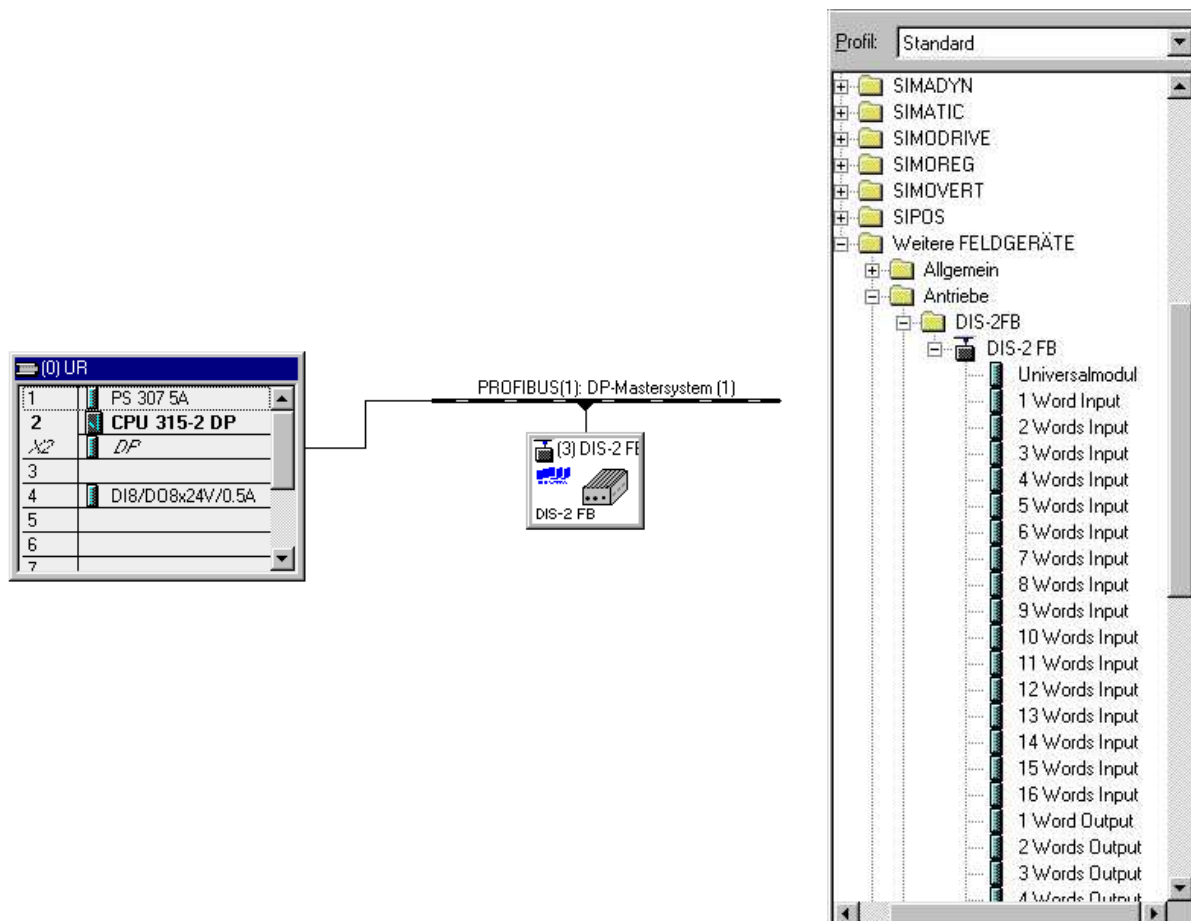


Abbildung 5.2: Hardware-Konfiguration unter SIEMENS S7



Um eine einwandfreie Funktion zu erhalten, empfehlen wir, nur jeweils einen Bereich für Eingangs- und Ausgangsdaten festzulegen (s. obiges Beispiel).

Weitere Hinweise zum Aufbau der Hardware-Konfiguration entnehmen Sie bitte *Kapitel 6 Telegrammeditor* bzw. *Kapitel 13 Funktions- und Datenbausteine für SIEMENS S7* mit kompletten Beispielprojekten einschließlich Funktions- und Datenbausteinen für SIMATIC S7.

6 Telegrammeditor

6.1 Einleitung

Mit dem Telegrammeditor wird festgelegt, wie der Servopositionierregler die empfangenen und zu sendenden Daten zu interpretieren hat. Die Firmware des Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB unterstützt den Datenaustausch mit dem Dienst DP-V0. Die Daten werden zyklisch mit sog. Telegrammen ausgetauscht. Hierbei werden die beiden folgenden Gruppen unterschieden:

- ❖ **Empfangstelegramme:** Übertragene Daten vom Master zum Slave, auch als **Ausgangsdaten** bezeichnet.
- ❖ **Antworttelegramme:** Zu übertragende Daten vom Slave zum Master, auch als **Eingangsdaten** bezeichnet.

Jedes Telegramm kann maximal 10 Einträge aufweisen.

Im Projekt des PROFIBUS-Masters werden Datenbereiche erstellt, z.B. Datenbausteine. In diese Datenbereiche werden die Eingangs- und Ausgangsdaten von Master und Slave abgelegt. Beim Projektieren muss der Anwender die Inhalte und deren Reihenfolge sowie die Größe der beiden Datenbereiche übereinstimmend auf Seiten von Master und Slave angeben.

Diese Parametrierungen sollten vor der Aktivierung der Kommunikation durchgeführt werden.

6.2 Empfangstelegramme

Die Firmware des Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB unterstützt 2 Empfangstelegramme. Die nachfolgende Tabelle gibt eine Übersicht über Betriebsartbindung der Empfangstelegramme:

Telegramm	Betriebsart
Empfangstelegramm 0	Positionieren
Empfangstelegramm 1	Drehzahlregelung

Sobald eine entsprechende Telegrammkennung im Servopositionierregler gelesen wird, erfolgt die Überprüfung und ggf. Parametrierung der entsprechenden Betriebsart.

Für jedes Empfangstelegramm sind die Parameternummern einzutragen. Damit ist die Information über die Bedeutung der Daten im Telegramm im Servopositionierregler hinterlegt. Es ist zu beachten, dass bei den Empfangstelegrammen 0 und 1 an der Adresse 2 jeweils das sogenannte Control word

eingetragen ist bzw. wird (Länge: 2 Byte). Diese einheitliche Festlegung erleichtert die Erstellung von Applikationen bzw. die Anwendung der von Metronix erstellten Beispielprojekte für SIEMENS SIMATIC S7. Die weiteren Einträge können beliebig aus dem Objektverzeichnis der Parameternummern ausgewählt werden. Hierbei ist lediglich die Eignung zu beachten. Reine Istwertdaten können beispielsweise nicht in Empfangstelegramme eingetragen werden.

Bei den Empfangstelegrammen sind zusätzlich noch die Antworttelegramme zu selektieren. Der Anwender kann für jedes Empfangstelegramm ein eigenes Antworttelegramm festlegen und konfigurieren. In den meisten Fällen ist es jedoch einfacher, für alle Betriebsarten (Empfangstelegramme 0 und 1) das gleiche Antworttelegramm zu verwenden. Dies reduziert den Programmieraufwand auf Seiten des Masters. Darüber hinaus werden vom Master in der Regel in allen Betriebsarten die gleichen Istwertdaten vom Servopositionierregler benötigt.

Abbildung 6.1 zeigt ein Beispiel für das Empfangstelegramm 0 (Betriebsart Positionieren). Die Einträge können durch Markieren direkt geändert bzw. vom letzten Eintrag ausgehend sukzessive gelöscht werden. Beim Markieren eines Eintrages erscheint ein zusätzliches Feld, in dem die Parameternummer eingegeben werden kann. Neue Telegrammeinträge werden am Ende angefügt. Sofern zwischen Master und Slave eine Kommunikation etabliert werden konnte, wird oberhalb der Schaltfläche „Eintrag ändern“ eine zusätzliche Diagnoseinformation eingeblendet. Es wird die vom Master konfigurierte tatsächliche Länge des Telegramms vom Master zum Slave angezeigt.

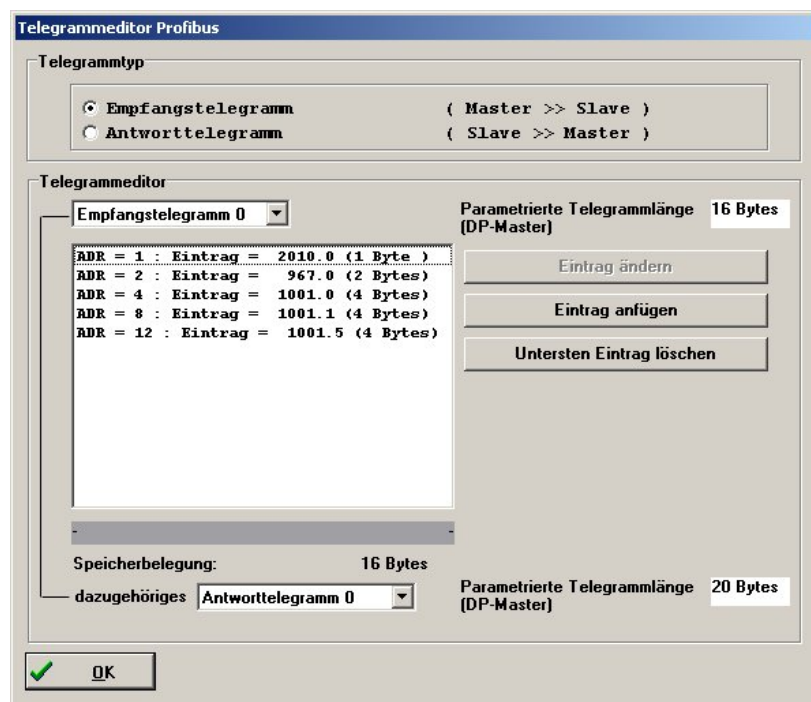


Abbildung 6.1: Zusammenstellung eines Empfangstelegramms

In dem in Abbildung 6.1 dargestellten Beispiel werden folgende Parameter übertragen:

Adresse	Inhalt (Parameternummer)	Beschreibung
0	Kennung (= 0xE0)	Fest eingestellte Kennung
1	8 Bit Platzhalter (PNU 2010 0)	frei
2	Control word 1 (PNU 967 0)	Steuerwort zur Gerätesteuerung, muss fest an dieser Adresse liegen
4	Zielposition (PNU 1001 0)	Zielposition, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Position
8	Fahrgeschwindigkeit (PNU 1001 1)	Fahrgeschwindigkeit während der Positionierung, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Drehzahl
12	Beschleunigungen (PNU 1001 5)	Kombination der Werte für Beschleunigung und Bremsbeschleunigung, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Beschleunigung

Detailliertere Beschreibungen zu den Parameternummern sind den *Kapiteln 9 Gerätesteuerung, 10 Herstellerspezifische Parameternummern* und *12 Profilspezifische Parameternummern* zu entnehmen.

6.3 Antworttelegramme

Die Firmware des Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB unterstützt 2 Antworttelegramme.

Für jedes Antworttelegramm sind die Parameternummern einzutragen. Damit ist die Information über die Bedeutung der Daten im Telegramm im Servopositionierregler hinterlegt. Es ist zu beachten, dass bei den Antworttelegrammen 0 und 1 an der Adresse 2 jeweils das sog. Status word eingetragen ist bzw. wird (Länge: 2 Byte). Diese einheitliche Festlegung erleichtert die Erstellung von Applikationen bzw. die Anwendung der von Metronix erstellten Beispielprojekte für SIEMENS SIMATIC S7. Die weiteren Einträge können beliebig aus dem Objektverzeichnis der Parameternummern ausgewählt werden. Hierbei ist lediglich die Eignung zu beachten. Parameter, die nur geschrieben werden können, können beispielsweise nicht in Antworttelegramme eingetragen werden.

Abbildung 6.2 zeigt ein Beispiel für das Antworttelegramm 0. Die Einträge können durch Markieren direkt geändert bzw. vom letzten Eintrag ausgehend sukzessive gelöscht werden. Beim Markieren eines Eintrages erscheint ein zusätzliches Feld, in dem die Parameternummer eingegeben werden kann. Neue Telegrammeinträge werden am Ende angefügt. Sofern zwischen Master und Slave eine Kommunikation etabliert werden konnte, wird oberhalb der Schaltfläche „Eintrag ändern“ eine zusätzliche Diagnoseinformation eingeblendet. Es wird die vom Master konfigurierte tatsächliche Länge des Telegramms vom Slave zum Master angezeigt.

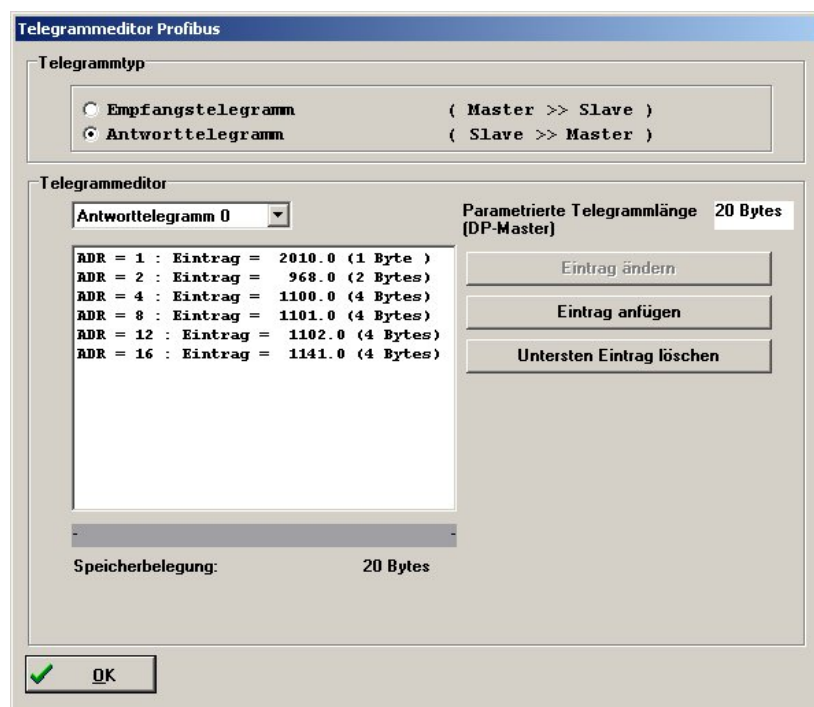


Abbildung 6.2: Zusammenstellung eines Antworttelegramms

In dem in Abbildung 6.2 dargestellten Beispiel werden folgende Parameter übertragen:

Adresse	Inhalt (Parameternummer)	Beschreibung
0	Kennung (= 0xF0)	Fest eingestellte Kennung
1	Betriebsart (PNU 1500 0)	Aktuelle Betriebsart des Servopositionierreglers
2	Status word 1 (PNU 968 0)	Statuswort zur Gerätesteuerung, muss fest an dieser Adresse liegen
4	Istposition (PNU 1100 0)	Aktuelle Istposition, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Position
8	Drehzahlwert (PNU 1101 0)	Aktueller Drehzahlwert, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Drehzahl
12	Wirkstromwert (PNU 1102 0)	Über diesen Parameter wird der Wirkstrom-Istwert gelesen. Dieser wird bezogen auf den Motornennstrom in Promille zurückgegeben
16	Status digitale Eingänge (PNU 1141 0)	Aktueller Status der digitalen Eingänge, Bitbelegung siehe Beschreibung der PNU.

Detailliertere Beschreibungen zu den Parameternummern sind den *Kapiteln 9 Gerätesteuerung, 10 Herstellerspezifische Parameternummern, 11 Betriebsarten und 12 Profilspezifische Parameternummern* zu entnehmen.

7 Physikalische Einheiten

Für die korrekte Funktion ist es notwendig, dass die Einheit der über den Feldbus übertragenen Prozessdaten festgelegt werden. Diese können über das Fenster **Physikalische Einheiten Profibus** unter **Parameter – Feldbus - PROFIBUS** eingestellt werden. **Die Parameter für die physikalischen Einheiten sollten einmalig eingestellt und nicht während einer laufenden Applikation geändert werden.**

Bei Auswahl der Einheiten werden intern entsprechende Faktoren berechnet, so dass der Anwender die gewünschte Einheit nur noch selektieren muss. Getriebefaktor und Vorschubkonstante werden als separate Parameter angegeben.

Abbildung 7.1 zeigt das Fenster des Programms DIS-2 ServoCommander™ zur Einstellung der physikalischen Einheiten.

The screenshot shows a dialog box titled "Physikalische Einheiten Profibus". It has several input fields and dropdown menus:

- Lage**: Dropdown menu showing "Umdrehungen/1000 [U/1000]".
- Geschwindigkeit**: Dropdown menu showing "Umdrehungen/Minute [U/min]".
- Beschleunigung**: Dropdown menu showing "(Umdrehungen pro Minute)/Sekunde [U/min/s]".
- Vorschubkonstante**: A group box containing a text field with "1,0000000000" and a dropdown menu showing "Keine Einheit []".
- Getriebe**: A group box containing two text fields: "Antrieb:" with "1" and "Abtrieb:" with "1".
- At the bottom are two buttons: "OK" (with a green checkmark icon) and "Abbruch" (with a red X icon).

Abbildung 7.1: Einstellung der physikalischen Einheiten

Aus den eingestellten physikalischen Einheiten werden bei der Eingabe in der Firmware automatisch Konvertierungsfaktoren gewonnen. Diese bestehen aus Zähler und Nenner, die jeweils nicht größer als 32 Bit werden dürfen. Kommt es bei der Eingabe der Faktoren hier zu einem Überlauf, wird der Wert nicht angenommen. In diesem Fall müssen die Faktoren bzw. die physikalischen Einheiten korrigiert werden.

Es ist zu beachten, dass einige Größen nicht immer sinnvoll genutzt werden können. In einem rein rotatorischen System wird z.B. keine Vorschubkonstante benötigt. Darüber hinaus verfügt die Vorschubkonstante über eine physikalische Einheit. Ist diese nicht passend parametrierbar, dann wird die Vorschubkonstante nicht berücksichtigt.



Beispiele:

1. Lage in Umdrehungen, Vorschubkonstante in mm/Umdrehung:
=> Die Vorschubkonstante wird **ignoriert**.
2. Lage in mm, Vorschubkonstante ohne Einheit:
=> Die Vorschubkonstante wird wie ein Getriebefaktor **berücksichtigt**.
3. Lage in mm, Vorschubkonstante in μm /Umdrehung
=> Die Vorschubkonstante wird mit dem Faktor 1000 **berücksichtigt**.



Der Wert der Vorschubkonstante wird für die jeweilige physikalische Einheit ignoriert, wenn die Vorschubkonstante eine translatorische Einheit besitzt und für die physikalische Größe eine rotatorische Einheit ausgewählt ist.

Probleme sind im laufenden Betrieb dann nur zu erwarten, wenn der interne Wert oder der von außen eingegebene Wert durch die Umrechnung nicht mehr darstellbar ist. In diesem Fall wird ein Fehler ausgelöst. Auch hier sind die Einstellungen der physikalischen Einheiten zu prüfen.

Bei der Parametrierung der Anzeigeeinheiten können Übergangszustände auftreten, die zu einem Überlauf der physikalischen Einheiten führen. In diesem Fall wird der Fehler 59 „allg. Arithmetik-Fehler“ generiert. Ob die Parametrierung tatsächlich ungültig ist, lässt sich in diesem Fall nur durch Speichern und anschließenden Reset feststellen. Liegt hiernach kein Fehler 59 mehr vor, dann sind die Einstellungen gültig.



Führen Sie Speichern und Reset aus, wenn bei der Parametrierung der physikalischen Einheiten der Fehler 59 auftritt. Liegt nach dem Reset keine Fehlermeldung mehr vor, sind die physikalischen Einheiten gültig.

Abbildung 7.2 illustriert die Interpretation des Getriebefaktors. Im Menü Physikalische Einheiten Profibus des Parametrierprogramms DIS-2 ServoCommander™ bezieht sich der Wert „Antrieb“ auf U_{EIN} , der Wert „Abtrieb“ auf U_{AUS} .

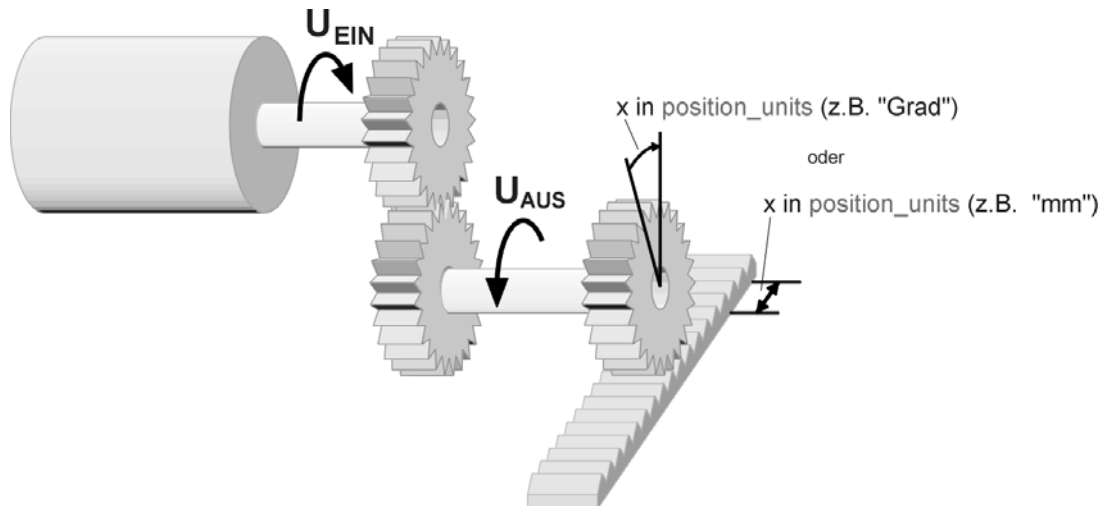


Abbildung 7.2: Getriebefaktor



Beispiel:

Wenn der Motor 10 Umdrehungen ausführt und ein angeschlossenes Getriebe am Ausgang 1 Umdrehung ausführt, dann entspricht das folgendem Eintrag:

Antrieb: 10

Abtrieb: 1

Jetzt kann in den Einheiten des Abtriebs parametriert werden.

Getriebefaktor und Vorschubkonstante sind positiv definiert. Falls die Orientierung der Applikation gedreht werden soll, so kann dies in der Parametriersoftware DIS-2 ServoCommander™ im Fenster „Kommandos“ erreicht werden.

8 Betriebsparameter

Dieses Kapitel beschreibt alle notwendigen Maßnahmen, um eine Kommunikation über PROFIBUS-DP herzustellen. Die Einstellung der im Folgenden beschriebenen Parameter erfolgt über die serielle Schnittstelle mit dem Programm DIS-2 ServoCommander™.

8.1 Betriebsparameter PROFIBUS

Zur Konfiguration der Kommunikation auf Seiten des Servopositionierreglers ist lediglich die Angabe der Slave-Adresse erforderlich. Anschließend kann die Kommunikation aktiviert werden. Es ist zu beachten, dass die Aktivierung der PROFIBUS-Kommunikation nur nach einem Save & Reset erfolgt. Die Deaktivierung der Kommunikation erfolgt dagegen unmittelbar. Abbildung 8.1 zeigt das Fenster des Parametrierprogramms zur Einstellung der Betriebsparameter.

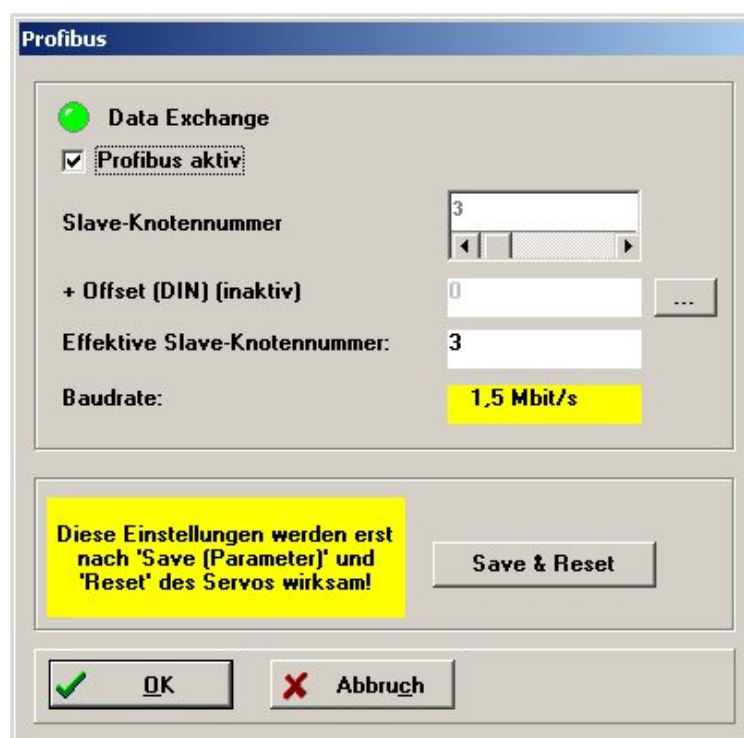


Abbildung 8.1: Einstellung der Betriebsparameter

Bei aktivierter Kommunikation kann der Basiswert der Slave-Adresse nicht mehr verändert werden.

Die Slave-Adresse kann ausgehend von dem eingestellten Basiswert durch Optionen über geeignete Hardware-Beschaltung erhöht werden. Vorgesehen sind hierfür die digitalen Eingänge DIN0..5. Die Zustände der jeweiligen Eingänge werden unmittelbar nach Reset einmalig gelesen und für die Berechnung der effektiven Slave-Adresse herangezogen. Nachträgliche Änderungen bleiben unwirksam. Die Optionen besitzen unterschiedliche Wertigkeit:

Option	Aktiv bei	Wertigkeit
Addition von DIN0..5	+ 24 V DC	0..63
Addition von DIN4+ 5	+ 24 V DC	16, 32 ,48

Die **Baudrate** der PROFIBUS-Kommunikation wird von der eingesetzten Hardware automatisch erkannt. Nach einer erfolgreich etablierten Verbindung zwischen Master und Slave wird die erkannte Baudrate in diesem Menü angezeigt. Die folgenden Baudraten werden vom Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB unterstützt:

Baudrate
9,6 kBaud
19,2 kBaud
45,45 kBaud
93,75 kBaud
187,5 kBaud
500,0 kBaud
1,5 MBaud
3,0 MBaud
6,0 MBaud
12,0 MBaud

9 Gerätesteuerung

9.1 Übersicht

Um die Ansteuerung eines Feldgerätes (Slave) herstellerunabhängig zu machen, sind in der PROFIdrive-Spezifikation (4) zwei Datenworte spezifiziert. Über das **Control word 1** werden die wesentlichen Gerätefunktionen durch den Master gesteuert, während der Status des Gerätes im **Status word 1** zurückgelesen wird. Das Profil PROFIdrive legt dabei fest, in welcher Reihenfolge beispielsweise bestimmte Bits gesetzt werden müssen, um die Endstufe des Servoreglers freigegeben zu können.

Die Gerätesteuerung der Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB erfolgt in Anlehnung an das im Profil PROFIdrive spezifizierte Zustandsdiagramm. Die Umsetzung und eventuelle herstellerspezifische Abweichungen sind in *Kapitel 9.4 Zustandsdiagramm und Gerätesteuerung* detaillierter beschrieben.

Control word und Status word sind lediglich in Anlehnung an die PROFIdrive Spezifikation implementiert. Abweichungen von der Spezifikation sind vermerkt. Darüber hinaus besitzen einige Bits in Abhängigkeit von der Betriebsart teilweise unterschiedliche Bedeutungen. Im Folgenden werden zunächst Control- und Status word beschrieben. Danach wird die Gerätesteuerung unter Verwendung dieser beiden Datenworte erläutert.

9.2 Control word 1

Mit dem **Control word 1** werden verschiedene Gerätefunktionen gesteuert, z.B. die Reglerfreigabe. Einzelne Bits haben dafür entsprechende Bedeutung. Die Anwendung dieser Bits wird in *Kapitel 9.4 Zustandsdiagramm und Gerätesteuerung* beschrieben. Dabei ist die Bedeutung der einzelnen Bits an das Profil PROFIdrive angelehnt. Zusätzlich sind einige Funktionen herstellerspezifisch ausgeführt sowie einige Bits mit herstellerspezifischer Funktionalität definiert.

PNU	967
Subindex	0
Name	Control word 1
Datentyp	UINT16
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	-
Default-Wert	0

In den Empfangstelegrammen 0 und 1 ist das Control word 1 an einer festen Position enthalten. Es wird jeweils als letztes Datum ausgewertet, dadurch wird z.B. eine neue Zielpositionen zuerst geschrieben. Ein gleichzeitig übertragenes Kommando zum Starten einer Positionierung bezieht sich daher immer auf die Daten, die im gleichen Telegramm übertragen worden sind.

Eine Reihe von Bits hat in Abhängigkeit von der Betriebsart unterschiedliche Bedeutung. Die beiden nachfolgenden Tabellen listen die Bedeutung für die beiden Betriebsarten auf.

Bit	Control word 1 in Betriebsart Drehzahlregelung	
	Bedeutung	Verhalten
0	ON / OFF (OFF 1)	siehe Abschnitt Gerätesteuerung, <i>Kapitel 9.4 Zustandsdiagramm und Gerätesteuerung</i>
1	No coast stop (no OFF 2) / coast stop (OFF 2)	
2	No quick stop (no OFF 3) / quick stop (OFF 3)	
3	Enable Operation / Disable Operation	
4*	Rampengenerator ein / Rampengenerator zurücksetzen	1: Alle Drehzahlsollwerte freigegeben 0: Alle Drehzahlsollwerte gesperrt.
5*	Rampengenerator fortsetzen / Rampengenerator anhalten	1: Sollwertrampe freigeschaltet 0: Sollwertrampe angehalten (eingefroren).
6*	Sollwert freigeben / Sollwert sperren	1: Alle Sollwerteingänge für Rampe frei 0: Alle Sollwerteingänge für Rampe deaktiviert
7	Fehlerquittierung (Flanke von 0->1)	Aktive Fehler werden quittiert, sofern möglich
8*	Tippen 1 an / Tippen 1 aus	0->1: Fahrgeschwindigkeit aus Positionsdatensatz Tippen wird als positiver Drehzahlsollwert vorgegeben 1->0: Anhalten mit Bremsbeschleunigung gemäß Positionssatz Tippen
9*	Tippen 2 an / Tippen 2 aus	0->1: Fahrgeschwindigkeit aus Positionsdatensatz Tippen wird als negativer Drehzahlsollwert vorgegeben 1->0: Anhalten mit Bremsbeschleunigung gemäß Positionssatz Tippen
10	Kontrolle durch die SPS / Keine Kontrolle durch die SPS	1: Control Word 1 wird ausgewertet 0: Control Word 1 wird nicht ausgewertet
11*	Gerätespezifisch	frei
12-15	Gerätespezifisch	frei

*: Abweichende Bedeutung in anderer Betriebsart.

Tabelle 9.1: Control word 1 für Betriebsart Drehzahlregelung

Bit	Control word 1 in Betriebsart Positionieren	
	Bedeutung	Verhalten
0	ON / OFF (OFF 1)	siehe Abschnitt Gerätesteuerung, <i>Kapitel 9.4 Zustandsdiagramm und Gerätesteuerung</i>
1	No coast stop (no OFF 2) / coast stop (OFF 2)	
2	No quick stop (no OFF 3) / quick stop (OFF 3)	
3	Enable Operation / Disable Operation	
4*	Anstehenden Fahrauftrag nicht abbrehen / Anstehenden Fahrauftrag abbrehen	0: laufende Positionierung abbrehen bzw. keine Positionierung starten 1: keine Aktion
5*	Kein Zwischenstopp / Zwischenstopp	0: Keine Aktion bzw. keine Positionierung starten 0->1: Beschleunigungen gem. akt. Positionssatz wieder auf Fahrgeschwindigkeit 1: Keine Aktion 1->0: Stoppen mit Bremsbeschleunigung gemäß aktuellem Positionssatz
6*	Flanke: Fahrauftrag aktivieren***	Herstellerspezifische Implementierung: 0->1: Start der Positionierung unter dem eingestellten Positionsdatensatz bei erfüllten Randbedingungen
7	Fehlerquittierung (Flanke von 0->1)	Fehlerquittierung aufrufen
8*	Tippen 1 an / Tippen 1 aus	Herstellerspezifische Implementierung 0->1: Positionierung gemäß Positionssatz Tippen in positiver Richtung starten 1->0: Anhalten mit Bremsbeschleunigung gemäß Positionssatz Tippen
9*	Tippen 2 an / Tippen 2 aus	Herstellerspezifische Implementierung 0->1: Positionierung gemäß Positionssatz Tippen in negativer Richtung starten 1->0: Anhalten mit Bremsbeschleunigung gemäß Positionssatz Tippen
10	Kontrolle durch die SPS / Keine Kontrolle durch die SPS	1: Control Word 1 wird ausgewertet 0: Control Word 1 wird nicht ausgewertet
11*	Start / Stop Referenzfahrt	1: (Keine Aktion) Referenzfahrt fortsetzen 1->0: Referenzfahrt noch aktiv: Abbruch der Referenzfahrt ohne Fehler, Referenzfahrt bereits beendet: Keine Aktion 0: Keine Aktion 0->1: Starten der Referenzfahrt
12**	Relativ / absolut	Bei Start einer Positionierung 1: Relative Positionierung 0: Absolute Positionierung
13**	Laufende Positionierung unterbrechen / anhängen	Bei Start einer Positionierung 1: Akt. Positionierung unterbrechen, sofort neue starten 0: Positionierung an laufende am Ende anhängen

Bit	Control word 1 in Betriebsart Positionieren	
	Bedeutung	Verhalten
14-15	Gerätespezifisch	

*: Abweichende Bedeutung in anderer Betriebsart.

**: Herstellerspezifisches Bit

***: Herstellerspezifische Abweichung von der PROFIdrive Spezifikation

Tabelle 9.2: Control word 1 für Betriebsart Positionieren

Hinweise zu Tabelle 9.2:

- 1): Das Kommando "Fahrauftrag aktivieren" startet den über PNU 1002 0 selektierten Positionssatz. Wird der PROFIBUS-Positionssatz gestartet, dann werden die aktuellen Optionen des Control word 1 übernommen. Andernfalls werden die Optionen des jeweiligen Positionssatzes wirksam.
- 2): Für den Start einer Positionierung gelten die folgenden Randbedingungen:
 - Bit 4 = 1 (Fahrauftrag nicht abbrechen)
 - Bit 5 = 1 (Kein Zwischenstopp)
 - Keine Referenzfahrt aktiv
- 3): Die parametrierbaren Optionen werden berücksichtigt, z.B. „Mit Anschlusspositionierung“.

In *Kapitel 9.4 Zustandsdiagramm und Gerätesteuerung* ist die Gerätesteuerung beschrieben. Der Servopositioniererregler nimmt verschiedene Zustände ein, zwischen denen definierte Übergänge ausgeführt werden können. Diese Übergänge werden durch sog. Kommandos über die Bits 0..3 ausgelöst. Die Kommandos werden genauer in *Kapitel 9.4 Zustandsdiagramm und Gerätesteuerung* erläutert. Diese sind zur Übersicht in der nachfolgenden Tabelle dargestellt:

Kommando:	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Zustands- übergänge
	0008 _h	0004 _h	0002 _h	0001 _h	
OFF	×	1	1	0	1, 5, 11
ON	×	1	1	1	2
Coast Stop	×	×	0	×	6, 7, 8
Quick Stop	×	0	1	×	9, 10, 12
Disable Operation	0	1	1	1	4
Enable Operation	1	1	1	1	3

Tabelle 9.3: Übersicht aller Kommandos (× = nicht relevant)



Da einige Statusänderungen einen gewissen Zeitraum beanspruchen, müssen alle über das **Control word 1** ausgelösten Zustandsänderungen über das **Status word 1** zurückgelesen werden. Erst wenn der angeforderte Status auch im **Status word 1** gelesen werden kann, darf über das **Control word 1** ein weiteres Kommando eingeschrieben werden.

9.3 Status word 1

Mit dem **Status word 1** werden verschiedene Gerätezustände wiedergespiegelt, z.B. eine aktive Reglerfreigabe. Einzelne Bits haben dafür entsprechende Bedeutung. Dies wird geschlossen in *Kapitel 9.4 Zustandsdiagramm und Gerätesteuerung* beschrieben. Dabei ist die Bedeutung der einzelnen Bits an das Profil PROFIdrive angelehnt. Zusätzlich sind einige Funktionen herstellerspezifisch ausgeführt sowie einige Bits mit herstellerspezifischer Funktionalität definiert.

PNU	968
Subindex	0
Name	Status word 1
Datentyp	UINT16
Zugriff	ro
Einheit	-
Wertebereich	-
Default-Wert	-

In den Antworttelegrammen 0 und 1 ist das Status word 1 an einer festen Position enthalten.

Eine Reihe von Bits hat in Abhängigkeit von der Betriebsart unterschiedliche Bedeutung. Die beiden nachfolgenden Tabellen listen die Bedeutung für die beiden Betriebsarten auf.

Bit	Status word 1 in Betriebsart Drehzahlregelung	
	Bedeutung	Umsetzung
0	1: Ready To Switch On 0: Not Ready To Switch On	siehe Abschnitt Gerätesteuerung, <i>Kapitel 9.4 Zustandsdiagramm und Gerätesteuerung</i>
1	1: Ready To Operate 0: Not Ready To Operate	
2	1: Operation Enabled 0: Operation Disabled	
3	1: Fault Present 0: No Fault Present	1: Aktive Fehler 0: Kein Fehler aktiv
4	1: No OFF2 0: OFF2	1: Kein OFF2-Kommando aktiv 0: OFF2-Kommando (Control Word 1, Endstufe Aus) aktiv
5	1: No OFF3 0: OFF3	1: Kein OFF3-Kommando aktiv 0: OFF3-Kommando (Control Word 1, Quick stop) aktiv
6	1: Switching On Inhibited 0: Switching On Not Inhibited	1: Der Servopositioniererregler hat seinen Selbsttest abgeschlossen. PROFIBUS-Kommunikation ist möglich 0: Der Servopositioniererregler hat seinen

Bit	Status word 1 in Betriebsart Drehzahlregelung	
	Bedeutung	Umsetzung
		Selbsttest nicht abgeschlossen. PROFIBUS-Kommunikation ist nicht möglich
7	1: Warning Present 0: No Warning Present	1: Aktive Warnung und/oder Sollwertsperrung durch Endschalter in mindestens einer Drehrichtung 0: Keine Warnung aktiv
8*	1: Drehzahlfehler innerhalb Toleranz 0: Drehzahlfehler ausserhalb Toleranz	1: Die Istdrehzahl liegt innerhalb des parametrierbaren Meldefensters um die Solldrehzahl 0: Die Istdrehzahl liegt ausserhalb des parametrierbaren Meldefensters um die Solldrehzahl
9	1: Kontrolle durch die SPS 0: Keine Kontrolle durch die SPS	Spiegelung von Bit 10 aus dem Control word 1
10*	1: f oder n erreicht 0: f oder n nicht erreicht	1: Istgeschwindigkeit > frei parametrierbarer Vergleichsdrehzahl ¹⁾ 0: Istgeschwindigkeit < frei parametrierbarer Vergleichsdrehzahl ¹⁾
11-13*	Gerätespezifisch	frei
14-15	Gerätespezifisch	frei

*: Abweichende Bedeutung in anderer Betriebsart.

Tabelle 9.4: Status word 1 für Betriebsart Drehzahlregelung

¹⁾: Dieser Vergleich erfolgt immer unter Berücksichtigung des Vorzeichens, also nicht auf den Betrag von Istdrehzahl bzw. Vergleichsdrehzahl.

Bit	Status word 1 in Betriebsart Positionieren	
	Bedeutung	Umsetzung
0	1: Ready To Switch On 0: Not Ready To Switch On	siehe Abschnitt Gerätesteuerung, Kapitel 9.4 <i>Zustandsdiagramm und Gerätesteuerung</i>
1	1: Ready To Operate 0: Not Ready To Operate	
2	1: Operation Enabled 0: Operation Disabled	
3	1: Fault Present 0: No Fault Present	1: Aktive Fehler 0: Kein Fehler aktiv
4	1: No OFF2 0: OFF2	1: Kein OFF2-Kommando aktiv 0: OFF2-Kommando (Control Word 1, Endstufe Aus) aktiv
5	1: No OFF3 0: OFF3	1: Kein OFF3-Kommando aktiv 0: OFF3-Kommando (Control Word 1, Quick stop) aktiv

Bit	Status word 1 in Betriebsart Positionieren	
	Bedeutung	Umsetzung
6	1: Switching On Inhibited 0: Switching On Not Inhibited	1: Der Servopositionierregler hat seinen Selbsttest abgeschlossen. PROFIBUS-Kommunikation ist möglich 0: Der Servopositionierregler hat seinen Selbsttest nicht abgeschlossen. PROFIBUS-Kommunikation ist nicht möglich
7	1: Warning Present 0: No Warning Present	1: Aktive Warnung und/oder Sollwertsperrung durch Endscharter in mindestens einer Drehrichtung 0: Keine Warnung aktiv
8*	1: Schleppfehler innerhalb Toleranz 0: Schleppfehler ausserhalb Toleranz	1: Kein Schleppfehler 0: Schleppfehlermeldung aktiv
9	1: Kontrolle durch die SPS 0: Keine Kontrolle durch die SPS	Spiegelung von Bit 10 aus dem Control word 1
10*	1: Zielerreicht und im Zielfenster 0: Nicht im Zielfenster	1: Die laufende Positionierung wurde beendet und die Istposition liegt im Zielfenster 0: Die laufende Positionierung ist noch aktiv oder die Istposition liegt nicht im Zielfenster
11*	1: Referenzposition gültig 0: Referenzposition nicht gültig	1: Eine Referenzfahrt wurde erfolgreich abgeschlossen 0: Es wurde noch keine Referenzfahrt ausgeführt oder die Lageinformation ist durch einen Fehler ungültig geworden
12*	Traversing Task Acknowledge	1: Regler übernimmt einen neuen Fahrauftrag 0: Fahrauftrag beendet
13*	1: Antrieb gestoppt 0: Antrieb in Bewegung	1: Istrehzahl innerhalb festen Toleranzfensters um 0 und keine Positionierung aktiv bzw. Zwischenstopp aktiv 0: Istrehzahl außerhalb des Toleranzfensters um 0 bzw. obige Bedingungen nicht erfüllt
14-15	Gerätespezifisch	frei

*: Abweichende Bedeutung in anderer Betriebsart.

Tabelle 9.5: Status word 1 für Betriebsart Positionieren

Ähnlich wie über die Kombination mehrerer Bits des **Control word 1** verschiedene Zustandsübergänge ausgelöst werden können, kann über die Kombination verschiedener Bits des **Status word 1** ausgelesen werden, in welchem Zustand sich der Servopositionierregler befindet. Die folgende Tabelle listet die möglichen Zustände des Zustandsdiagramms sowie die zugehörige Bitkombination auf, mit der sie im **Status word 1** angezeigt werden.

Zustand	Bit 6	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Maske	Wert
	0040 _h	0004 _h	0002 _h	0001 _h		
SWITCH_ON_INHIBITED	1	0	0	0	0047 _h	0040 _h
READY_FOR_SWITCHING_ON	0	0	0	1	0047 _h	0001 _h
SWITCHED_ON	0	0	1	1	0047 _h	0003 _h
OPERATION	0	1	1	1	0047 _h	0007 _h

Tabelle 9.6: Gerätestatus

Die Bits 4 und 5 hängen von dem Kommando ab und sind in Tabelle 9.6 daher nicht aufgeführt bzw. durch die Maske ausgeblendet.

9.4 Zustandsdiagramm und Gerätesteuerung

Dieses Kapitel beschreibt, wie der Servopositionierer DIS-2 48/10 FB mit Hilfe der beiden Datenworte Control word 1 (PNU 967) und Status word 1 (PNU 968) gesteuert wird, also wie beispielsweise die Endstufe eingeschaltet wird. Dies erfolgt in Anlehnung an die Spezifikation des Profils PROFIdrive. Zur Erläuterung der Zusammenhänge werden die folgenden Begriffe verwendet:

Zustand: (State)	<p>Je nachdem ob beispielsweise die Endstufe eingeschaltet oder ein Fehler aufgetreten ist befindet sich der Servopositionierer in verschiedenen Zuständen. Die unter PROFIdrive definierten Zustände werden im Laufe des Kapitels vorgestellt.</p> <p>Beispiel: SWITCHING_ON_INHIBITED</p>
Zustandsübergang (State Transition)	<p>Ebenso wie die Zustände selbst sind unter PROFIdrive die Übergänge zwischen den einzelnen Zuständen definiert, d.h. wie man von einem Zustand zu einem anderen gelangt. Zustandsübergänge werden vom Master durch Setzen von Bits im Control word 1 ausgelöst oder intern durch den Servopositionierer, wenn dieser beispielsweise einen Fehler erkennt.</p>
Kommando (Command)	<p>Zum Auslösen von Zustandsübergängen müssen bestimmte Kombinationen von Bits im Control word 1 gesetzt werden. Eine solche Kombination wird als Kommando bezeichnet.</p> <p>Beispiel: Enable Operation</p>
Zustandsdiagramm (State Diagram)	<p>Die Zustände und Zustandsübergänge bilden zusammen das Zustandsdiagramm, also die Übersicht über alle Zustände und die jeweils möglichen Übergänge.</p>

9.4.1 Zustandsdiagramm

Die Zustände sind aus der PROFIdrive-Spezifikation weitgehend übernommen. PROFIdrive unterscheidet zwischen Ramp stop und Quick stop. Es wird hier einheitlich die Reglerfreigabe ausgeschaltet, so dass sich das vereinfachte Zustandsdiagramm gemäß Abbildung 9.1 ergibt.

Nach dem Einschalten initialisiert sich der Servopositionierer und erreicht schließlich den Zustand **SWITCHING_ON_INHIBITED**. Die Endstufe ist deaktiviert und die Motorwelle ist frei drehbar, sofern kein Haltebremse im Motor existiert. Durch die Zustandsübergänge **1**, **2** und **3** gelangt man in den Zustand **OPERATION**. Dies entspricht der Reglerfreigabe über PROFIBUS. In diesem Zustand ist die Endstufe eingeschaltet und der Antrieb wird gemäß der eingestellten Betriebsart geregelt. Stellen Sie daher vorher unbedingt sicher, dass der Servopositionierer richtig parametrier ist und ein entsprechender Sollwert gleich Null ist.

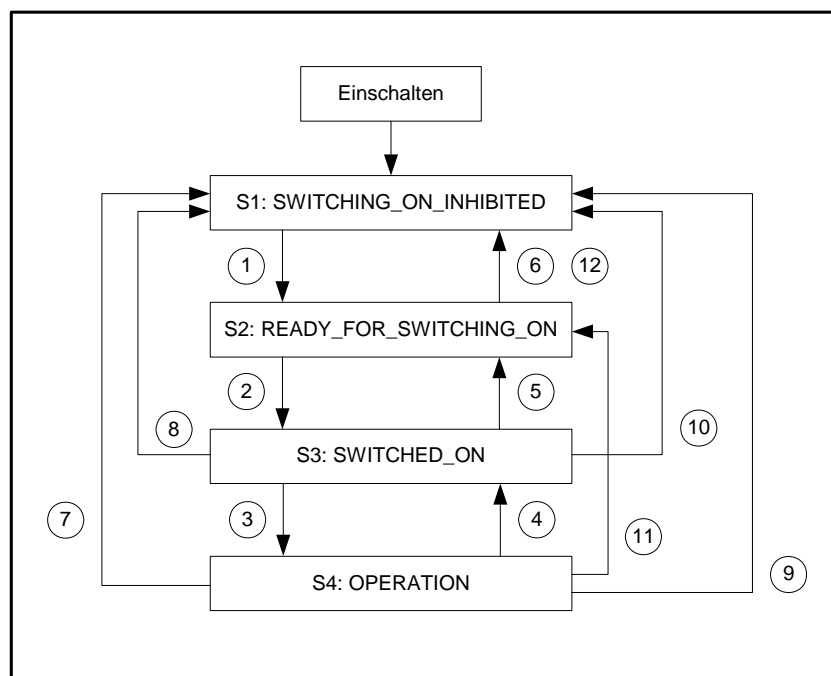


Abbildung 9.1: Vereinfachtes Zustandsdiagramm

Der Zustandsübergang **4** entspricht z.B. der Wegnahme der Reglerfreigabe, d.h. ein noch laufender Motor wird gemäß eingestellter Nothaltrampe kontrolliert in den Stillstand abgebremst. Der Zustandsübergang **7** entspricht der Wegnahme der Endstufenfreigabe, d.h. ein noch laufender Motor würde ungeregt austrudeln.

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

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

Name	Bedeutung
Einschalten	Der Servopositionierregler führt einen Selbsttest durch. Die PROFIBUS-Kommunikation arbeitet noch nicht.
SWITCHING_ON_INHIBITED	Der Servopositionierregler hat seinen Selbsttest abgeschlossen. PROFIBUS-Kommunikation ist möglich.
READY_FOR_SWITCHING_ON	Der Servopositionierregler wartet bis der digitale Eingang „Reglerfreigabe“ an 24 V liegt. (Reglerfreigabelogik „DIN9 und Profibus“).
SWITCHED_ON	Die Reglerfreigabe wurde erteilt.
OPERATION	Der Motor liegt an Spannung und wird entsprechend der Betriebsart geregelt.

9.4.2 Gerätesteuerung

Um die in *Kapitel 9.4.1 Zustandsdiagramm* dargestellten Zustandsübergänge ausführen zu können, müssen bestimmte Bitkombinationen im **Control word 1** (siehe unten) gesetzt werden. Die unteren 4 Bits des **Control word 1** werden gemeinsam ausgewertet, um einen Zustandsübergang auszulösen. Im Folgenden werden zunächst nur die wichtigsten Zustandsübergänge 1, 2, 3, 4, 7 und 11 erläutert. Eine Tabelle aller möglichen Zustände und Zustandsübergänge findet sich in *Kapitel 9.4.3 Kommandoübersicht*.

Die folgende Tabelle enthält in der 1. Spalte den gewünschten Zustandsübergang und in der 2. Spalte die dazu notwendigen Voraussetzungen (Meistens ein Kommando durch den Host, hier mit Rahmen dargestellt). Wie dieses Kommando erzeugt wird, d.h. welche Bits im **Control word 1** zu setzen sind, ist in der 3. Spalte ersichtlich (x = nicht relevant). Bit 10 im **Control word 1** ist immer zu setzen, um den Servopositionierregler zu steuern. Nach Abschluss des Zustandsübergangs kann der neue Zustand durch Auswertung der relevanten Bits im **Status word 1** erkannt werden. Dies ist in der letzten Spalte eingetragen.

Nr.	Wird durchgeführt wenn	Bitkombination Control word 1					Aktion	Status word 1 ¹⁾
		Bit	3	2	1	0		
1	Reglerfreigabe vorhanden + kein Coast Stop + kein Quick Stop + Kommando OFF	OFF	= x	1	1	0	Keine	0x0201
2	Kommando ON	ON	= 0	1	1	1		0x0203
3	Kommando Enable Operation	Enable Operation	= 1	1	1	1	Einschalten der Endstufenfreigabe und Regelung gemäß	0x0207

Nr.	Wird durchgeführt wenn	Bitkombination Control word 1					Aktion	Status word 1 ¹⁾
			Bit 3	2	1	0		
							eingestellter Betriebsart	
4	Kommando Disable Operation	Disable Operation =	0	1	1	1	Wegnahme der Reglerfreigabe	0x0203
11	Kommando OFF	OFF =	x	1	1	0	Wegnahme der Reglerfreigabe	0x0201
7	Kommando Coast Stop	Coast Stop =	x	x	0	x	Endstufe wird gesperrt. Motor trudelt aus und ist frei drehbar.	0x0250 bzw. 0x0270

¹⁾: Nach Beendigung des Zustandsübergangs, Maske für die relevanten Bits ist 0x0277

Tabelle 9.7: Wichtigste Zustandsübergänge des Servopositionierreglers

Nachfolgend ist ein Beispiel angegeben, um z.B. den Servopositionierregler freizugeben, d.h. die Reglerfreigabe über den Feldbus PROFIBUS zu erteilen:

BEISPIEL

Der Servopositionierregler soll „freigegeben“, d.h. Endstufen- und Reglerfreigabe über PROFIBUS aktiviert werden:

- 1.) Der Servopositionierregler ist im Zustand **SWITCH_ON_INHIBITED**
- 2.) Der Servopositionierregler soll in den Zustand **OPERATION** wechseln
- 3.) Laut Zustandsdiagramm (Abbildung 9.1) sind die Übergänge 1, 2 und 3 auszuführen.
- 4.) Aus Tabelle 9.7 folgt:
 - Übergang 1: Control word 1 = 0406_h Neuer Zustand: **READY_FOR_SWITCHING_ON** ^{*1)}
Status word 1 = 0x0201
 - Übergang 2: Control word 1 = 0407_h Neuer Zustand: **SWITCHED_ON** ^{*1)}
Status word 1 = 0x0203
 - Übergang 3: Control word 1 = 040F_h Neuer Zustand: **OPERATION** ^{*1)}
Status word 1 = 0x0207

Hinweise:

- 1.) Das Beispiel geht davon aus, dass keine weiteren Bits im **Control word 1** gesetzt sind. Bit 10 muss gesetzt sein, sonst sind für die Übergänge nur die Bits 0..3 relevant.

^{*1)} Der Master muss warten, bis der Zustand im **Status word 1** in den relevanten Bits (Maske = 0x0277) zurückgelesen werden kann. Dieses wird weiter unten noch ausführlich erläutert.



9.4.3 Kommandoübersicht

Die nachfolgende Tabelle listet alle Kommandos entsprechend den in *Kapitel 9.4.1 Zustandsdiagramm* aufgeführten Zustandsübergänge auf:

Nr.	Wird durchgeführt wenn	Bitkombination Control word 1					Aktion	Status word 1 ¹⁾
			Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0		
1	Reglerfreigabe vorhanden + kein Coast Stop + kein Quick Stop + Kommando OFF	OFF	= x	1	1	0	Keine	0x0201
2	Kommando ON	ON	= 0	1	1	1		0x0203
3	Kommando Enable Operation	Enable Operation	= 1	1	1	1	Einschalten der Endstufenfreigabe Regelung gemäß eingestellter Betriebsart	0x0207
4	Kommando Disable Operation	Disable Operation	= 0	1	1	1	Wegnahme der Reglerfreigabe	0x0203
5	Kommando OFF	OFF	= x	1	1	0	Wegnahme der Reglerfreigabe	0x0201
6	Kommando Coast Stop	Coast Stop	= x	x	0	x	Keine	0x0250 bzw. 0x0270
7	Kommando Coast Stop	Coast Stop	= x	x	0	x	Endstufe wird gesperrt. Motor trudelt aus und ist frei drehbar.	0x0250 bzw. 0x0270
8	Kommando Coast Stop	Coast Stop	= x	x	0	x	Wegnahme der Endstufenfreigabe	0x0250 bzw. 0x0270
9	Kommando Quick Stop	Quick Stop	= x	0	1	x	Wegnahme der Reglerfreigabe	0x0260
10	Kommando Quick Stop	Quick Stop	= x	0	1	x	Wegnahme der Reglerfreigabe	0x0260
11	Kommando OFF	OFF	= x	1	1	0	Wegnahme der Reglerfreigabe	0x0201
12	Kommando Quick Stop	Quick Stop	= x	0	1	x	Wegnahme der Reglerfreigabe	0x0260

¹⁾: Nach Beendigung des Zustandsübergangs, Maske für die relevanten Bits ist 0x0277

Tabelle 9.8: Übersicht über alle Zustandsübergänge des Servopositionierreglers

**Endstufe gesperrt...**

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



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

**Endstufe freigegeben...**

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

10 Herstellerspezifische Parameternummern

10.1 Übersicht

Die folgende Tabelle liefert eine Übersicht über die aktuell implementierten PNUs:

PNU	Sub-index	Beschreibung	Typ	Zugriff
1000	0	Positionssatznummer (Lesen/Schreiben)	UINT16	rw
1001	-	(Position Data)		
	0	Zielposition	INT32	rw
	1	Fahrgeschwindigkeit	INT32	rw
	3	Beschleunigung (Positionieren)	UINT32	rw
	4	Bremsbeschleunigung (Positionieren)	UINT32	rw
	5	Be- und Bremsbeschleunigung (Positionieren)	UINT32	rw
	0	Zu startende Positionssatznummer	UINT8	rw
1002	0	Art des Positionierprofils	INT16	rw
1003	0	Drehzahlsollwert	INT32	rw
1010	-	(Accelerations for Velocity Control)		
1011	0	Beschleunigung (Drehzahlregelung)	UINT32	rw
	1	Bremsbeschleunigung (Drehzahlregelung)	UINT32	rw
	2	Be- und Bremsbeschleunigung (Drehzahlregelung)	UINT32	rw
	-	(Strombegrenzung)		
1022	0	Selektor für Strombegrenzung	INT8	rw
	1	Schreiben/Lesen des Sollwertes für Strombegrenzung	INT32	rw
	-	(Jogging)		
1040	0	Tippgeschwindigkeiten (symmetrisch)	INT32	rw
	1	Tippbeschleunigungen (symmetrisch)	UINT32	rw
	0	Referenzfahrtmethode	INT8	rw
1050	0	Offset Referenzposition	INT32	rw
1051	0	Istposition	INT32	ro
1100	0	Drehzahlistwert	INT32	ro
1101	0	Wirkstrom-Istwert	INT32	ro
1102	0	Digitalen Ausgänge	UINT32	rw

PNU	Sub-index	Beschreibung	Typ	Zugriff
1140	0	Status der digitalen Eingänge	UINT32	ro
1141	0	Zwischenkreisspannung des Reglers	UINT32	ro
1150	0	Leistungteiltonperatur in °C	INT16	ro
1160	-	(Motor Daten)		
1290	0	Ilt-Zeit-Motor in ms	UINT16	rw
	1	aktuelle Auslastung der Ilt-Begrenzung	UINT16	ro
	0	Reglerfreigabelogik	UINT16	rw
1350	0	Betriebsart	UINT8	ro
1500	-	(Fehlernummer)		
1601	0	Fehlernummer Low	UINT32	ro
	1	Fehlernummer High	UINT32	ro
	-	(Fehler Managment)		
1610	0	Fehlernummer	UINT8	rw
	1	Fehler Reaktion	UINT8	rw
	0	Eintrag für herstellerepezifischen PKW-Zugriff	2 * UINT32	rw
2000	-	(Placeholder)		
2010	0	8 Bit Platzhalter (leeres Element)	UINT8	rw
	1	16 Bit Platzhalter (leeres Element)	UINT16	rw
	2	32 Bit Platzhalter (leeres Element)	UINT32	rw
	0	32 Bit Platzhalter (leeres Element)	UINT32	rw
2011				

10.2 PNUs zur Betriebsart Positionieren

In diesem Kapitel werden die Parameter beschrieben, die für die Betriebsart Positionieren benötigt werden.

10.2.1 PNU 1000: Position Set Number

Über diesen Parameter kann der Positionsdatensatz ausgewählt bzw. gelesen werden, in den die über PROFIBUS übertragenen Daten eingetragen werden. Über diesen Parameter besteht grundsätzlich der Zugriff auf alle Positionsdatensätze des Servopositionierreglers. Feldbus-Datensätze sind häufig als flüchtige Datensätze ausgeführt. Der Positionsdatensatz für PROFIBUS ist aber ebenfalls speicherbar und kann auch über das Parametrierprogramm DIS-2 ServoCommander™ parametrierbar werden. Dadurch können Parameter fest vorgegeben werden, die in einer Applikation während des Betriebs nicht geändert werden müssen. Beispielsweise können die Beschleunigungen einmalig eingetragen werden und müssen dann nicht übertragen werden.

PNU	1000
Subindex	0
Name	Position Set Number
Datentyp	UINT16
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	0...68 0..63: Standard-Positionsdatensätze 64...67: reserviert 68: Positionsdatensatz PROFIBUS
Default-Wert	68 (Positionsdatensatz PROFIBUS)

10.2.2 PNU 1001: Position Data

Unter dieser Parameternummer können Parameter des ausgewählten Positionsdatensatzes angesprochen werden. Die Auswahl erfolgt über die PNU 1000. Es sind die folgenden Parameter verfügbar:

- Zielposition
- Fahrgeschwindigkeit
- Endgeschwindigkeit
- Beschleunigung und Bremsbeschleunigung, jeweils einzeln oder als Kombination für beide Beschleunigungen

Die Daten werden so interpretiert, wie sie als physikalische Einheit eingestellt sind. Dazu stellt die Parametriersoftware DIS-2 ServoCommander™ ein entsprechendes Fenster zur Verfügung, siehe *Kapitel 7 Physikalische Einheiten*.

PNU	1001
Name	Position Data

Subindex	0
Name	Target Position (Zielposition)
Datentyp	INT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Lage
Wertebereich	-
Default-Wert	0

Subindex	1
Name	Profile Velocity (Fahrgeschwindigkeit)
Datentyp	INT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Geschwindigkeit
Wertebereich	-
Default-Wert	1000 U/min

Subindex	3
Name	Acceleration Positioning (Beschleunigungsrampe Positionieren)
Datentyp	UINT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Beschleunigung
Wertebereich	-
Default-Wert	10.000 (U/min)/s

Subindex	4
Name	Deceleration Positioning (Bremsrampe Positionieren)
Datentyp	UINT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Beschleunigung
Wertebereich	-
Default-Wert	10.000 (U/min)/s

Der Parameter **All Accelerations Positioning** erlaubt den Zugriff auf Beschleunigungs- und Bremsrampe. Falls beide Parameter den gleichen Wert haben sollen, muss nur ein Datenwert übertragen werden. Intern wird dieser dann auf beide Beschleunigungen geschrieben. Es ist zu beachten, dass beim Lesen immer nur der aktuelle Wert der Beschleunigungsrampe gelesen wird. Der Anwender hat ggf. selbst sicherzustellen, dass das Lesen eines Wertes ausreicht. Dies kann z.B. durch einmaliges Lesen und anschließendes Zurückschreiben dieses Wertes erreicht werden.

Subindex	5
Name	All Accelerations Positioning (Beschleunigung und Bremsbeschleunigung für Positionieren)
Datentyp	UINT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Beschleunigung
Wertebereich	-
Default-Wert	10.000 (U/min)/s

10.2.3 Start Set Number

Über diesen Parameter kann der Positionsdatensatz ausgewählt werden, der bei einem Startbefehl zur Positionierung über das Control word 1 gestartet wird. Der Servopositionierregler verfügt über 64 speicherbare Standard-Positionsdatensätze. Diese können über 8 Bit eindeutig ausgewählt werden.

PNU	1002
Subindex	0
Name	Start Set Number
Datentyp	UINT8
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	0...68 0..63: Standard-Positionsdatensätze 64...67: reserviert 68: Positionsdatensatz PROFIBUS
Default-Wert	68 (Positionsdatensatz PROFIBUS)

10.2.4 PNU 1003: Position Profile Type

Über diesen Parameter wird die ruckbegrenzte Rampe aktiviert. Die Zeit selbst ist nicht parametrierbar. Sie wird bei Aktivierung automatisch auf die maximale Zeit gesetzt. Wird die Zeit über die Parametriersoftware DIS-2 ServoCommander™ verändert, so liefert der zurückgelesene Wert über den PROFIBUS den Wert 2.

PNU	1003	
Subindex	0	
Name	Position Profile Type	
Datentyp	UINT16	
Zugriff	rw	
Einheit	-	
Wertebereich	0, 2	
	0:	Ruckbegrenzte Rampe ist ausgeschaltet
	2:	Ruckbegrenzte Rampe ist aktiv, die maximale Zeit ist parametrieret.
Default-Wert	0	

10.2.5 PNU 1050: Homing Method

Unter dieser Parameternummer wird die Methode der Referenzfahrt parametrieret. Eine genauere Beschreibung der Methoden ist im Benutzerhandbuch DIS-2 48/10 FB zu finden.

PNU	1050
Subindex	0
Name	Homing Method
Datentyp	INT8
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	siehe Benutzerhandbuch Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB
Default-Wert	1

10.2.6 PNU 1051: Home Offset

Unter dieser Parameternummer wird der Abstand der Referenzposition (Nullposition) zu dem Bezugspunkt einer Referenzfahrt angegeben. Positive Werte verschieben den Nullpunkt in positiver Richtung vom Bezugspunkt ausgehend. Das nachfolgende Bild zeigt dies anhand eines Beispiels für das Ziel „Endschalter“ und den Bezugspunkt Nullimpuls. Die eingezeichnete Pfeilrichtung gibt auch die Wirkungsrichtung für den Offset an.

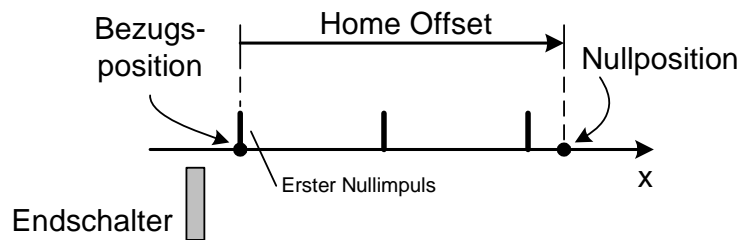


Abbildung 10.1: Interpretation des Home Offset

Die Daten werden so interpretiert, wie sie als physikalische Einheit für die Lage eingestellt sind. Dazu stellt die Parametriersoftware DIS-2 ServoCommander™ ein entsprechendes Fenster zur Verfügung.

PNU	1051
Subindex	0
Name	Home Offset
Datentyp	INT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Lage
Wertebereich	-
Default-Wert	0

10.3 PNUs zur Betriebsart Drehzahlregelung

In diesem Kapitel werden die Parameter beschrieben, die für die Betriebsart Drehzahlregelung benötigt werden.

10.3.1 PNU 1010: Target Velocity

Über diesen Parameter wird der Drehzahlsollwert über den PROFIBUS eingestellt. In der Betriebsart Drehzahlregelung wird hierfür automatisch der Selektor „Drehzahlsollwert“ selektiert.

PNU	1010
Subindex	0
Name	Target Velocity
Datentyp	INT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Geschwindigkeit
Wertebereich	-
Default-Wert	0

10.3.2 PNU 1011: Accelerations for Velocity Control

Unter dieser Parameternummer können die Beschleunigungswerte für die Betriebsart Drehzahlregelung parametrisiert werden. Der Servopositionierregler definiert 4 unterschiedliche Beschleunigungsrampen. Da in den meisten Anwendungsfällen mehrere Rampen gleich parametrisiert werden, steht die folgende Auswahl zur Verfügung:

- Beschleunigung, kombiniert für positive und negative Drehrichtung
- Bremsbeschleunigung, kombiniert für positive und negative Drehrichtung
- Kombination für Beschleunigung und Bremsbeschleunigung für positive und negative Drehrichtung

Die Daten werden so interpretiert, wie sie als physikalische Einheit eingestellt sind. Dazu stellt die Parametriersoftware DIS-2 ServoCommander™ ein entsprechendes Fenster zur Verfügung, siehe *Kapitel 7 Physikalische Einheiten*.

Der Parameter mit dem Subindex 0 und 1 erlaubt den Zugriff auf die Beschleunigung für jeweils beide Drehrichtungen. Intern wird dieser immer auf die Beschleunigungen für beide Drehrichtungen geschrieben. Es ist zu beachten, dass beim Lesen immer nur der aktuelle Wert der Beschleunigungsrampe für positive Drehrichtung gelesen wird. Der Anwender hat ggf. selbst sicherzustellen, dass das Lesen eines Wertes ausreicht. Dies kann z.B. durch einmaliges Lesen und anschließendes Zurückschreiben dieses Wertes erreicht werden.

PNU	1011
Name	Accelerations for Velocity Control

Subindex	0
Name	Acceleration Velocity Control (Beschleunigungsrampe Drehzahlregelung)
Datentyp	UINT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Beschleunigung
Wertebereich	-
Default-Wert	10.000 (U/min)/s

Subindex	1
Name	Deceleration Velocity Control (Bremsrampe Drehzahlregelung)
Datentyp	UINT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Beschleunigung
Wertebereich	-
Default-Wert	10.000 (U/min)/s

Der Parameter **All Accelerations Velocity Control** erlaubt den Zugriff auf Beschleunigungs- und Bremsrampe für beide Drehrichtungen. Falls alle 4 Parameter den gleichen Wert haben sollen, muss nur ein Datenwert übertragen werden. Intern wird dieser dann auf alle vier Beschleunigungen geschrieben. Es ist zu beachten, dass beim Lesen immer nur der aktuelle Wert der Beschleunigungsrampe für positive Drehrichtung gelesen wird. Der Anwender hat ggf. selbst sicherzustellen, dass das Lesen eines Wertes ausreicht. Dies kann z.B. durch einmaliges Lesen und anschließendes Zurückschreiben dieses Wertes erreicht werden.

Subindex	2
Name	All Accelerations Velocity Control (Beschleunigung und Bremsbeschleunigung für Drehzahlregelung)
Datentyp	UINT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Beschleunigung
Wertebereich	-
Default-Wert	10.000 (U/min)/s

10.4 PNUs für verschiedene Betriebsarten

In diesem Kapitel werden die Parameter beschrieben, die keiner speziellen Betriebsart zuzuordnen sind. Sie besitzen in verschiedenen Betriebsarten Gültigkeit.

10.4.1 PNU 1022: Current Limitation

Mit der Parametergruppe **Current Limitation** kann unabhängig von der Betriebsart die Drehmomentbegrenzung eingestellt werden.

Über den Parameter **Limit Current Input Channel** wird die Sollwert-Quelle des Begrenzungsmomentes vorgegeben. Hier kann zwischen der Vorgabe eines direkten Sollwertes (RS232 oder Profibus) oder der Vorgabe über einen analogen Eingang gewählt werden.

Über den Parameter **Limit Current** wird je nach gewählter Quelle entweder das Begrenzungsmoment oder der Skalierungsfaktor für die Analogeingänge vorgegeben.

- Im ersten Fall wird direkt auf den momentproportionalen Strom in mA begrenzt.
- Im zweiten Fall wird der Strom in mA angegeben, der einer anliegenden Spannung von 10V entsprechen soll.

PNU	1022
Name	Current Limitation

Subindex	0
Name	Limit Current Input Channel
Datentyp	INT8
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	0...3, 7
Default-Wert	0

Wert	Bedeutung
0	Keine Begrenzung
1	AIN0
2	AIN1
3	RS232
7	Profibus

Subindex	1
Name	Limit Current
Datentyp	INT32
Zugriff	rw
Einheit	mA
Wertebereich	0...40 A
Default-Wert	--

10.4.2 PNU 1040: Jogging

Unter dieser Parameternummer kann auf die Tippgeschwindigkeit und die Beschleunigungswerte für das Tippen in vereinfachter Form zugegriffen werden. Im zyklischen Datentelegramm müssen auf diese Weise weniger Daten übertragen werden. Intern werden aber jeweils alle Parameter geschrieben.

PNU	1040
Name	Jogging

Subindex	0
Name	Jogging Velocity
Datentyp	INT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Geschwindigkeit
Wertebereich	-
Default-Wert	100 U/min

Subindex	1
Name	Symmetrical Jogging Accelerations (Tippbeschleunigungen, symmetrisch)
Datentyp	UINT32
Zugriff	rw Der Lesezugriff liefert den Wert der Beschleunigung
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Beschleunigung
Wertebereich	-
Default-Wert	10.000 (U/min)/s

10.4.3 PNU 1290: Motor Data

Servomotoren dürfen in der Regel für eine bestimmte Zeit überlastet werden. Über den Parameter **iit Time Motor** wird angegeben, wie lange der angeschlossene Motor mit angegebenen Maximalstrom bestromt werden darf. Nach Ablauf der iit-Zeit wird der Strom zum Schutz des Motors automatisch auf den parametrisierten Nennstrom begrenzt. Die Standardeinstellung liegt bei zwei Sekunden und trifft für die meisten Motoren zu.

Über den Parameter **iit Ratio Motor** kann die aktuelle Auslastung der I2t-Begrenzung in Promille ausgelesen werden.

PNU	1290
Name	Motor Data

Subindex	0
Name	iit Time Motor
Datentyp	UINT16
Zugriff	rw
Einheit	ms
Wertebereich	0...10000
Default-Wert	2000

Subindex	1
Name	iit Ratio Motor
Datentyp	UINT16
Zugriff	ro
Einheit	Promille
Wertebereich	-
Default-Wert	-

10.4.4 PNU 1350: Enable Logic

Der Parameter **enable_logic** gibt an wie die Reglerfreigabe erfolgen soll.

PNU	1350
Subindex	0
Name	Enable Logic
Datentyp	UINT16
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	0...3
Default-Wert	0

Wert	Bedeutung
0	Reglerfreigabe durch digitalen Eingang DIN 9
1	Reglerfreigabe durch digitalen Eingang DIN 9 + RS232
2	Reglerfreigabe durch digitalen Eingang DIN 9 + CAN
3	Reglerfreigabe durch digitalen Eingang DIN 9 + Profibus

10.5 Istwerte

In diesem Kapitel werden die Istwerte aufgelistet, die über Parameternummern gelesen werden können.

10.5.1 PNU 1100: Position Actual Value

Über diesen Parameter wird der Lageistwert zurückgegeben. Dieser ist in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit skaliert. Der Lageistwert kann bedingt durch die Physikalischen Einheiten einen größeren Wert ergeben, als durch die PNU 1100 abgebildet werden kann.

PNU	1100
Subindex	0
Name	Position Actual Value
Datentyp	INT32
Zugriff	rw
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Lage
Wertebereich	-
Default-Wert	-

10.5.2 PNU 1101: Velocity Actual Value

Über diesen Parameter wird der Drehzahlwert zurückgegeben. Dieser ist in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit skaliert.

PNU	1101
Subindex	0
Name	Velocity Actual Value
Datentyp	INT32
Zugriff	ro
Einheit	Physikalische Einheit PROFIBUS Geschwindigkeit
Wertebereich	-
Default-Wert	-

10.5.3 PNU 1102: Current Actual Value

Über diesen Parameter wird der Wirkstrom-Istwert gelesen. Dieser wird bezogen auf den Motornennstrom zurückgegeben.

PNU	1102
Subindex	0
Name	Current Actual Value
Datentyp	INT32
Zugriff	ro
Einheit	Promille bezogen auf den Motornennstrom
Wertebereich	-
Default-Wert	-

10.5.4 PNU 1140: Digital Outputs

Über den Parameter **Digital Outputs** können die digitalen Ausgänge angesteuert werden. Es ist zu beachten, dass bei der Ansteuerung der digitalen Ausgänge eine Verzögerung von bis zu 10 ms auftreten kann. Wann die Ausgänge wirklich gesetzt werden, kann durch Zurücklesen des Parameters festgestellt werden.

PNU	1140
Subindex	0
Name	Digital Outputs
Datentyp	UINT32
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	-
Default-Wert	0

Bit	Wert	Digitaler Ausgang
0	00000001h	Haltebremse (nur lesbar)
0...15		reserviert
16	00010000h	Betriebsbereit (nur lesbar)
17,18	00060000h	DOUT1, DOUT2

10.5.5 PNU 1141: Digital Inputs

Über diesen Parameter wird der Zustand der digitalen Eingänge gelesen. Die verfügbaren digitalen Eingänge hängen von der Parametrierung des Servopositionierreglers ab.

PNU	1141
Subindex	0
Name	Digital Inputs
Datentyp	UINT32
Zugriff	ro
Einheit	-
Wertebereich	-
Default-Wert	-

Bit	Wert	Digitaler Ausgang
0	00000001h	Negativer Endschalter (DIN7)
2	00000002h	Positiver Endschalter (DIN8)
3	00000008h	Interlock (Reglerfreigabe (DIN9) fehlt)
16...25	03FF0000h	DIN0...DIN9

10.6 Parameter für den Telegrammaufbau

Aufgrund bestimmter technischer Anforderungen können einige Parameter im Speicherbereich des Masters nicht auf jeder beliebigen Adresse liegen. Weiterhin können verschiedene Telegramme unterschiedliche Längen aufweisen, wobei trotzdem jedes Mal die gleiche Zahl von Daten übertragen wird. Daher sind Parameter definiert, um z.B. Lücken füllen zu können

10.6.1 PNU 2000: PKW Access

Diese Parameternummer muss in einem Telegramm eingetragen werden, um während der Laufzeit einen variablen Zugriff auf verschiedene Parameter durchführen zu können. In den Empfangs- und Antworttelegrammen ist nur maximal ein Zugriff realisierbar. Dies muss vom Anwender entsprechend parametrisiert werden. Der Anwender hat sicherzustellen, dass in allen verwendeten Empfangs- und Antworttelegrammen dies eingetragen ist.

Der Begriff PKW resultiert aus Parameter-Kennung-Wert, wie er in einer früheren Version der PROFIdrive Norm festgelegt ist. Dort war aber der Wertebereich für die Parameternummer eingeschränkt. Hier ist der Zugriff auf höhere Parameternummern ausgeweitet.

PNU	2000	
Subindex	0	
Name	PKW Access (herstellerspezifischer PKW-Zugriff)	
Datentyp	2 * UINT32 (8 Byte)	
Zugriff	rw	
Einheit	-	
Wertebereich	Byte 0:	Zugriffsart: 0x00: Kein Zugriff 0x41: Lesezugriff 0x42: Schreibzugriff übrige Werte: reserviert
	Byte 1..2:	Parameternummer
	Byte 3:	Subindex
	Byte 4..7:	Daten
Default-Wert	0	

10.6.2 PNU 2010: Placeholder

Diese Parameter erlauben das Auffüllen von Parametern. Auf diese Weise können Datenbereiche (z.B. Datenbausteine) so angelegt werden, dass Parameter von einer Länge mit 2 Byte oder 4 Byte auf geraden Speicheradressen liegen.

PNU	2010
Name	Placeholder

Subindex	0
Name	8 Bit
Datentyp	UINT8
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	-
Default-Wert	0

Subindex	1
Name	16 Bit
Datentyp	UINT16
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	-
Default-Wert	0

Subindex	2
Name	32 Bit
Datentyp	UINT32
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	-
Default-Wert	0

10.6.3 PNU 2011: Element 0

Dieser Parameter verhält sich identisch zum Parameter mit der PNU 2010 2. Der Unterschied besteht darin, dass dieser im Telegrammeditor des DIS-2 ServoCommander™ nicht dargestellt wird, wenn dieser am Ende eines Telegramms eingetragen wird. Die Anzahl der Einträge in einem Telegramm ist fest auf 10 begrenzt. Nicht benötigte Einträge erhalten daher diese PNU.

PNU	2011
Subindex	0
Name	Element 0
Datentyp	UNT32
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	-
Default-Wert	0

10.7 Parameter für verschiedene Zwecke

Dieses Kapitel enthält Parameter, die keiner speziellen Funktionsgruppe zugeordnet werden.

10.7.1 PNU 1601: Error Code

Mittels der Parameter **Error Field 0** und **Error Field 1** können anstehende Fehler ausgelesen werden.

PNU	1601
Name	Error Code

Subindex	0
Name	Error Field 0
Datentyp	UINT32
Zugriff	ro
Einheit	-
Wertebereich	siehe Benutzerhandbuch DIS-2 48/10 FB
Default-Wert	-

Subindex	1
Name	Error Field 1
Datentyp	UINT32
Zugriff	ro
Einheit	-
Wertebereich	siehe Benutzerhandbuch DIS-2 48/10 FB
Default-Wert	-

10.7.2 PNU 1610: Error Managment

Im Parameter **Error Number** wird die Fehlernummer angegeben, die im DIS-2 ServoCommander™ unter „Fehlermanagment“ zu finden ist.

Im Parameter **Error Reaction Code** wird angegeben, wie der Servopositionierregler auf unterschiedliche Ereignis reagiert.

PNU	1610
Name	Error Management

Subindex	0
Name	Error Number
Datentyp	UINT8
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	1..64
Default-Wert	-

Subindex	1
Name	Error Reaction Code
Datentyp	UINT8
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	0x00, 0x03, 0x05, 0x08
Default-Wert	-

Wert	Bedeutung
0x00	Keine Aktion
0x03	Warnung (Display)
0x05	Bremsen mit Schnellhaltrampe
0x08	Endstufe aus (Motor trudelt aus)

11 Betriebsarten

11.1 Übersicht

Der Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB verfügt via PROFIBUS über 2 Basisbetriebsarten:

- ❖ Drehzahlregelung
- ❖ Positionieren

Innerhalb der Betriebsarten ergibt sich unterschiedliches Verhalten durch verschieden parametrierbare Sollwertselektoren.

PROFIdrive (4) definiert sog. Application classes. Diese können über eine entsprechende Parameternummer eingestellt werden. Zur Vereinfachung der Handhabung wird die Betriebsart an die zyklischen Empfangstelegramme gebunden. Vergleichbar mit der PROFIdrive-Spezifikation werden die folgenden Betriebsarten mit den entsprechenden Empfangstelegrammen unterstützt:

Betriebsart	Empfangstelegramm	Kennung
Positionieren	0	0xE0
Drehzahlregelung	1	0xE1

Weitere Betriebsarten lassen sich gegenwärtig nicht anwählen.

11.2 Parameter

Die Betriebsart wird ständig über die verwendeten Empfangstelegramme überwacht bzw. ausgewählt. Der Vorgang zum Wechseln der Betriebsart benötigt mehrere Zyklen einer internen Funktion. Daher ist eine herstellerspezifische Parameternummer definiert, um die aktuelle Betriebsart lesen zu können.

11.2.1 PNU 1500: Operating Mode

Dieser herstellerspezifische Parameter erlaubt das Setzen/Lesen der Betriebsart. Die Betriebsart wird unabhängig von den Sollwertselektoren bedient. Weitere Besonderheiten sind entsprechenden Kapiteln zu entnehmen.

PNU	1500
Subindex	0
Name	Operating Mode
Datentyp	UINT8
Zugriff	rw
Einheit	-
Wertebereich	0x08: Drehzahlregelung 0x10: Positionieren
Default-Wert	-

11.3 Betriebsart Drehzahlregelung

PROFIdrive legt einige spezielle Eigenschaften für die Behandlung des Sollwertes fest. Dazu sind die Bedeutungen der entsprechenden Bits im Control word 1 definiert. Beispielsweise kann der Sollwert deaktiviert werden oder die Sollwertrampe angehalten („eingefroren“) werden

11.4 Betriebsart Positionieren

PROFIdrive legt einige spezielle Eigenschaften für das Verhalten in der Betriebsart Positionieren fest. Dazu sind die Bedeutungen der entsprechenden Bits im Control word 1 definiert. Eine durch den Slave gesteuerte Referenzfahrt wird beispielsweise durch ein Bit gestartet. Im folgenden wird auf einige Eigenschaften explizit hingewiesen:

- ❖ Alle globalen Optionen für die Referenzfahrt sind auch beim Start einer Referenzfahrt über das PROFIdrive Control word 1 gültig. Eine optionale Anschlusspositionierung auf die Nullposition wird ausgeführt.
- ❖ Der Start einer Positionierung erfolgt aufgrund einer herstellerspezifischen Implementierung nur auf eine steigende Flanke des entsprechenden Bits im Control word 1.
- ❖ Der Start einer Positionierung erfolgt auch, wenn vorher keine erfolgreiche Referenzfahrt ausgeführt wurde.

Es sind weiterhin herstellerspezifische Bits im Control word 1 definiert, um optional relative oder absolute Positionierungen durchführen zu können.

- ❖ Unterscheidung zwischen absoluter und relativer Positionierung
- ❖ Festlegung, ob beim Start einer Positionierung eine ggf. laufende Positionierung unterbrochen werden soll oder ob die zu startende Positionierung unmittelbar an die laufende Positionierung angehängt wird.

In manchen Anwendungen soll eine lückenlose Folge von Fahraufträgen ausgeführt werden, siehe Abbildung 11.1.

- ❖ Unterbrechen einer laufenden Positionierung

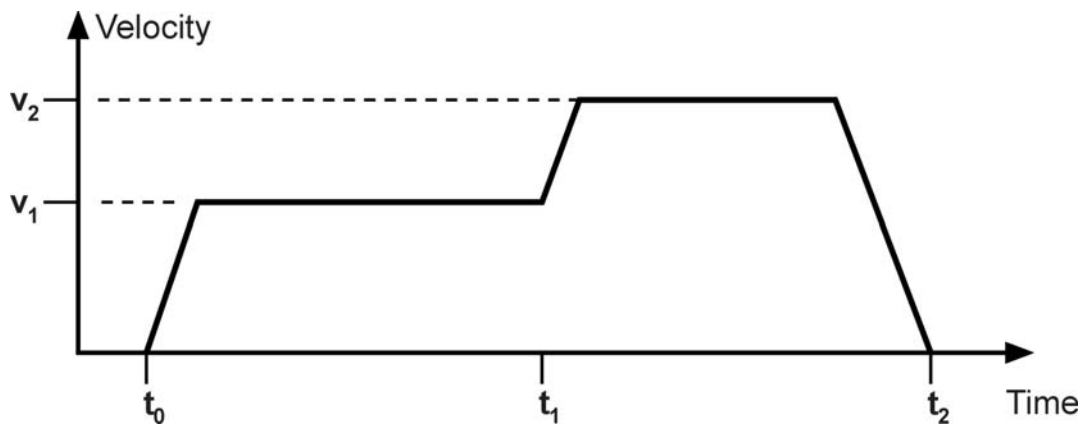


Abbildung 11.1: Lückenlose Folge von Fahraufträgen

12 Profilspezifische Parameternummern

Dieses Kapitel gibt einen Überblick über die Parameternummern (PNU), die in Anlehnung an PROFIdrive implementiert sind.

12.1 Übersicht

Die folgende Tabelle liefert eine Übersicht über die PNUs, die implementiert sind.

PNU	Sub-index	Beschreibung	Typ	Zugriff
967	0	Control word 1, siehe <i>Kapitel 9.2 Control word 1</i>	V2	rw
968	0	Status word 1, siehe <i>Kapitel 9.3 Status word 1</i>	V2	ro
971	0	Parameter Speichern	UINT16	rw

Hinweis: Der Datentyp V2 ist definiert als Bitfolge mit einer Länge von 2 Bytes.

12.2 Beschreibung der PNUs

Die PNUs 967 und 968 sind detailliert in *Kapitel 9 Gerätesteuerung* beschrieben. Die PNU 971 ist im folgenden Kapitel erläutert.

12.2.1 PNU 971: Transfer into a non-volatile memory

Unter dieser Parameternummer können verschiedene Speichervorgänge von Parametern im Servopositionierregler aktiviert werden.

PNU	971	
Subindex	0	
Name	Transfer into a non-volatile memory	
Datentyp	UINT16	
Zugriff	rw	
Einheit	-	
Wertebereich	0:	Keine Aktion
	1:	Speichern des aktuellen Parametersatzes und aller Positionsdatensätze
	2.. 65535:	reserviert
Default-Wert	0	

13 Funktions- und Datenbausteine für SIEMENS S7

13.1 Übersicht

Für den Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB wurden speziell für die Siemens SPS-Systeme (SIMATIC-S7-Steuerungen) Funktionsbausteine geschrieben, die eine Einbindung der Servopositionierregler in ein SPS-Programm mit PROFIBUS-Funktionalität erheblich erleichtern. Die Funktions- und Datenbausteine (FB, DB) sind jeweils einer Betriebsart zugeordnet.

Zum besseren Verständnis der Handhabung der Funktionsbausteine sind entsprechende Beispielprogramme geschrieben worden



Dieses Kapitel soll dem Anwender einen schnellen Einstieg in die Funktion der Ein- und Ausgänge sowie der Handhabung der FBs und DBs innerhalb der S7-Welt ermöglichen. **Dieses Kapitel ersetzt nicht die vorhergehenden Kapitel des PROFIBUS-Handbuches.**

Die zur Verfügung stehenden Beispielprogramme sind nur als solche zu verstehen und geben die grundsätzliche Vorgehensweise zur Handhabung der Funktions- und Datenbausteine wieder.

Bei der Verwendung der Beispielprogramme in kundenspezifischen Applikationen muss der Anwender prüfen, ob alle funktions- und sicherheitsrelevanten Bedingungen erfüllt sind.



Information

Für den Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB wurden Funktions- und Datenbausteine entwickelt. Diese sind in Beispielprogramme integriert und stehen im Internet unter www.metronix.de zum freien Download zur Verfügung.

Der Wechsel zwischen den Betriebsarten erfordert ein Umschalten zwischen zwei Funktionsbausteinen. Wenn beim Wechsel zwischen zwei Funktionsbausteinen die Reglerfreigabe nicht ausgeschaltet werden soll, müssen ggf. die Funktionsbausteine geeignet modifiziert werden. Setzen Sie sich in diesem Fall bitte mit dem Technischen Support in Verbindung.



Achtung

Der Wechsel zwischen den Betriebsarten erfordert das Abschalten des aktuellen FB und den Übergang zu einem FB einer anderen Betriebsart. Hierbei wird ggf. die Reglerfreigabe deaktiviert.

13.2 Funktions- und Datenbausteine für die Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB

13.2.1 Übersicht der Funktionsbausteine (FBs)

Die Funktionsbausteine (FBs) sind für die Steuerung des im Servopositionierregler implementierten Zustandsdiagramm zuständig.

Den Istzustand des Servopositionierreglers symbolisiert das Status word 1 im Datenbaustein DB40 actual_value, Byte 2/3. Zur Steuerung des Servopositionierreglers dient das Control word 1, das in jedem betriebsartengebundenen Telegrammformat (DB42, DB44) in den Bytes 2/3 enthalten ist und vom FB beschrieben wird.

Die Masteranschaltung stellt der SPS in definierten E/A-Bereichen die Ein- und Ausgangsdaten der Servopositionierregler zur Verfügung. Diese Daten werden über den SFC14 aus dem Slave gelesen und mit dem SFC15 zum Slave geschrieben. Die SFCs 14 und 15 sind Systemfunktionen, die zum konsistenten Lesen und Schreiben der Telegramme bei Längen > 4 Byte verwendet werden **müssen**.

Über die entsprechenden SFCs werden die Daten in die für die Betriebsart definierten Datenbausteine abgelegt. Die SFCs sind in den Funktionsbausteinen nicht integriert und **müssen** als S7-Programmelement geladen werden.

Die DBs dienen praktisch als E/A-Module, die zur Ansteuerung der Zustände des Servopositionierreglers und zur Übertragung der Daten verwendet werden, die an den Servopositionierregler gesendet werden sollen.

Es sind für jede Betriebsart pro Servopositionierregler separate Funktionsbausteine erforderlich. Beim Einsatz vieler Servopositionierregler in verschiedenen Betriebsarten kann es hier u.U. zu Engpässen hinsichtlich der Speichernutzung in der Applikation kommen.

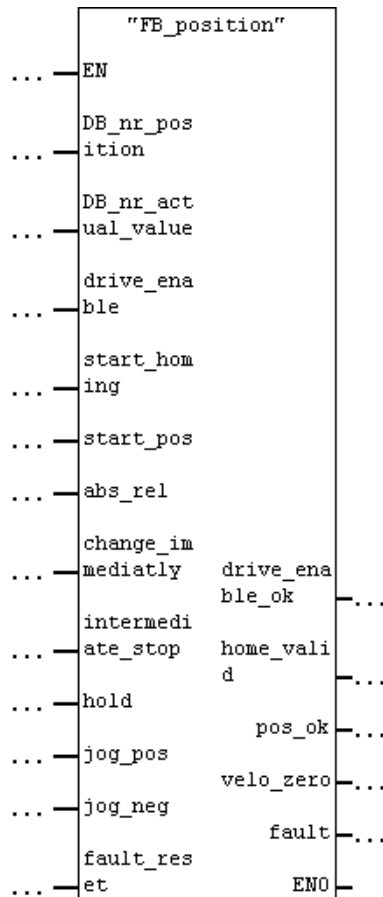


Information

Die Reihenfolge der Daten innerhalb der Datenbausteine ist identisch mit der, die im Telegrammformat der jeweiligen Betriebsart (FB) festgelegt wurde.

13.2.2 FBs der Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB

13.2.2.1 FB_position (FB 41 Positionierbetrieb)



- **Parameter:**

- **DB_nr_position:**

Nummer des Datenbausteins, in dem die Daten für die Betriebsart Positionierung hinterlegt sind (INT).

- **DB_nr_actual_value:**

Nummer des Datenbausteins, in dem die Istwertdaten hinterlegt sind (INT).

- **Eingänge:**

- **drive_enable:**

Aktivierung der Reglerfreigabe in der Betriebsart Positionieren. Der Antrieb wird lagegeregelt auf seiner Position gehalten.

- **start_homing:**

Startet die Referenzfahrt, der Motor setzt sich in Bewegung. Voraussetzung ist eine aktive Reglerfreigabe, d.h. der Ausgang drive_enable_ok muss gesetzt sein. Ein

Rücksetzen des Eingangs start_homing während der Referenzfahrt bricht diese ohne Fehler ab.

- start_pos:

Eine steigende Flanke signalisiert, dass ein neuer Fahrauftrag übernommen werden soll. Eine fallende Flanke hat keine Auswirkungen.

Während einer Referenzfahrt hat dieser Eingang keine Auswirkung.

- abs_rel:

Ist dieser Eingang bei einer steigenden Flanke am Eingang start_pos gesetzt, wird die Positionierung relativ zum aktuellen Lagesollwert ausgeführt. Ist dieser Eingang bei einer steigenden Flanke an start_pos nicht gesetzt, erfolgt eine absolute Positionierung.

- change_immediatly:

Ist dieser Eingang bei einer steigenden Flanke am Eingang start_pos gesetzt, so wird eine laufende Positionierung sofort abgebrochen und durch den neuen Fahrauftrag ersetzt. Ist dieser Eingang bei einer steigenden Flanke an start_pos nicht gesetzt, wird der neue Fahrauftrag an das Ende einer laufenden Positionierung angehängt.

- intermediate_stop

Ist dieser Eingang nicht gesetzt, wird eine gestartete Positionierung abgefahren. Wird der Eingang während einer laufenden Positionierung gesetzt, so wird der Antrieb angehalten und verbleibt in Lageregelung. Die aktuelle Positionierung ist **nicht** beendet. Sie wird fortgesetzt, wenn der Eingang intermediate_stop zurückgesetzt wird.

Während einer Referenzfahrt hat dieser Eingang keine Auswirkung.

- hold:

Ist dieser Eingang gesetzt, wird die laufende Positionierung abgebrochen. Gebremst wird hierbei mit der für diese Positionierung gültigen Bremsbeschleunigung. Nach der Beendigung des Vorgangs wird der Ausgang pos_ok nicht gesetzt. Das Rücksetzen des Eingangs hat keine Auswirkung.

Während einer Referenzfahrt hat dieser Eingang keine Auswirkung.

- jog_pos:

Bei gesetztem Eingang beschleunigt der Antrieb mit der im Positionssatz „Tipp & Teach“ eingestellten Beschleunigung auf die ebenfalls in diesem Positionssatz parametrisierte Fahrgeschwindigkeit.

Bei einer fallenden Flanke an diesem Eingang bremst der Antrieb mit der im Positionssatz „Tipp & Teach“ eingestellten Bremsbeschleunigung in den Stillstand ab.

Während einer Referenzfahrt hat dieser Eingang keine Auswirkung.

- jog_neg:

Bei gesetztem Eingang beschleunigt der Antrieb mit der im Positionssatz „Tipp & Teach“ eingestellten Beschleunigung auf die ebenfalls in diesem Positionssatz parametrisierte Fahrgeschwindigkeit.

Bei einer fallenden Flanke an diesem Eingang bremst der Antrieb mit der im Positionssatz „Tipp & Teach“ eingestellten Bremsbeschleunigung in den Stillstand ab.

Während einer Referenzfahrt hat dieser Eingang keine Auswirkung.

-fault_reset:

Bei einer steigenden Flanke an diesem Eingang werden anstehende Fehlermeldungen quittiert.

- **Ausgänge:**

-drive_enable_ok:

Die Reglerfreigabe des Servopositionierreglers ist aktiv.

-home_valid:

Dieser Ausgang ist gesetzt, wenn eine gültige Referenzposition vorliegt. Der Ausgang ist während einer laufenden Referenzfahrt nicht gesetzt. Er wird nur nach einer erfolgreich ausgeführten Referenzfahrt erstmals bzw. wieder gesetzt.

-pos_ok:

Dieser Ausgang wird gesetzt, wenn die aktuelle Position nach abgeschlossener Positionierung im Zielfenster steht.

-velo_zero:

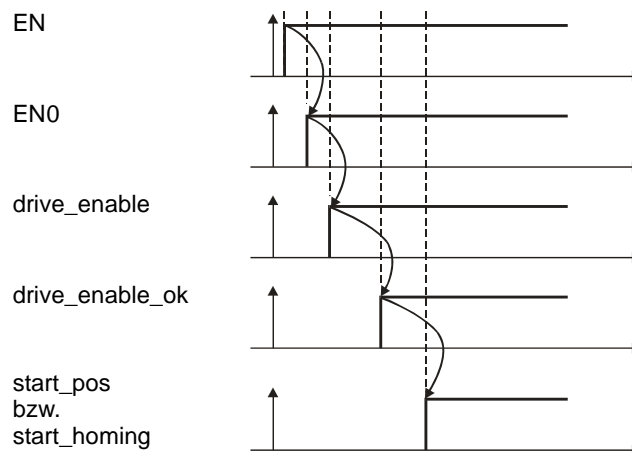
Dieser Ausgang wird gesetzt, wenn sich der Drehzahlwert im Meldefenster um Drehzahl = Null befindet.

Das Meldefenster wird im DIS-2 ServoCommander™ unter **Parameter - Meldungen – Drehzahlmeldung – Meldfenster** eingestellt.

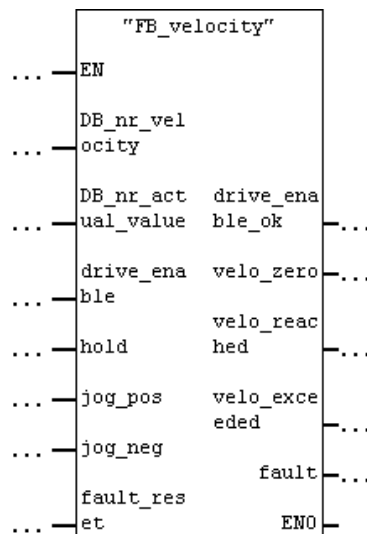
-fault:

Bei gesetztem Ausgang liegt ein Fehler vor. Die Reglerfreigabe wird weggenommen. Der Ausgang wird zurückgesetzt, wenn der Fehler quittiert wird.

Bitte beachten Sie bei der Verwendung der Funktionsbausteine das dargestellte Timing.



13.2.2.2 FB_velocity (FB 43 Drehzahlregelung)



- **Parameter:**

- **DB_nr_velocity:**

Nummer des Datenbausteins, in dem die Daten für die Betriebsart Drehzahlregelung hinterlegt sind (INT)

- **DB_nr_actual_value:**

Nummer des Datenbausteins, in dem die Istwertdaten hinterlegt sind (INT).

- **Eingänge:**

- **drive_enable:**

Aktivierung der Reglerfreigabe in der Betriebsart Drehzahlregelung. Der Drehzahlsollwert wird in Abhängigkeit von den weiteren Eingängen des Funktionsbausteins wirksam.

- **hold:**

Bei gesetztem Eingang wird der Drehzahlsollwert gesperrt. Der Antrieb bremst schnellstmöglich in den Stillstand ab. Das Rücksetzen des Eingangs bewirkt, dass der Motor wieder mit der parametrisierten Sollwertrampe auf den eingestellten Drehzahlsollwert beschleunigt.

- **jog_pos:**

Bei gesetztem Eingang beschleunigt der Antrieb mit der eingestellten Beschleunigung der Sollwertrampe auf die im Positionssatz „Tipp & Teach“ parametrisierte Fahrgeschwindigkeit.

Bei einer fallenden Flanke an diesem Eingang bremst der Antrieb mit der eingestellten Bremsbeschleunigung der Sollwertrampe in den Stillstand ab.

- **jog_neg:**

Bei gesetztem Eingang beschleunigt der Antrieb mit der eingestellten Beschleunigung der Sollwertrampe auf die im Positionssatz „Tipp & Teach“ parametrisierte

Fahrgeschwindigkeit.

Bei einer fallenden Flanke an diesem Eingang bremsst der Antrieb mit der eingestellten Bremsbeschleunigung der Sollwertrampe in den Stillstand ab.

-fault_reset:

Bei einer steigenden Flanke an diesem Eingang werden anstehende Fehlermeldungen quittiert.

- **Ausgänge:**

-drive_enable_ok:

Die Reglerfreigabe des Servopositionierreglers ist aktiv.

-velo_zero:

Dieser Ausgang wird gesetzt, wenn sich der Drehzahlwert im Toleranzfenster der Vergleichsdrehzahl befindet.

-velo_reached:

Bei gesetztem Ausgang ist die Istdrehzahl im parametrimtem Toleranzfenster der Solldrehzahl (Vergleichsdrehzahl).

-velo_exceeded:

Bei gesetztem Ausgang ist die Istdrehzahl größer der freien Vergleichsdrehzahl.

-fault:

Bei gesetztem Ausgang liegt ein Fehler vor. Die Reglerfreigabe wird weggenommen. Der Ausgang wird zurückgesetzt, wenn der Fehler quittiert wird.

13.2.3 Einbindung der FBs und DBs

Wie in der Übersicht beschrieben, stehen die für den Servopositionierregler DIS-2 48/10 FB entwickelte Funktions- und Datenbausteine zum freien Download zur Verfügung.



Information

Download der Funktions- und Datenbausteine unter www.metronix.de

Die Bausteine sind in zwei Beispielprojekten in der Datei **FB_DB_DIS-2 FB_xpx.zip** gepackt. **xpx** steht hierbei für die aktuelle Versionsnummer. Diese Datei kann mit üblichen Programmen, z.B. WINZIP geöffnet werden. Die Beispielprojekte sind:

Betriebsart	Beispielprojekt
Positionieren	DIS-2_FB_POS.zip
Drehzahlregelung	DIS-2_FB_VEL.zip

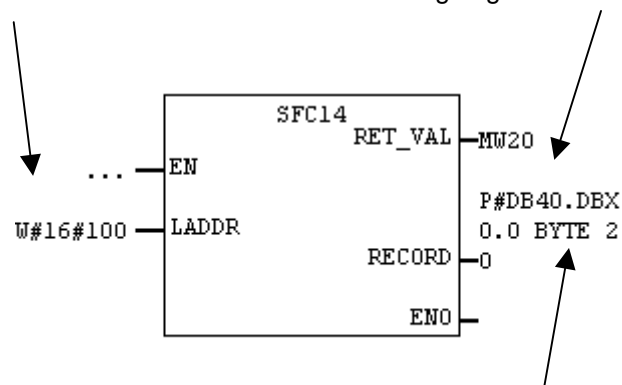
Die entpackten Beispielprojekte können unter STEP7 dearchiviert werden. Aus diesen dearchivierten Beispielobjekten können die relevanten FBs, DBs und ggf. SFCs herauskopiert werden.

Für den konsistenten Datenaustausch zwischen dem PROFIBUS-Master und dem PROFIBUS-Slave müssen die Systemfunktionen SFC14 (konsistentes Lesen) und SFC15 (konsistentes Schreiben) verwendet werden. Die Bausteine sind mit den folgenden Parametern zu beschalten:

Lesen der Daten mittels SFC14:

Eingangsdatenbereich
256dez = 100hex

Datenbaustein-Nummer,
in dem die Daten vom Slave
abgelegt werden



Anfangsadresse innerhalb des DB (0.0) und Anzahl
der empfangenen Bytes (20 Byte)

Parameter	Deklaration	Datentyp	Speicherbereich	Beschreibung
LADDR	INPUT	WORD	E, A, M, D, L, Konst.	Projektierte Anfangsadresse aus dem E-Bereich der Baugruppe, aus der gelesen werden soll.
RET_VAL	OUTPUT	INT	E, A, M, D, L	Tritt während der Bearbeitung der Funktion ein Fehler auf, enthält der Rückgabewert einen Fehlercode.
RECORD	OUTPUT	ANY	E, A, M, D, L	Zielbereich für die gelesenen Nutzdaten. Er muss genauso lang sein, wie für die selektierte Baugruppe mit STEP 7 projektiert wurde. Es ist nur der Datentyp BYTE zulässig.

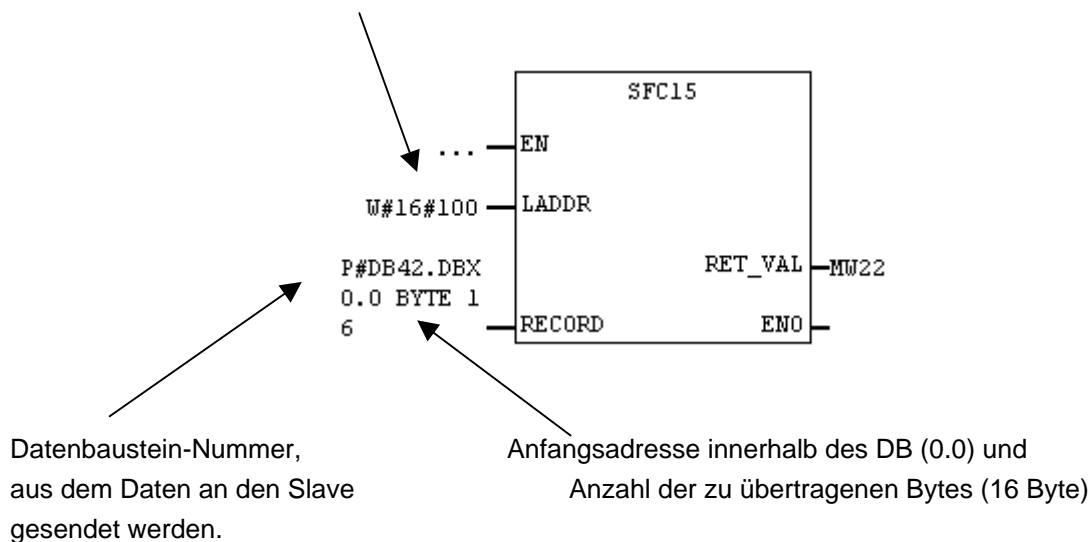
In beiden Beispielprojekten (Beispielprojekt Positionieren und Beispielprojekt Drehzahlregelung) werden die gleichen Istwertdaten zurückgeliefert. Somit ist das Antworttelegramm in beiden Beispielprojekten gleich konfiguriert.

Schreiben der Daten mittels SFC15:

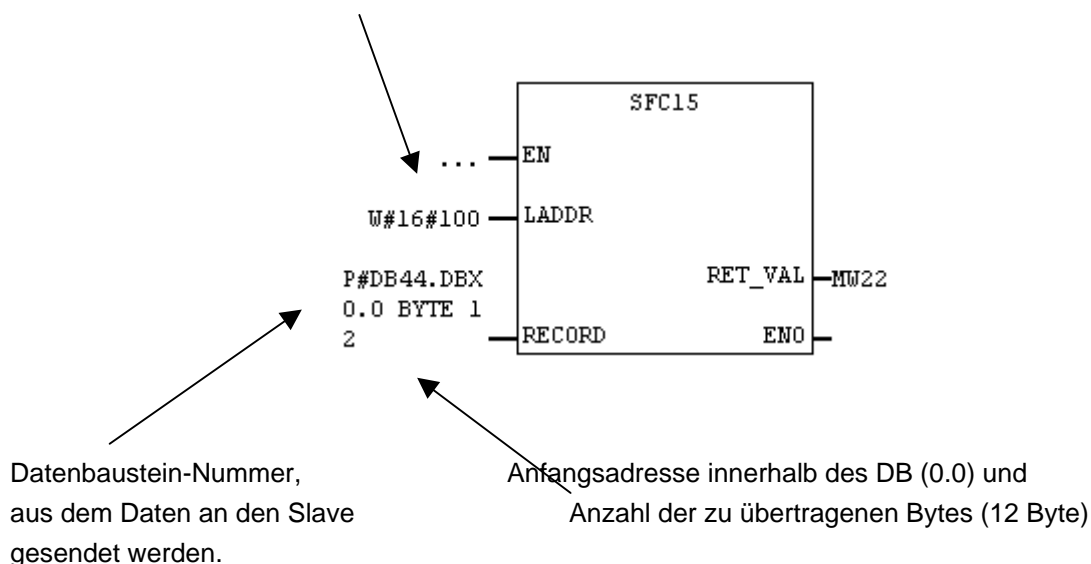
Abhängig von der Betriebsart, Positionieren oder Drehzahlregelung, werden unterschiedliche Daten zum PROFIBUS-Slave übertragen. Daraus resultiert eine unterschiedliche Telegrammlänge, die sich auf die Parametrierung des SFC15 auswirkt.

Schreiben der Daten für die Betriebsart Positionieren:

Ausgangsdatenbereich 256dez = 100hex

**Schreiben der Daten für die Betriebsart Drehzahlregelung:**

Ausgangsdatenbereich 256dez = 100hex



Parameter	Deklaration	Datentyp	Speicherbereich	Beschreibung
LADDR	INPUT	WORD	E, A, M, D, L, Konst.	Projektierte Anfangsadresse aus dem A-Bereich der Baugruppe, auf die geschrieben werden soll.
RECORD	INPUT	ANY	E, A, M, D, L	Quellbereich für die zu schreibenden Nutzdaten. Er muss genauso lang sein, wie für die selektierte Baugruppe mit STEP 7 projektiert wurde. Es ist nur der Datentyp BYTE zulässig.
RET_VAL	OUTPUT	INT	E, A, M, D, L	Tritt während der Bearbeitung der Funktion ein Fehler auf, enthält der Rückgabewert einen Fehlercode.

13.2.4 PROFIBUS-Anschaltung des Servopositionierreglers DIS-2 48/10 FB

Zur Herstellung einer funktionsfähigen PROFIBUS-Anschaltung sind mehrere Schritte erforderlich. Einige dieser Einstellung sollten bzw. müssen vor der Aktivierung der PROFIBUS-Kommunikation ausgeführt werden.

Die Übertragung von Daten mit dem Dienst DP-V0 erfordert auf den Seiten von Master und Slave die Festlegung, wie viele Daten übertragen werden und welche Bedeutung die Daten besitzen. Bei Einsatz der beschriebenen Beispielprojekte müssen Master und Slave also entsprechend konfiguriert werden.

Beim Laden der Beispielprojekte sind die Datenbausteine bereits wie erforderlich aufgebaut. Der Aufbau der Telegramme ist mit dem Parametrierprogramm DIS-2 ServoCommander™ gemäß den Beispielprojekten vorzunehmen. Zur Handhabung des Telegrammeditors bzw. für weitere Informationen zu den jeweiligen Parametern verwenden Sie bitte die vorhergehenden Kapitel des PROFIBUS-Handbuchs.

13.2.4.1 Empfangstelegramm Beispielprojekt Drehzahlregelung

In diesem Fall ist das Empfangstelegramm 1 auf Seiten des Servopositionierreglers entsprechend zu konfigurieren. Die nachfolgende Abbildung zeigt die für das Beispielprojekt erforderliche Parametrierung des Empfangstelegramms. Sofern zwischen Master und Slave eine Kommunikation etabliert werden konnte, wird oberhalb der Schaltfläche „Eintrag ändern“ eine zusätzliche Diagnoseinformation eingeblendet. Es wird die vom Master konfigurierte tatsächliche Länge des Telegramms vom Master zum Slave angezeigt.

Die folgende Tabelle beschreibt den Telegrammaufbau:

Adresse	Inhalt (Parameternummer)	Beschreibung
0	Kennung (= 0xE1)	Fest eingestellte Kennung
1	8 Bit Platzhalter (PNU 2010 0)	frei
2	Control word 1 (PNU 967 0)	Steuerwort zur Gerätesteuerung, muss fest an dieser Adresse liegen
4	Drehzahlsollwert (PNU 1010 0)	Drehzahlsollwert, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Drehzahl
8	Beschleunigungen (PNU 1011 2)	Kombination der Werte für Beschleunigung und Bremsbeschleunigung, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Beschleunigung

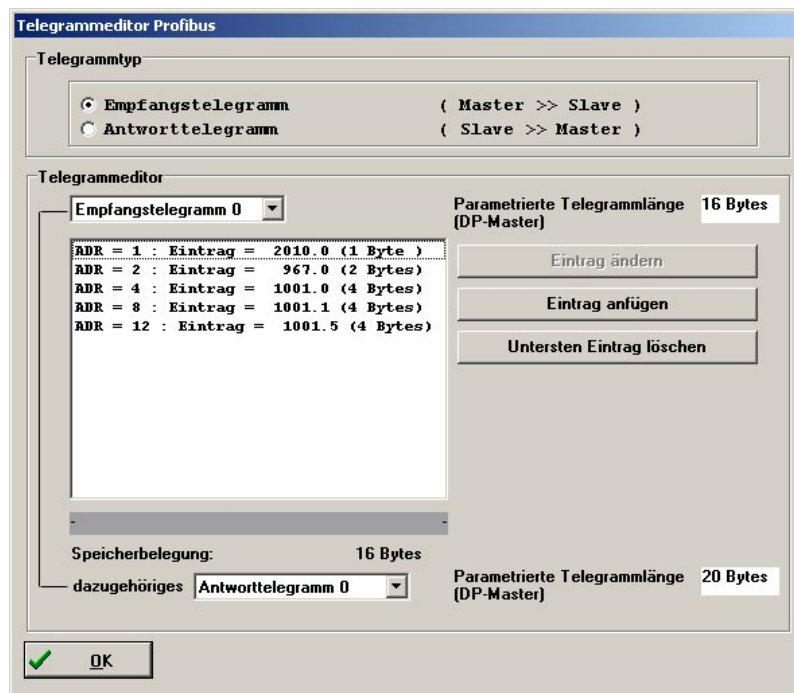
Die Gesamtlänge dieses Telegramms beträgt 12 Byte. Bei der Einbindung des Slaves in die Hardware-Konfiguration des Masters muss daher für die Ausgangsdaten das Modul:

6 Words Output

ausgewählt und auf einen der Steckplätze gelegt werden.

13.2.4.2 Empfangstelegramm Beispielprojekt Positionieren

In diesem Fall ist das Empfangstelegramm 0 auf Seiten des Servopositionierreglers entsprechend zu konfigurieren. Die nachfolgende Abbildung zeigt die für das Beispielprojekt erforderliche Parametrierung des Empfangstelegramms. Sofern zwischen Master und Slave eine Kommunikation etabliert werden konnte, wird oberhalb der Schaltfläche „Eintrag ändern“ eine zusätzliche Diagnoseinformation eingeblendet. Es wird die vom Master konfigurierte tatsächliche Länge des Telegramms vom Master zum Slave angezeigt.



Die folgende Tabelle beschreibt den Telegrammaufbau:

Adresse	Inhalt (Parameternummer)	Beschreibung
0	Kennung (= 0xE0)	Fest eingestellte Kennung
1	8 Bit Platzhalter (PNU 2010 0)	frei
2	Control word 1 (PNU 967 0)	Steuerwort zur Gerätesteuerung, muss fest an dieser Adresse liegen
4	Zielposition (PNU 1001 0)	Zielposition, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Position
8	Fahrgeschwindigkeit (PNU 1001 1)	Fahrgeschwindigkeit während der Positionierung, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Drehzahl
12	Beschleunigungen (PNU 1001 5)	Kombination der Werte für Beschleunigung und Bremsbeschleunigung, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Beschleunigung

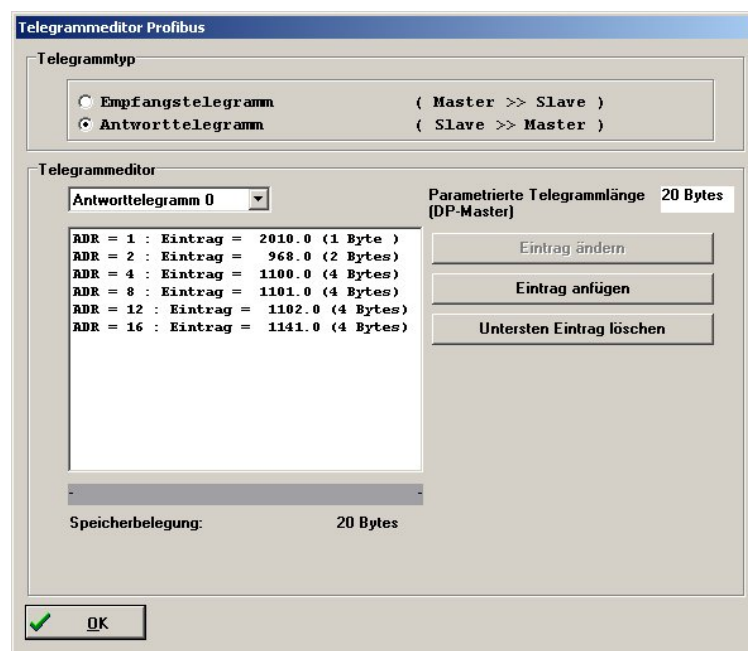
Die Gesamtlänge dieses Telegramms beträgt 16 Byte. Bei der Einbindung des Slaves in die Hardware-Konfiguration des Masters muss daher für die Ausgangsdaten das Modul:

8 Words Output

ausgewählt und auf einen der Steckplätze gelegt werden.

13.2.4.3 Antworttelegramm für die Beispielprojekte

In beiden Beispielprojekten sind die gleichen vom Slave zum Master übertragenen Istwertdaten verwendet. Daher wird für beide Empfangstelegramme 0 und 1 das gleiche Antworttelegramm 0 auf Seiten des Servopositionierreglers konfiguriert. Die nachfolgende Abbildung zeigt die für das Beispielprojekt erforderliche Parametrierung. Sofern zwischen Master und Slave eine Kommunikation etabliert werden konnte, wird oberhalb der Schaltfläche „Eintrag ändern“ eine zusätzliche Diagnoseinformation eingeblendet. Es wird die vom Master konfigurierte tatsächliche Länge des Telegramms vom Slave zum Master angezeigt.



Die folgende Tabelle beschreibt den Telegrammaufbau:

Adresse	Inhalt (Parameternummer)	Beschreibung
0	Kennung (= 0xF0)	Fest eingestellte Kennung
1	Betriebsart (PNU 1500 0)	Aktuelle Betriebsart des Servopositionierreglers
2	Status word 1 (PNU 968 0)	Steuerwort zur Gerätesteuerung, muss fest an dieser Adresse liegen
4	Istposition (PNU 1100 0)	Aktuelle Istposition, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Position
8	Drehzahlwert (PNU 1101 0)	Aktueller Drehzahlwert, Angabe in der für PROFIBUS eingestellten physikalischen Einheit einer Drehzahl
12	Wirkstromwert (PNU 1102 0)	Aktueller Wirkstrom in Promille bezogen auf den Motornennstrom.
16	Status digitale Eingänge (PNU 1141 0)	Aktueller Status der digitalen Eingänge, Bitbelegung siehe Beschreibung der PNU.

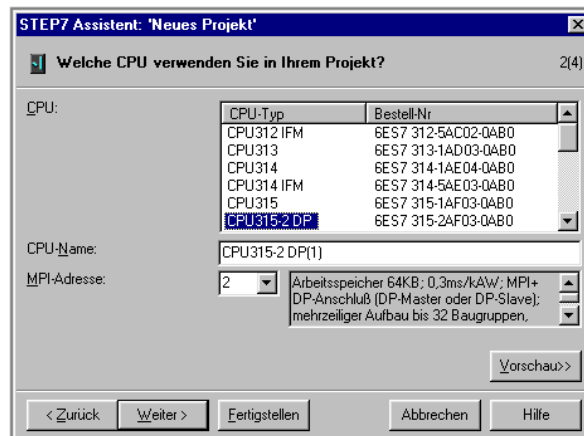
Die Gesamtlänge dieses Telegramms beträgt 20 Byte. Bei der Einbindung des Slaves in die Hardware-Konfiguration des Masters muss daher für die Eingangsdaten das Modul:

10 Words Input

ausgewählt und auf einen der Steckplätze gelegt werden.

13.2.5 Erstellen eines S7 Programms

Zunächst wird die STEP 7 Software gestartet. Nach dem Start des SIMATIC Managers wird der STEP7 Assistent geöffnet. Es wird empfohlen den STEP 7 Assistenten zu durchlaufen. Der STEP 7 Assistent führt Schritt für Schritt durch die Erstellung eines S7 Projektes.



Danach erfolgt die Auswahl des Organisationsbaustein **OB1**. Der **OB1** befindet sich in der obersten Programmebene und organisiert die anderen Bausteine.

Weitere Bausteine können später eingefügt werden.

Im Anschluss erfolgt die Auswahl der bevorzugten Programmiersprache. Diese kann später in andere Programmiersprachen konvertiert werden.

13.2.6 Einbinden der GSD-Datei

Im erstellten Projekt muss dann die Hardwarekonfiguration der eingesetzten SPS vorgenommen werden. Hierzu wird auf der linken Fensterseite **SIMATIC 300-Station** ausgewählt und anschließend auf der rechten Fensterseite mit einem Doppelklick **Hardware** angewählt.

Zunächst wird die Station mit dem Befehl **Station -> Schließen** geschlossen ohne dabei den Hardware-Konfigurator zu beenden.

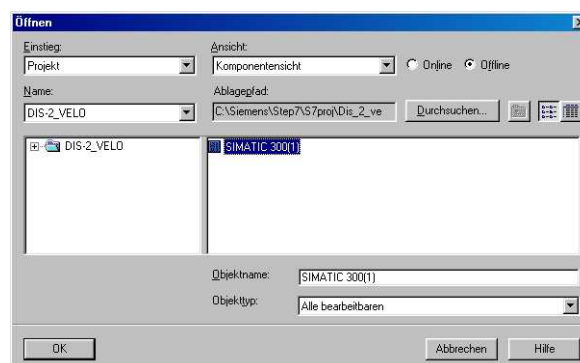


Mit dem Befehl **Extras->Neue GSD installieren...** wird die GSD Datei MME0A38.gsd, die für das Einfügen des DIS-2 48/10 FB in den Hardwarekatalog notwendig ist, hinzugefügt.



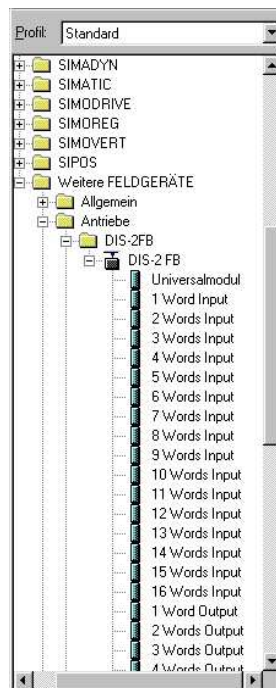
13.2.7 Die Hardwarekonfiguration

Das S7 Projekt muss anschließend wieder mit dem Befehl **Station -> Öffnen...** geöffnet werden.



Im Fenster **Öffnen** unter **Name** wird der vergebene Projektname ausgewählt. Dieser wird selektiert und anschließend auf der rechten Fensterseite **SIMATIC 300(1) angewählt**. Die Hardwarekonfiguration Ihres Projektes wird dann mit der **OK**-Taste geöffnet.

Das folgende Abbildung zeigt den Hardwarekatalog aus dem die Hardwarekomponenten ausgewählt werden. Ist dieser nicht eingeblendet, kann dieser über den Befehl **Ansicht -> Katalog** eingeblendet werden.



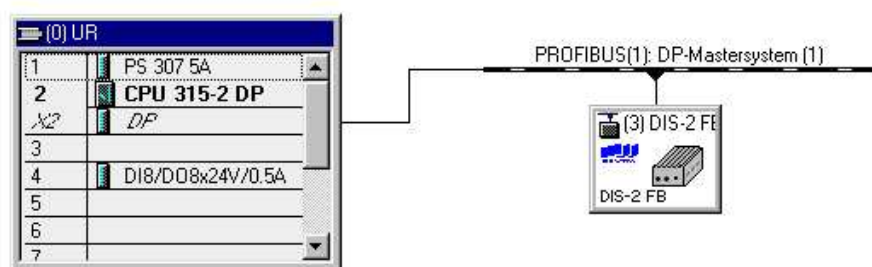
Bei der Auswahl der Module ist die jeweilige Telegrammlänge zu berücksichtigen. Konkret muss für das

- ❖ Sollwerttelegramm Positionierbetrieb das Modul **8 Words Output**
bzw. Sollwerttelegramm Drehzahlregelung das Modul **6 Words Output**
- ❖ Istwerttelegramm das Modul **10 Words Input**

ausgewählt werden. Es können auch beide Funktionsbausteine in einem Projekt verwendet werden. In diesem Fall ist das Modul **8 Words Output** zu verwenden.

Die Profibusadresse des Servopositionierreglers wird im Fenster **Eigenschaften** eingestellt. Sie muss mit der Adresse identisch sein, die zuvor mit dem DIS-2 ServoCommander™ eingestellt wurde. Der Servopositionierregler ist nun angebunden.

Die Hardwarekonfiguration sollte jetzt folgendes Aussehen haben.



Das S7 Projekt ist jetzt soweit vorbereitet, das mit der Programmierung begonnen werden kann.

13.2.9 Übersicht der Funktions- und Datenbausteine:

Übersicht Beispielprojekt Positionierbetrieb



Übersicht Beispielprojekt Drehzahlregelung



Istwertdaten

DB4 actual_value Istwertdaten des Servopositionierreglers (für beide Beispielprojekte)
0

DB40 -- DIS-2_POS\SIMATIC 300(1)\CPU 315-2 DP					
Adresse	Name	Typ	Anfangswert	Aktualwert	Kommentar
0.0	Telegrammkennung	BYTE	B#16#0	B#16#0	
1.0	Betriebsart	BYTE	B#16#0	B#16#0	herstellerspezifisch
2.0	PROFIDRIVE_Statusword	WORD	W#16#0	W#16#0	
4.0	Istposition	DINT	L#0	L#0	übertragener Parameter in default-Parametrierung
8.0	Istgeschwindigkeit	DINT	L#0	L#0	übertragener Parameter in default-Parametrierung
12.0	Wirkstromistwert	DINT	L#0	L#0	übertragener Parameter in default-Parametrierung
16.0	digitale_Eingaenge	DWORD	DW#16#0	DW#16#0	übertragener Parameter in default-Parametrierung

Positionierung

FB41 FB_position Funktionsbaustein für die Betriebsart Positionierung

DB41 Instanz DB für FB41 Der zum Funktionsbaustein zugehörige Datenbaustein der internen Variablen

DB42 DB_position Positionierdaten

DB42 -- DIS-2_POS\SIMATIC 300(1)\CPU 315-2 DP					
Adresse	Name	Typ	Anfangswert	Aktualwert	Kommentar
0.0	Telegrammkennung	BYTE	B#16#0	B#16#E0	
1.0	frei	BYTE	B#16#0	B#16#0	vorläufige Platzhaltervariable
2.0	PROFIDRIVE_Controlword	WORD	W#16#0	W#16#0	
4.0	Zielposition	DINT	L#0	L#5000	zu übertragender Parameter in default-Parametrierung
8.0	Fahrgeschwindigkeit	DINT	L#0	L#200	zu übertragender Parameter in default-Parametrierung
12.0	Beschleunigung	DINT	L#0	L#100000	zu übertragender Parameter in default-Parametrierung

Drehzahlregelung

FB43 FB_velocity Funktionsbaustein für die Betriebsart Drehzahlregelung

DB43 Instanz DB für FB43 Der zum Funktionsbaustein zugehörige Datenbaustein der internen Variablen

DB44 DB_velocity Daten für die Betriebsart Drehzahlregelung

■ DB44 -- DIS_2_VELO\SIMATIC 300(1)\CPU 315-2 DP					
Adresse	Name	Typ	Anfangswert	Aktualwert	Kommentar
0.0	Telegrammkennung	BYTE	B#16#0	B#16#E1	
1.0	frei	BYTE	B#16#0	B#16#0	vorläufige Platzhaltervariable
2.0	PROFIDRIVE_Controlword	WORD	W#16#0	W#16#0	
4.0	Geschwindigkeitssollwert	DINT	L#500	L#500	zu übertragender Parameter in default-Parametrierung
8.0	Beschleunigung	DINT	L#100000	L#50000	zu übertragender Parameter in default-Parametrierung