

Yaskawa Motion Library

OPL_SP7-LIB | SW90MS0MA V10.019 | Handbuch

HB00 | OPL_SP7-LIB | SW90MS0MA V10.019 | de | 24-02

Baustein Bibliothek - Simple Motion Control



YASKAWA Europe GmbH
Philipp-Reis-Str. 6
65795 Hattersheim
Deutschland
Tel.: +49 6196 569-300
Fax: +49 6196 569-398
E-Mail: info@yaskawa.eu
Internet: www.yaskawa.eu.com

Inhaltsverzeichnis

1	Allgemeines.	9
1.1	Copyright © YASKAWA Europe GmbH.	9
1.2	Über dieses Handbuch.	10
2	Übersicht.	11
3	Einsatz <i>Sigma-5/7</i> EtherCAT.	14
3.1	Einsatz <i>Sigma-5</i> EtherCAT.	14
3.1.1	Übersicht.	14
3.1.2	Parameter am Antrieb einstellen.	14
3.1.3	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i> .	15
3.1.4	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	30
3.1.5	Antriebsspezifische Bausteine.	46
3.2	Einsatz <i>Sigma-7S</i> EtherCAT.	48
3.2.1	Übersicht.	48
3.2.2	Parameter am Antrieb einstellen.	49
3.2.3	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i> .	49
3.2.4	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	66
3.2.5	Antriebsspezifische Bausteine.	83
3.3	Einsatz <i>Sigma-7W</i> EtherCAT.	85
3.3.1	Übersicht.	85
3.3.2	Parameter am Antrieb einstellen.	86
3.3.3	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i> .	87
3.3.4	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	103
3.3.5	Antriebsspezifische Bausteine.	121
4	Einsatz <i>Sigma-5/7</i> PROFINET.	126
4.1	Einsatz <i>Sigma-5</i> PROFINET.	126
4.1.1	Übersicht.	126
4.1.2	Parameter am Antrieb einstellen.	126
4.1.3	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i> .	127
4.1.4	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	139
4.1.5	Einsatz im Siemens TIA Portal - Yaskawa CPUs bzw. Siemens S7-300 CPUs.	156
4.1.6	Einsatz im Siemens TIA Portal - Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs.	174
4.2	Einsatz <i>Sigma-7</i> PROFINET.	182
4.2.1	Übersicht.	182
4.2.2	Parameter am Antrieb einstellen.	182
4.2.3	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i> .	183
4.2.4	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	195
4.2.5	Einsatz im Siemens TIA Portal - Yaskawa CPUs bzw. Siemens S7-300 CPUs.	211
4.2.6	Einsatz im Siemens TIA Portal - Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs.	229

4.3	Antriebsspezifische Bausteine.	236
4.3.1	UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF - <i>Sigma-5/7</i> PROFINET Datenstruktur Achskonfiguration.	236
4.3.2	FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für <i>Sigma-5/7</i> PROFINET.	236
4.3.3	FB 891 - VMC_InitSigma_PN - <i>Sigma-5/7</i> PROFINET Initialisierung.	240
5	Einsatz <i>Sigma-5/7</i> Pulse Train.	244
5.1	Übersicht.	244
5.2	Parameter am Antrieb einstellen.	244
5.3	Beschaltung.	245
5.4	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i>	247
5.4.1	Hardware-Konfiguration.	247
5.4.2	Anwender-Programm.	249
5.5	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	251
5.5.1	Voraussetzung.	251
5.5.2	Hardware-Konfiguration.	252
5.5.3	Anwender-Programm.	254
5.6	Einsatz im Siemens TIA Portal.	256
5.6.1	Voraussetzung.	256
5.6.2	Hardware-Konfiguration.	256
5.6.3	Anwender-Programm.	259
5.7	Antriebsspezifischer Baustein.	261
5.7.1	FB 875 - VMC_AxisControl_PT - Achskontrolle über Pulse Train.	261
6	Einsatz Frequenzumrichter über PWM.	271
6.1	Übersicht.	271
6.2	Parameter am Frequenzumrichter einstellen.	271
6.3	Beschaltung.	272
6.3.1	Ansteuerung <i>V1000</i> Eingänge.	272
6.3.2	Ansteuerung <i>V1000</i> Ausgänge.	273
6.4	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i>	274
6.4.1	Hardware-Konfiguration.	274
6.4.2	Anwender-Programm.	277
6.5	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	278
6.5.1	Voraussetzung.	278
6.5.2	Hardware-Konfiguration.	279
6.5.3	Anwender-Programm.	281
6.6	Einsatz im Siemens TIA Portal.	283
6.6.1	Voraussetzung.	283
6.6.2	Hardware-Konfiguration.	283
6.6.3	Anwender-Programm.	286
6.7	Antriebsspezifischer Baustein.	288
6.7.1	FB 885 - VMC_AxisControlV1000_PWM - Achskontrolle über PWM.	288

7	Einsatz Frequenzumrichter über Modbus RTU.	293
7.1	Übersicht.	293
7.2	Parameter am Frequenzumrichter einstellen.	293
7.3	Beschaltung.	294
7.4	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i> .	297
7.4.1	Hardware-Konfiguration.	297
7.4.2	Anwender-Programm.	303
7.5	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	313
7.5.1	Voraussetzung.	313
7.5.2	Hardware-Konfiguration.	313
7.5.3	Anwender-Programm.	319
7.6	Einsatz im Siemens TIA Portal.	328
7.6.1	Voraussetzung.	328
7.6.2	Hardware-Konfiguration.	329
7.6.3	Anwender-Programm.	336
7.7	Antriebsspezifische Bausteine.	345
7.7.1	UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF - Modbus RTU Datenstruktur Kommunikationsdaten aller Slaves.	345
7.7.2	UDT 878 - VMC_ComObjectRTU_REF - Modbus RTU Datenstruktur Kommunikationsdaten Slave.	345
7.7.3	UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF - Modbus RTU Datenstruktur Achsdaten.	345
7.7.4	UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF - Modbus RTU Datenstruktur Konfiguration.	345
7.7.5	FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU - Modbus RTU CPU-Schnittstelle.	345
7.7.6	FB 877 - VMC_ComManager_RTU - Modbus RTU Kommunikations-Manager.	346
7.7.7	FB 878 - VMC_RWParameterSys_RTU - Modbus RTU Parameter System lesen/schreiben.	347
7.7.8	FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU - Modbus RTU Parameter lesen.	347
7.7.9	FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU - Modbus RTU Parameter schreiben.	348
7.7.10	FB 881 - VMC_InitV1000_RTU - Modbus RTU Initialisierung.	348
7.7.11	FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU - Modbus RTU Achskontrolle.	350
8	Einsatz Frequenzumrichter über EtherCAT.	354
8.1	Übersicht.	354
8.2	Parameter am Frequenzumrichter einstellen.	354
8.3	Beschaltung.	355
8.4	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i> .	355
8.4.1	Hardware-Konfiguration.	355
8.4.2	Anwender-Programm.	364
8.5	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	369
8.5.1	Voraussetzung.	369
8.5.2	Hardware-Konfiguration.	370
8.5.3	Anwender-Programm.	377

8.6	Antriebsspezifische Bausteine.	383
8.6.1	UDT 886 - VMC_ConfigInverterEC_REF - Frequenzumrichter EtherCAT Datenstruktur Achskonfiguration.	383
8.6.2	FB 886 - VMC_KernelInverter_EC - Frequenzumrichter EtherCAT Kernel.	383
8.6.3	FB 887 - VMC_InitInverter_EC - Frequenzumrichter EtherCAT Initialisierung.	383
9	Einsatz System SLIO Motion-Modul - Stepper FM 054-1BA00.	385
9.1	Übersicht.	385
9.2	Beschaltung.	385
9.2.1	Anschlussmöglichkeiten.	385
9.2.2	Anschlussarten.	386
9.3	Antriebsprofil.	387
9.4	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i>	387
9.4.1	Hardware-Konfiguration.	387
9.4.2	Anwender-Programm.	390
9.5	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	396
9.5.1	Voraussetzung.	396
9.5.2	Hardware-Konfiguration.	397
9.5.3	Anwender-Programm.	399
9.6	Einsatz im Siemens TIA Portal.	405
9.6.1	Voraussetzung.	405
9.6.2	Hardware-Konfiguration.	406
9.6.3	Anwender-Programm.	408
9.7	Antriebsspezifische Bausteine.	414
9.7.1	UDT 892 - VMC_ConfigST_REF - System SLIO Motion-Modul Stepper Datenstruktur Achskonfiguration.	414
9.7.2	FB 892 - VMC_KernelST - System SLIO Motion-Modul Stepper Kernel.	414
9.7.3	FB 893 - VMC_InitST - System SLIO Motion-Modul Stepper Initialisierung.	415
10	Einsatz System SLIO Motion-Modul - Pulse Train FM 054-1DA00.	417
10.1	Übersicht.	417
10.2	Beschaltung.	417
10.2.1	Anschlussmöglichkeiten.	417
10.3	Antriebsprofil.	418
10.4	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i>	419
10.4.1	Hardware-Konfiguration.	419
10.4.2	Anwender-Programm.	421
10.5	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	428
10.5.1	Voraussetzung.	428
10.5.2	Hardware-Konfiguration.	429
10.5.3	Anwender-Programm.	431

10.6	Einsatz im Siemens TIA Portal.	438
10.6.1	Voraussetzung.	438
10.6.2	Hardware-Konfiguration.	438
10.6.3	Anwender-Programm.	441
10.7	Antriebsspezifische Bausteine.	447
10.7.1	UDT 897 - VMC_ConfigPT_REF - System SLIO Pulse Train Modul Datenstruktur Achskonfiguration.	447
10.7.2	FB 897 - VMC_KernelPT - System SLIO Pulse Train Modul Kernel.	447
10.7.3	FB 898 - VMC_InitPT - System SLIO Pulse Train Modul Initialisierung.	448
11	Einsatz System SLIO Motion-Modul - 2xDC FM 054-1CB00.	450
11.1	Übersicht.	450
11.2	Beschaltung.	450
11.3	Antriebsprofil.	451
11.4	Einsatz im <i>SPEED7 Studio</i>	452
11.4.1	Hardware-Konfiguration.	452
11.4.2	Anwender-Programm.	455
11.5	Einsatz im Siemens SIMATIC Manager.	463
11.5.1	Voraussetzung.	463
11.5.2	Hardware-Konfiguration.	464
11.5.3	Anwender-Programm.	466
11.6	Einsatz im Siemens TIA Portal.	474
11.6.1	Voraussetzung.	474
11.6.2	Hardware-Konfiguration.	475
11.6.3	Anwender-Programm.	477
11.7	Antriebsspezifische Bausteine.	485
11.7.1	UDT 894 - VMC_ConfigDC_REF - System SLIO 2xDC-Modul Datenstruktur Achskonfiguration.	485
11.7.2	FB 894- VMC_KernelDC - System SLIO 2xDC-Modul Kernel.	485
11.7.3	FB 896 - VMC_InitDC - System SLIO 2xDC-Modul Initialisierung.	486
12	Bausteine zur Achskontrolle.	489
12.1	Übersicht.	489
12.2	Einfache Bewegungsaufgaben.	491
12.2.1	UDT 860 - MC_AXIS_REF - Datenstruktur Achsdaten.	491
12.2.2	FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle.	491
12.3	Komplexe Bewegungsaufgaben - PLCopen-Bausteine.	495
12.3.1	UDT 860 - MC_AXIS_REF - Datenstruktur Achsdaten.	495
12.3.2	UDT 861 - MC_TRIGGER_REF - Datenstruktur Triggersignal.	495
12.3.3	FB 800 - MC_Power - Achsenfreigabe.	495
12.3.4	FB 801 - MC_Home - Achse referenzieren.	496
12.3.5	FB 802 - MC_Stop - Achse stoppen.	498
12.3.6	FB 803 - MC_Halt - Achse anhalten.	499
12.3.7	FB 804 - MC_MoveRelative - Achse relativ verfahren.	501
12.3.8	FB 805 - MC_MoveVelocity - Achse verfahren mit konstanter Geschwindigkeit.	503

12.3.9	FB 808 - MC_MoveAbsolute - Achse auf absolute Position verfahren.	505
12.3.10	FB 811 - MC_Reset - Reset Achse.	507
12.3.11	FB 812 - MC_ReadStatus - PLCopen Status.	509
12.3.12	FB 813 - MC_ReadAxisError - Fehler von Achse lesen.	510
12.3.13	FB 814 - MC_ReadParameter - Parameter der Achse lesen.	511
12.3.14	FB 815 - MC_WriteParameter - Parameter an Achse schreiben.	513
12.3.15	FB 816 - MC_ReadActualPosition - Aktuelle Position der Achse lesen.	515
12.3.16	FB 817 - MC_ReadActualVelocity - Aktuelle Geschwindigkeit der Achse lesen.	516
12.3.17	FB 818 - MC_ReadAxisInfo - Zusatzinformationen der Achse lesen.	517
12.3.18	FB 819 - MC_ReadMotionState - Zustand Bewegungsauftrag lesen.	519
12.3.19	FB 823 - MC_TouchProbe - Achsposition erfassen.	520
12.3.20	FB 824 - MC_AbortTrigger - Achsposition erfassen abbrechen.	521
12.3.21	FB 825 - MC_ReadBoolParameter - Boolean-Parameter von Achse lesen.	522
12.3.22	FB 826 - MC_WriteBoolParameter - Boolean-Parameter an Achse schreiben.	524
12.3.23	FB 827 - VMC_ReadDWordParameter - Doppelwort-Parameter von Achse lesen.	526
12.3.24	FB 828 - VMC_WriteDWordParameter - Doppelwort-Parameter an Achse schreiben.	527
12.3.25	FB 829 - VMC_ReadWordParameter - Wort-Parameter von Achse lesen.	529
12.3.26	FB 830 - VMC_WriteWordParameter - Wort-Parameter an Achse schreiben.	530
12.3.27	FB 831 - VMC_ReadByteParameter - Byte-Parameter von Achse lesen.	532
12.3.28	FB 832 - VMC_WriteByteParameter - Byte-Parameter an Achse schreiben.	533
12.3.29	FB 833 - VMC_ReadDriveParameter - Antriebsparameter lesen.	535
12.3.30	FB 834 - VMC_WriteDriveParameter - Antriebsparameter schreiben.	536
12.3.31	FB 835 - VMC_HomeInit_LimitSwitch - Initialisierung Referenzfahrt auf Endschalter.	538
12.3.32	FB 836 - VMC_HomeInit_HomeSwitch - Initialisierung Referenzfahrt auf Referenzschalter.	539
12.3.33	FB 837 - VMC_HomeInit_ZeroPulse - Initialisierung Referenzfahrt auf Null Impuls.	542
12.3.34	FB 838 - VMC_HomeInit_SetPosition - Initialisierung Referenzfahrt auf aktuelle Position.	543
12.3.35	PLCopen Parameter.	544
12.3.36	Produktspezifische Parameter.	546
13	Antrieb über HMI steuern.	547
13.1	Übersicht.	547
13.2	Neues Projekt erstellen.	547
13.3	Projekt in Movicon anpassen.	551
13.4	Inbetriebnahme.	561
13.4.1	Projekt auf Zielgerät übertragen.	561
13.4.2	VMC_AxisControl über das Panel ansteuern.	562
14	Zustände und Verhalten der Ausgänge.	567
14.1	Zustände.	567
14.2	Ablöseverhalten von Bewegungsaufträgen.	568
14.3	Verhalten der Ein- und Ausgänge.	571
15	ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen.	573

1 Allgemeines

1.1 Copyright © YASKAWA Europe GmbH

All Rights Reserved

Dieses Dokument enthält geschützte Informationen von Yaskawa und darf außer in Übereinstimmung mit anwendbaren Vereinbarungen weder offengelegt noch benutzt werden.

Dieses Material ist durch Urheberrechtsgesetze geschützt. Ohne schriftliches Einverständnis von Yaskawa und dem Besitzer dieses Materials darf dieses Material weder reproduziert, verteilt, noch in keiner Form von keiner Einheit (sowohl Yaskawa-intern als auch -extern) geändert werden, es sei denn in Übereinstimmung mit anwendbaren Vereinbarungen, Verträgen oder Lizenzen.

Zur Genehmigung von Vervielfältigung oder Verteilung wenden Sie sich bitte an:
YASKAWA Europe GmbH, European Headquarters, Philipp-Reis-Str. 6, 65795 Hattersheim, Deutschland

Tel.: +49 6196 569 300
Fax.: +49 6196 569 398
E-Mail: info@yaskawa.eu
Internet: www.yaskawa.eu.com

EG-Konformitätserklärung

Hiermit erklärt YASKAWA Europe GmbH, dass die Produkte und Systeme mit den grundlegenden Anforderungen und den anderen relevanten Vorschriften übereinstimmen. Die Übereinstimmung ist durch CE-Zeichen gekennzeichnet.

Informationen zur Konformitätserklärung

Für weitere Informationen zur CE-Kennzeichnung und Konformitätserklärung wenden Sie sich bitte an Ihre Landesvertretung der YASKAWA Europe GmbH.

Warenzeichen

SLIO, System 300S und SPEED7 sind eingetragene Warenzeichen der YASKAWA Europe GmbH.

EtherCAT ist ein eingetragenes Warenzeichen der Beckhoff Automation GmbH.

PROFINET und PROFIBUS sind eingetragene Warenzeichen der PROFIBUS and PROFINET International (PI).

SIMATIC, TIA Portal, S7-300 und S7-1500 sind eingetragene Warenzeichen der Siemens AG.

Alle genannten Microsoft Windows, Office und Server-Produkte sind eingetragene Warenzeichen von Microsoft Inc., USA.

Alle anderen erwähnten Firmennamen und Logos sowie Marken- oder Produktnamen sind Warenzeichen oder eingetragene Warenzeichen ihrer jeweiligen Eigentümer.

Allgemeine Nutzungsbedingungen

Es wurden alle Anstrengungen unternommen, um sicherzustellen, dass die in diesem Dokument enthaltenen Informationen zum Zeitpunkt der Veröffentlichung vollständig und richtig sind. Fehlerfreiheit kann nicht garantiert werden, das Recht auf Änderungen der Informationen bleibt jederzeit vorbehalten. Eine Informationspflicht gegenüber dem Kunden über etwaige Änderungen besteht nicht. Der Kunde ist aufgefordert, seine Dokumente aktiv aktuell zu halten. Der Einsatz der Produkte mit zugehöriger Dokumentation hat immer in Eigenverantwortung des Kunden unter Berücksichtigung der geltenden Richtlinien und Normen zu erfolgen.

Die vorliegende Dokumentation beschreibt alle heute bekannten Hard- und Software-Einheiten und Funktionen. Es ist möglich, dass Einheiten beschrieben sind, die beim Kunden nicht vorhanden sind. Der genaue Lieferumfang ist im jeweiligen Kaufvertrag beschrieben.

Dokument-Support

Wenden Sie sich an Ihre Landesvertretung der YASKAWA Europe GmbH, wenn Sie Fehler anzeigen oder inhaltliche Fragen zu diesem Dokument stellen möchten. Sie können YASKAWA Europe GmbH über folgenden Kontakt erreichen:

E-Mail: Documentation.HER@yaskawa.eu

Technischer Support

Wenden Sie sich an Ihre Landesvertretung der YASKAWA Europe GmbH, wenn Sie Probleme mit dem Produkt haben oder Fragen zum Produkt stellen möchten. Ist eine solche Stelle nicht erreichbar, können Sie den Yaskawa Kundenservice über folgenden Kontakt erreichen:

YASKAWA Europe GmbH,
European Headquarters, Philipp-Reis-Str. 6, 65795 Hattersheim, Deutschland
Tel.: +49 6196 569 500 (Hotline)
E-Mail: support@yaskawa.eu

1.2 Über dieses Handbuch

Zielsetzung und Inhalt

Das Handbuch beschreibt die *Yaskawa Motion Library* "Simple Motion Control":

- Beschrieben wird Aufbau, Projektierung und Anwendung in verschiedenen Programmersystemen.
- Das Handbuch ist geschrieben für Anwender mit Grundkenntnissen in der Automatisierungstechnik.
- Das Handbuch ist in elektronischer Form als PDF-Datei verfügbar. Hierzu ist der Adobe Acrobat Reader erforderlich.
- Das Handbuch ist in Kapitel gegliedert. Jedes Kapitel beschreibt eine abgeschlossene Thematik.
- Als Orientierungshilfe stehen im Handbuch zur Verfügung:
 - Gesamt-Inhaltsverzeichnis am Anfang des Handbuchs
 - Verweise mit Seitenangabe

Piktogramme Signalwörter

Wichtige Textteile sind mit folgenden Piktogrammen und Signalworten hervorgehoben:

**GEFAHR**

Unmittelbare oder drohende Gefahr. Personenschäden sind möglich.

**VORSICHT**

Bei Nichtbefolgen sind Sachschäden möglich.



Zusätzliche Informationen und nützliche Tipps.

2 Übersicht

Baustein-Bibliothek Simple Motion Control

Die Baustein-Bibliothek finden Sie im "Download Center" auf www.yaskawa.eu.com unter "Controls Library" als "Baustein-Bibliothek Simple Motion Control - SW90MS0MA" zum Download. Die Bibliothek liegt als gepackte zip-Dateien vor. Sobald Sie die Bausteine verwenden möchten, müssen Sie diese in Ihr Projekt importieren.



Bitte verwenden Sie immer das zu Ihrer Bibliothek zugehörige Handbuch. Solange es keine beschreibungsrelevante Änderungen gibt, können im Handbuch die Versionsangaben der Bibliothek und der zugehörigen Dateien von denen der Bibliothek abweichen.

Folgende Dateien stehen zur Verfügung

Datei	Beschreibung
SMC_S7_V0041.zip	<ul style="list-style-type: none"> ■ Bausteinbibliothek für Siemens SIMATIC Manager. ■ Für den Einsatz in CPUs von Yaskawa bzw. S7-300 CPUs von Siemens.
SMC_TIA_V0027.zip	<ul style="list-style-type: none"> ■ Bausteinbibliothek für Siemens TIA Portal V14/V15. ■ Für den Einsatz in CPUs von Yaskawa bzw. S7-300 CPUs von Siemens.
SMC_TIA_1x00_V0003.zip	<ul style="list-style-type: none"> ■ Bausteinbibliothek für Siemens TIA Portal V15. ■ Für den Einsatz in S7-1200 und S7-1500 CPUs von Siemens.
SMC_Movicon_V0007.zip	Symbolbibliothek für Movicon
Demo_S7_V0025.zip	<ul style="list-style-type: none"> ■ Demoprojekt für Siemens SIMATIC Manager und Movicon. ■ Für den Einsatz in CPUs von Yaskawa und TouchPanels bzw. S7-300 CPUs von Siemens.
Demo_TIA_V0020.zip	<ul style="list-style-type: none"> ■ Demoprojekt für Siemens TIA Portal V14 und Movicon. ■ Für den Einsatz in CPUs von Yaskawa und TouchPanels bzw. S7-300 CPUs von Siemens.
Demo_TIA_1x00_V0000.zip	<ul style="list-style-type: none"> ■ Demoprojekt für Siemens TIA Portal V15. ■ Für den Einsatz in S7-1200 und S7-1500 CPUs von Siemens.

Leistungsmerkmale

Mit den Bausteinen der *Simple Motion Control Library* können Sie auf einfache Weise ohne Detailwissen Antriebe in Ihre Applikationen integrieren. Hierbei werden verschiedene Antriebe und Bussystem unterstützt. Mittels der PLCopen-Bausteine können Sie einfache Antriebsaufgaben in Ihrer Steuerung realisieren. Dieses System bietet folgenden Leistungsumfang:

- Einsetzbar im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager und TIA Portal
- Umsetzung von einfachen Antriebsfunktionen
 - Einschalten bzw. Ausschalten
 - Drehzahlvorgabe
 - Relative bzw. absolute Positionierung
 - Referenzfahrt (Homing)
 - Lesen und Schreiben von Parametern
 - Abfrage von Achsposition und Status
- Einfache Inbetriebnahme und Diagnose ohne detaillierte Kenntnisse der Antriebe
- Unterstützung verschiedener Antriebe und Feldbusse
- Visualisierung einzelner Achsen
- Skalierbar durch Einsatz von PLCopen-Bausteinen

Struktur

Die *Simple Motion Control Library* ist in folgende Gruppen gegliedert:

- Axis Control
 - Allgemeine Bausteine zur Steuerung der Antriebe.
- Sigma5 EtherCAT
 - Spezifische Bausteine für den Einsatz von *Sigma-5*-Antrieben, welche über EtherCAT angebunden sind.
- Sigma7 EtherCAT
 - Spezifische Bausteine für den Einsatz von *Sigma-7S*-Antrieben, welche über EtherCAT angebunden sind.
 - Spezifische Bausteine für den Einsatz von *Sigma-7W*-Antrieben, welche über EtherCAT angebunden sind.
- Sigma5+7 PROFINET
 - Spezifische Bausteine für den Einsatz von *Sigma-5* bzw. *Sigma-7*-Antrieben, welche über PROFINET angebunden sind.
- Sigma5+7 PulseTrain
 - Spezifischer Baustein für den Einsatz von *Sigma-5* bzw. *Sigma-7*-Antrieben, welche über Pulse Train angebunden sind.
- V1000 PWM
 - Spezifischer Baustein für den Einsatz von *V1000*-Frequenzumrichter, welche über PWM angebunden sind.
- V1000 Modbus RTU
 - Spezifische Bausteine für den Einsatz von *V1000*-Frequenzumrichter, welche über Modbus-RTU angebunden sind.
- Inverter EtherCAT
 - Spezifische Bausteine für den Einsatz von Frequenzumrichter, welche über EtherCAT angebunden sind.
- SLIO Motion Modules
 - Spezifische Bausteine für den Einsatz von System SLIO Motion Modulen für Stepper-, DC- und Pulse Train-Antriebe.



Bitte beachten Sie, dass manche Funktionalitäten nicht von allen Projektier-Tools unterstützt werden und somit manche Gruppen in dem entsprechenden Projektier-Tool nicht zur Verfügung stehen!

Demo-Projekte

SPEED7 Studio

Bei der Installation des *SPEED7 Studio* werden Demoprojekte automatisch installiert. Sie finden diese in ihrem Programm-Verzeichnis unter ➔ [C:\Program Files \(x86\)\VIPAGmbH\SPEED7 Studio\Public\DemoProjects](C:\Program Files (x86)\VIPAGmbH\SPEED7 Studio\Public\DemoProjects). Für den Einsatz eines Demoprojekts ist dieses zu importieren:

1. ➔ Starten Sie das *SPEED7 Studio* ohne Projekt.
2. ➔ Öffnen Sie mit "*Datei → Projekt importieren*" den Import-Dialog.
3. ➔ Navigieren Sie zu den Demoprojekten unter ➔ [C:\Program Files \(x86\)\VIPAGmbH\SPEED7 Studio\Public\DemoProjects](C:\Program Files (x86)\VIPAGmbH\SPEED7 Studio\Public\DemoProjects) und importieren Sie die entsprechende vpz-Datei.
 - ➔ Das Demo-Projekt wird importiert und geöffnet.

Siemens SIMATIC Manager

Zusammen mit der Baustein-Bibliothek finden Sie für den Siemens SIMATIC Manager entsprechende Demo-Projekte im Download-Bereich. Für den Einsatz eines Demoprojekts ist dieses zu importieren:

1. ➔ Laden Sie die Datei *Demo_S7_... .zip* und entpacken Sie diese ggf. mehrfach.
 - ➔ Die zip-Dateien werden aufgelistet.
2. ➔ Starten Sie den Siemens SIMATIC Manager ohne Projekt.
3. ➔ Öffnen Sie mit "*Datei → Dearchivieren ...*" den Import-Dialog.
4. ➔ Navigieren Sie zu den entpackten zip-Dateien und dearchivieren Sie die entsprechende zip-Datei.
 - ➔ Das Demo-Projekt wird importiert und kann geöffnet werden.

Siemens TIA Portal

Zusammen mit der Baustein-Bibliothek finden Sie für das Siemens TIA Portal entsprechende Demo-Projekte im Download-Bereich. Für den Einsatz eines Demoprojekts ist dieses zu importieren:

1. ➔ Laden Sie die Datei *Demo_TIA_... .zip* und entpacken Sie diese ggf. mehrfach.
 - ➔ Die zap-Dateien werden aufgelistet.
2. ➔ Starten Sie das Siemens TIA Portal ohne Projekt.
3. ➔ Öffnen Sie mit "*Datei → Dearchivieren ...*" den Import-Dialog.
4. ➔ Navigieren Sie zu den entpackten zap-Dateien und dearchivieren Sie die entsprechende zap-Datei.
 - ➔ Das Demo-Projekt wird importiert und geöffnet.

3 Einsatz *Sigma-5/7* EtherCAT

3.1 Einsatz *Sigma-5* EtherCAT

3.1.1 Übersicht

Voraussetzung

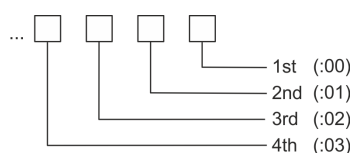
- SPEED7 Studio ab V1.6.1
oder
- Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2 & *SPEED7 EtherCAT Manager & Simple Motion Control Library*
- CPU mit EtherCAT-Master wie z.B. CPU 015-CEFNR00
- *Sigma-5*-Antrieb mit EtherCAT-Optionskarte

Schritte der Projektierung

1. ➔ Parameter am Antrieb einstellen
 - Die Einstellung der Parameter erfolgt mit dem Softwaretool *Sigma Win+*.
2. ➔ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio* oder Siemens SIMATIC Manager
 - Projektierung einer CPU mit EtherCAT-Master-Funktionalität.
 - Projektierung eines *Sigma-5* EtherCAT-Antriebs.
 - Projektierung der EtherCAT-Anbindung über *SPEED7 EtherCAT Manager*.
3. ➔ Programmierung im *SPEED7 Studio* oder Siemens SIMATIC Manager
 - *Init*-Baustein zur Konfiguration der Achse beschalten.
 - *Kernel*-Baustein zur Kommunikation mit der Achse beschalten.
 - Bausteine für die Bewegungsabläufe beschalten.
 - ➔ "*Demo-Projekte*"...Seite 13

3.1.2 Parameter am Antrieb einstellen

Parameter-Digits



VORSICHT

Vor der Erstinbetriebnahme müssen Sie Ihren Antrieb mit dem Softwaretool *Sigma Win+* an Ihre Applikation anpassen! Näheres hierzu finden Sie im Handbuch zu Ihrem Antrieb.

Zur Abstimmung auf die *Simple Motion Control Library* sind folgende Parameter über *Sigma Win+* einzustellen:

Sigma-5 (20Bit Encoder)

Servopack Parameter	Adresse:Digit	Name	Wert
Pn205	(2205h)	Multiturn Limit Setting	65535
Pn20E	(220Eh)	Electronic Gear Ratio (Numerator)	1
Pn210	(2210h)	Electronic Gear Ratio (Denominator)	1
PnB02	(2701h:01)	Position User Unit (Numerator)	1
PnB04	(2701h:02)	Position User Unit (Denominator)	1
PnB06	(2702h:01)	Velocity User Unit (Numerator)	1
PnB08	(2702h:02)	Velocity User Unit (Denominator)	1
PnB0A	(2703h:01)	Acceleration User Unit (Numerator)	1
PnB0C	(2703h:02)	Acceleration User Unit (Denominator)	1



Bitte beachten Sie, dass Sie gemäß ihren Anforderungen die entsprechende Fahrtrichtung für Ihren Antrieb freigeben. Verwenden Sie hierzu die Parameter Pn50A (P-OT) bzw. Pn50B (N-OT) in Sigma Win+.

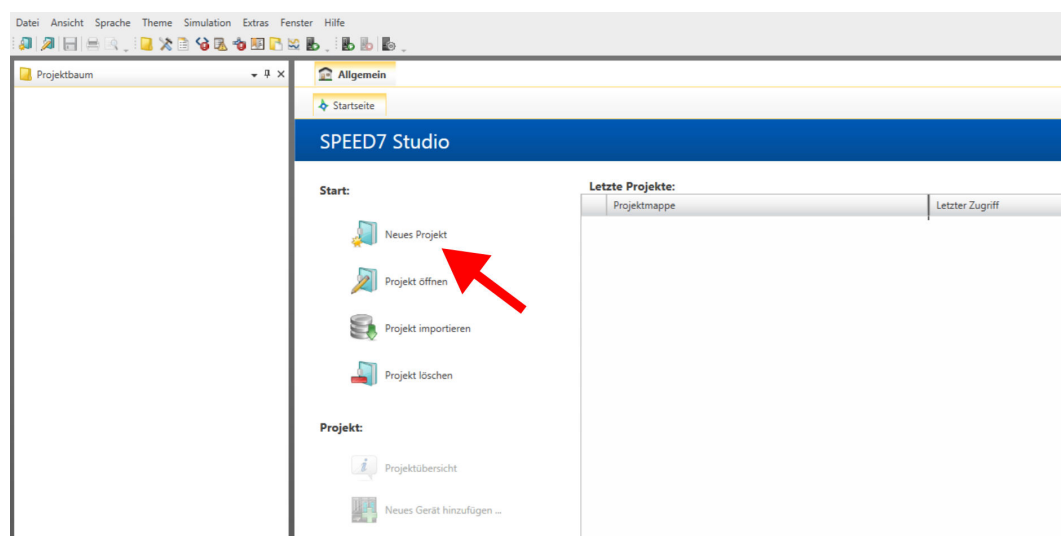
3.1.3 Einsatz im SPEED7 Studio

3.1.3.1 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das SPEED7 Studio ab V1.6.1.

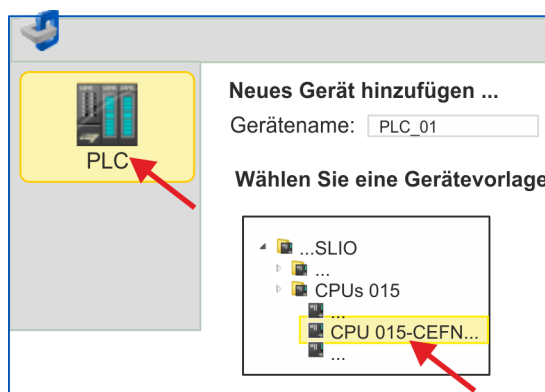
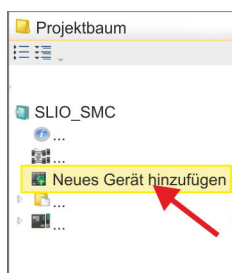
1. Starten Sie das SPEED7 Studio.



2. Erstellen sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektnamen".

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. Klicken Sie im Projektbaum auf "Neues Gerät hinzufügen ...".



➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

4. Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" eine CPU mit EtherCAT-Master-Funktionalität wie z.B. die CPU 015-CEFN00 und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

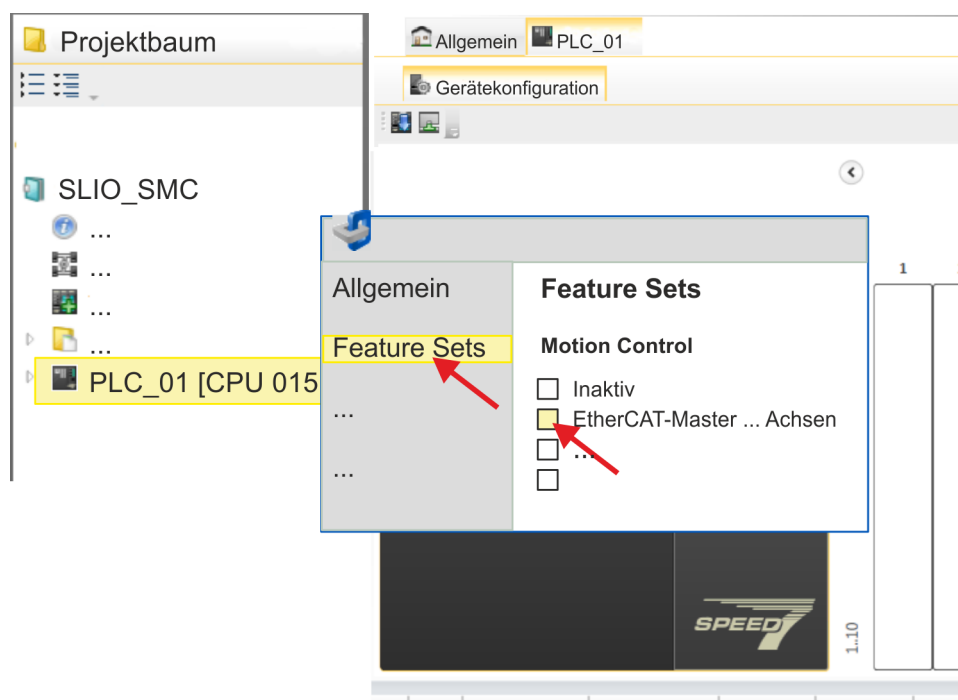
Motion-Control-Funktionen aktivieren

Sofern bei Ihrer CPU die EtherCAT-Master-Funktionalität noch nicht aktiviert ist, erfolgt die Aktivierung nach folgenden Vorgehensweise:



1. Klicken Sie in der "Gerätekonfiguration" auf die CPU und wählen Sie "Kontextmenü" → "Eigenschaften der Baugruppe".

➔ Es öffnet sich der Eigenschaften-Dialog der CPU.



2. Klicken Sie auf "Feature Sets" und aktivieren Sie unter "Motion Control" einen der Parameter "EtherCAT-Master ... Achsen". Die Anzahl der Achsen ist in diesem Beispiel nicht relevant.

3. Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK].

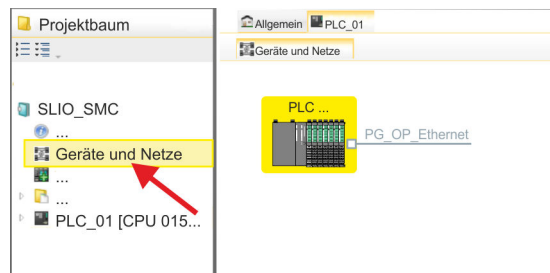
➔ Die Motion-Control-Funktionen stehen Ihnen nun in Ihrem Projekt zur Verfügung.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie, dass bei jeder Änderung der Feature-Set-Einstellungen systembedingt das EtherCAT-Feldbus-System zusammen mit der Motion-Control-Konfiguration aus Ihrem Projekt gelöscht werden!

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*Geräte und Netze*".
 ➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. Klicken Sie auf das Netzwerk "*PG_OP_Ethernet*".
 3. Wählen Sie "*Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle*".
 ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
 4. Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "*Geräte und Netze*" unter "*Lokale Baugruppen*" aufgelistet.
- Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

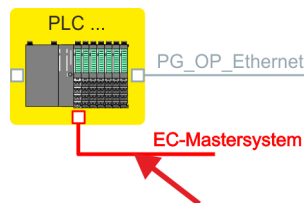
ESI-Datei installieren

Damit der *Sigma-5* EtherCAT Antrieb im *SPEED7 EtherCAT Manager* konfiguriert werden kann, muss die entsprechende ESI-Datei installiert sein. In der Regel wird das *SPEED7 Studio* mit aktuellen ESI-Dateien ausgeliefert und Sie können diesen Teil überspringen. Sollte Ihre ESI-Datei veraltet sein, finden Sie die aktuellste ESI-Datei für den *Sigma-5* EtherCAT Antrieb unter www.yaskawa.eu.com im "*Download Center*".

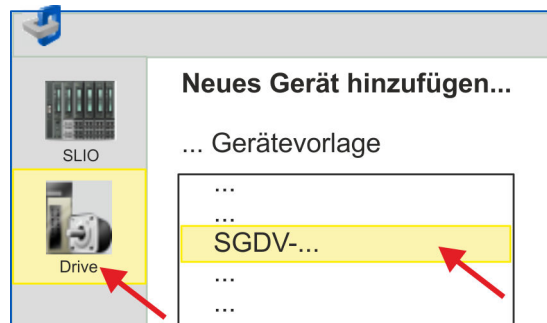
1. Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende ESI-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
2. Gehen Sie in Ihr *SPEED7 Studio*.
3. Öffnen Sie mit "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei installieren (EtherCAT - ESI)*" das zugehörige Dialogfenster.
4. Geben Sie unter "*Quellpfad*" die ESI-Datei an und installieren Sie diese mit [Installieren].
 ➔ Die Geräte der ESI-Datei steht Ihnen nun zur Verfügung.

***Sigma-5* Antrieb hinzufügen**

1. Klicken Sie im Projektbaum auf "*Geräte und Netze*".
2. Klicken Sie hier auf "*EC-Mastersystem*" und wählen sie "*Kontextmenü → Neues Gerät hinzufügen*".



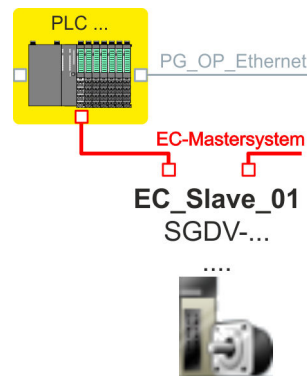
- ➔ Es öffnet sich die Gerätevorlage zur Auswahl eines EtherCAT-Devices.



3. Wählen Sie Ihren *Sigma-5* Antrieb aus:

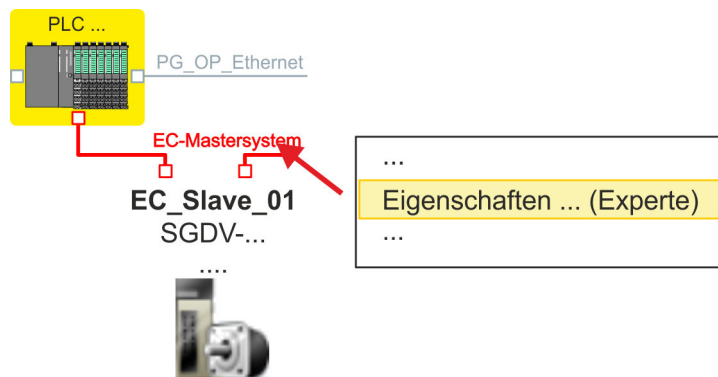
- SGDV-xxxxE5...
- SGDV-xxxxE1...

Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK]. Sollte Ihr Antrieb nicht vorhanden sein, müssen Sie die entsprechende ESI-Datei wie weiter oben beschrieben installieren.



➔ Der *Sigma-5* Antrieb wird an Ihr EC-Mastersystem angebunden.

Sigma-5 Antrieb konfigurieren



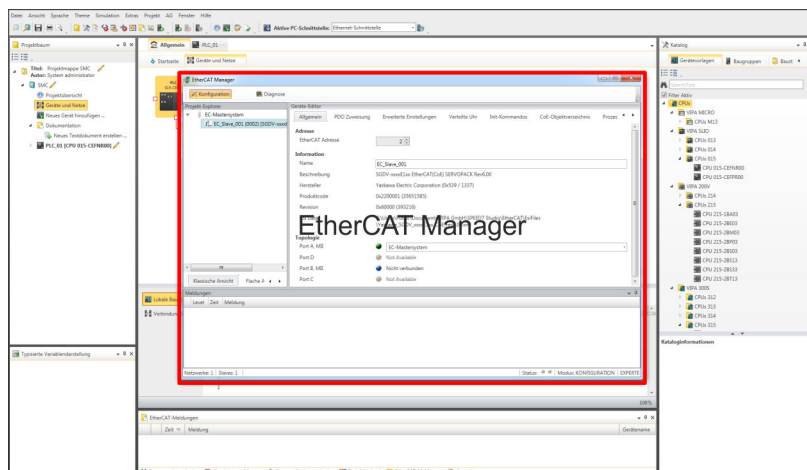
1. Klicken Sie auf "EC-Mastersystem" und wählen sie "Kontextmenü → Eigenschaft des Bussystems (Experte)".



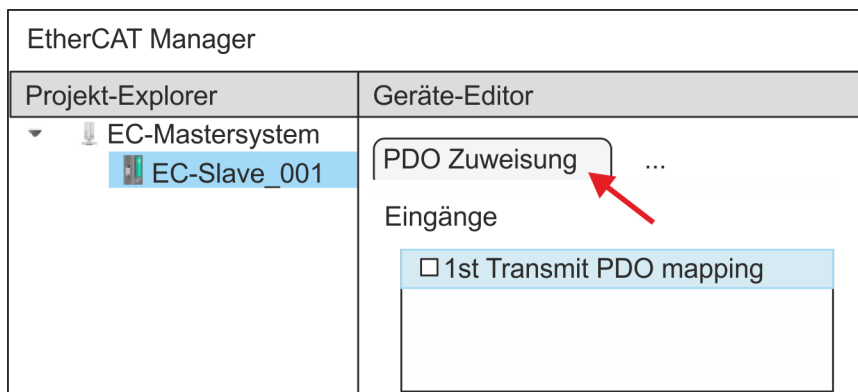
PDOs können Sie nur im "Experten-Modus" bearbeiten! Ansonsten werden die Schaltflächen ausgeblendet.

➔ Der *SPEED7 EtherCAT Manager* wird gestartet. Hier können Sie die EtherCAT-Kommunikation zu Ihrem *Sigma-5* Antrieb konfigurieren.

Näheres zum Einsatz des *SPEED7 EtherCAT Manager* finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.



2. Klicken Sie im **SPEED7 EtherCAT Manager** auf den Slave und wählen Sie im "Geräte-Editor" den Reiter "PDO-Zuweisung" an.

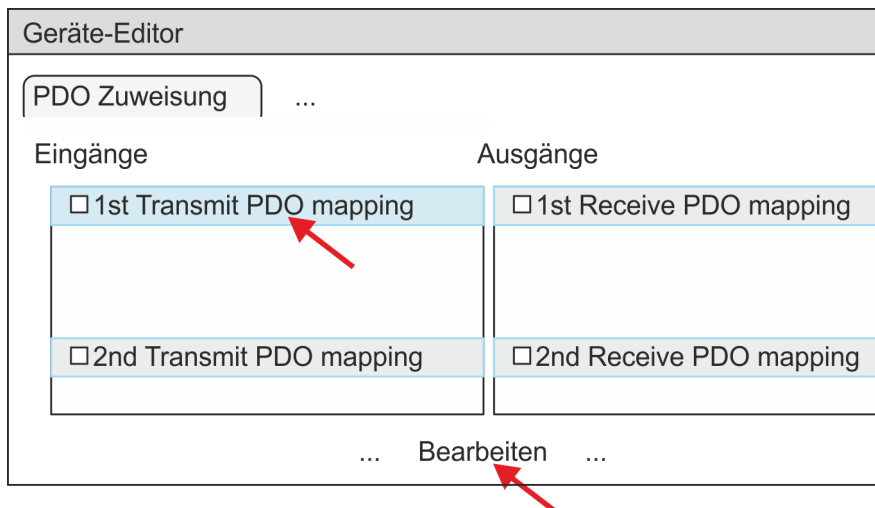


➔ Dieser Dialog zeigt eine Auflistung aller PDOs.

3. Durch Auswahl des entsprechenden PDO-Mappings können Sie mit [Bearbeiten] die PDOs bearbeiten. Wählen Sie das Mapping "1st Transmit PDO mapping" an und klicken Sie auf [Bearbeiten].



Bitte beachten Sie, dass aufgrund der Voreinstellung manche PDOs nicht bearbeitet werden können. Durch Deaktivierung bereits aktivierter PDOs können Sie die Bearbeitung von gesperrten PDOs frei geben.



- ➔ Es öffnet sich der Dialog *"PDO bearbeiten"*. Bitte überprüfen Sie hier die aufgeführten PDO-Einstellungen und passen Sie diese ggf. an. Bitte berücksichtigen Sie hierbei auch die Reihenfolge der *"Einträge"* und ergänzen Sie diese entsprechend.

Allgemein

Name: 1st Transmit PDO mapping

Index: 0x1A00 Dez Hex

Flags:

- ☐ Zwingend
- ☐ Schreibgeschützt
- ☐ Virtuell

Richtung:

- ☒ TxPdo (Eingang)
- ☐ RxPdo (Ausgang)

Optional

Ausschließen:

- ☐ 1A01
- ☒ 1A02
- ☒ 1A03

Einträge

Name	Index	Bitlänge	Kommentar
Status word	0x6041:00	16	
Position actual internal value	0x6063:00	32	
Position actual value	0x6064:00	32	
Torque actual value	0x6077:00	16	
Following error actual value	0x60F4:00	32	
Modes of operation display	0x6061:00	8	
---	---	8	---
Digital inputs	0x60FD:00	32	

Neu Löschen Bearbeiten Nach oben Nach unten

Für die Bearbeitung der *"Einträge"* stehen folgende Funktionen zur Verfügung:

- **Neu**
 - Hiermit können Sie in einem Dialogfenster einen neuen Eintrag anlegen, indem Sie aus dem *"CoE-Objektverzeichnis"* den entsprechenden Eintrag auswählen und Ihre Einstellungen vornehmen. Mit [OK] wird der Eintrag übernommen und in der Liste der Einträge aufgeführt.
- **Löschen**
 - Hiermit können Sie den angewählte Eintrag löschen.
- **Bearbeiten**
 - Hiermit können Sie allgemeinen Daten eines Eintrags bearbeiten.
- **Nach oben/unten**
 - Hiermit können Sie den angewählten Eintrag in der Liste nach oben bzw. nach unten bewegen.

4. ➔ Führen Sie folgende Einstellungen durch:**Eingänge: 1st Transmit PDO 0x1A00**

- Allgemein
 - Name: 1st Transmit PDO mapping
 - Index: 0x1A00
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - TxPdo (Eingang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1A01: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Status word	0x6041:00	16Bit
Position actual internal value	0x6063:00	32Bit
Position actual value	0x6064:00	32Bit
Torque actual value	0x6077:00	16Bit
Following error actual value	0x60F4:00	32Bit
Modes of operation display	0x6061:00	8Bit
---	---	8Bit
Digital inputs	0x60FD:00	32Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

5. ➔ Wählen Sie das Mapping *"2nd Transmit PDO mapping"* an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:**Eingänge: 2nd Transmit PDO 0x1A01**

- Allgemein
 - Name: 2nd Transmit PDO mapping
 - Index: 0x1A01
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - TxPdo (Eingang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1A00: deaktiviert
 - 1A02: deaktiviert
 - 1A03: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Touch probe status	0x60B9:00	16Bit
Touch probe 1 position value	0x60BA:00	32Bit
Touch probe 2 position value	0x60BC:00	32Bit
Velocity actual value	0x606C:00	32Bit

Schließen Sie den Dialog "PDO bearbeiten" mit [OK].

6. ➔ Wählen Sie das Mapping "1st Receive PDO mapping" an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Ausgänge: 1st Receive PDO 0x1600

- Allgemein
 - Name: 1st Receive PDO mapping
 - Index: 0x1600
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - RxPdo (Ausgang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1601: deaktiviert
 - 1602: deaktiviert
 - 1603: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Control word	0x6040:00	16Bit
Target position	0x607A:00	32Bit
Target velocity	0x60FF:00	32Bit
Modes of operation	0x6060:00	8Bit
---	---	8Bit
Touch probe function	0x60B8:00	16Bit

Schließen Sie den Dialog "PDO bearbeiten" mit [OK].

7. ➔ Wählen Sie das Mapping "2nd Receive PDO mapping" an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Ausgänge: 2nd Receive PDO 0x1601

- Allgemein
 - Name: 2nd Receive PDO mapping
 - Index: 0x1601
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - RxPdo (Ausgang): aktiviert

■ Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

- 1600: deaktiviert
- 1602: aktiviert
- 1603: aktiviert

■ Einträge

Name	Index	Bitlänge
Profile velocity	0x6081:00	32Bit
Profile acceleration	0x6083:00	32Bit
Profile deceleration	0x6084:00	32Bit

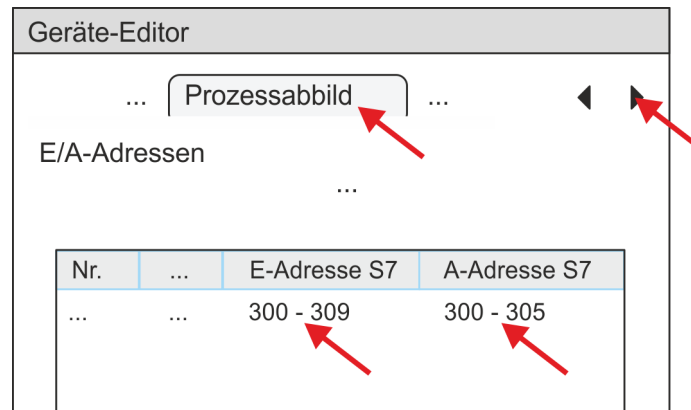
Schließen Sie den Dialog "PDO bearbeiten" mit [OK].

8. ➔ Aktivieren Sie in PDO-Zuweisung die PDOs 1 und 2 für die Ein und Ausgänge. Alle nachfolgenden PDOs müssen deaktiviert bleiben. Sollte dies nicht möglich sein, überprüfen Sie bitte den jeweiligen PDO-Parameter "Ausschließen".

9. ➔ Wählen Sie im "Geräte-Editor" des SPEED7 EtherCAT Manager den Reiter "Verteilte Uhren" an und stellen Sie "DC unused" als "Betriebsart" ein.

10. ➔ Wählen Sie im "Geräte-Editor" über die Pfeiltaste den Reiter "Prozessabbild" an und notieren Sie sich für die Parameter des Bausteins FB 871 - VMC_InitSigma5_EC folgende PDO-Anfangsadressen:

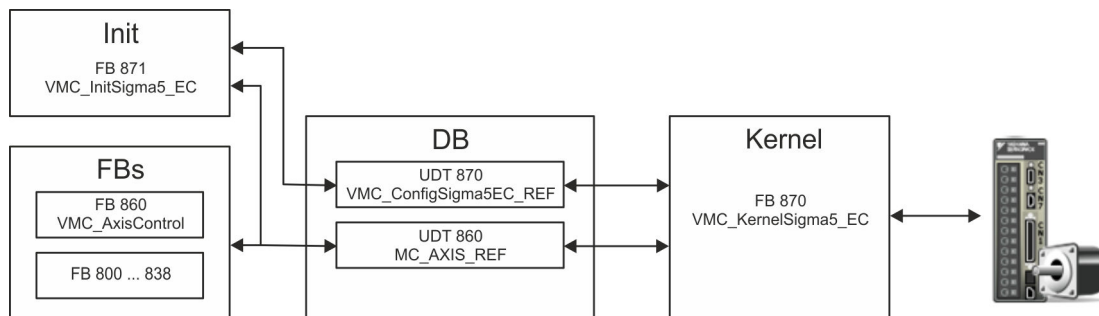
- "E-Adresse S7" → "InputsStartAddressPDO"
- "A-Adresse S7" → "OutputsStartAddressPDO"



- 11.** Indem Sie den Dialog des *SPEED7 EtherCAT Manager* mit [X] schließen, wird die Konfiguration in das *SPEED7 Studio* übernommen.

3.1.3.2 Anwender-Programm

3.1.3.2.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 870 - *VMC_ConfigSigma5EC_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für *Sigma-5* EtherCAT.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 871 - *VMC_InitSigma5_EC*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-5* EtherCAT.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 870 - *VMC_KernelSigma5_EC*

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb über das entsprechende Bussystem, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-5* EtherCAT.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

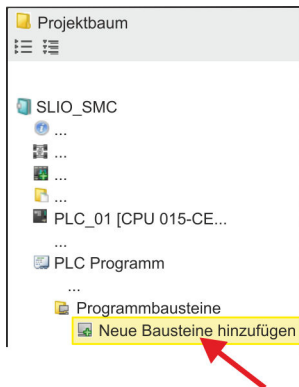
- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ FB 800 ... FB 838 - *PLCopen*

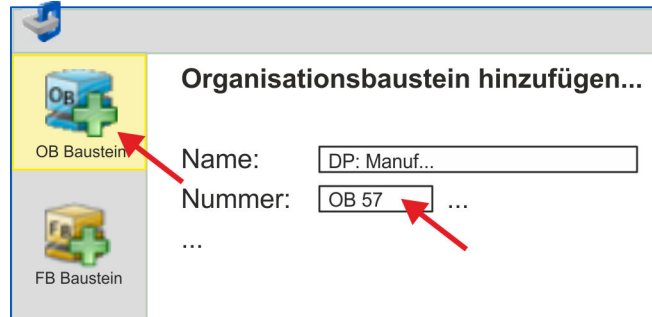
- Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

3.1.3.2.2 Programmierung

Bausteine in Projekt kopieren

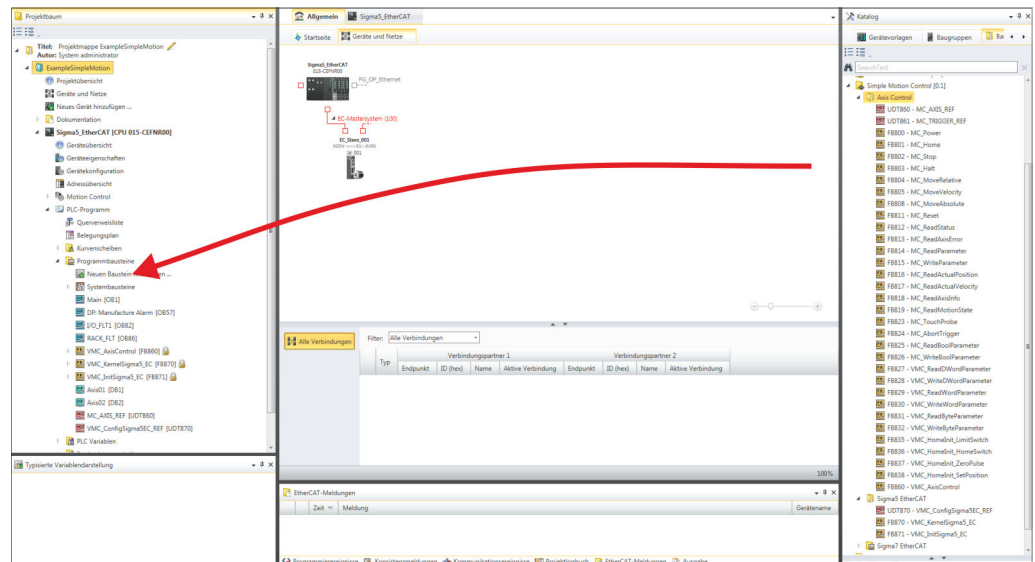


1. Klicken Sie im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*".



➔ Das Dialogfenster "*Baustein hinzufügen*" öffnet sich.

2. Wählen Sie den Bausteintyp "*OB Baustein*" und fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.



3. Öffnen Sie im "*Katalog*" unter "*Bausteine*" "*Simple Motion Control*" und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*Programmbausteine*" des *Projektbaums*:

- Sigma-5 EtherCAT:
 - UDT 870 - VMC_ConfigSigma5EC_REF
 - FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC
 - FB 871 - VMC_InitSigma5_EC
- Axis Control
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

Achs-DB anlegen

1. ➔ Fügen Sie Ihrem Projekt einen neuen DB als *Achs-DB* hinzu. Klicken Sie hierzu im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*", wählen Sie den Bausteintyp "*DB Baustein*" und vergeben Sie diesem den Namen "*Axis01*". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 10.

➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

2. ➔ ■ Legen Sie in "*Axis01*" die Variable "*Config*" vom Typ UDT 870 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "*Axis01*" die Variable "*Axis*" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



Axis01 [DB10]
Bausteinstruktur

	Adr...	Name	Datentyp	...
	...	Config	UDT	[870]
	...	Axis	UDT	[860]

OB 1**Konfiguration der Achse**

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

- ➔ FB 871 - VMC_InitSigma5_EC, DB 871 ➔ "*FB 871 - VMC_InitSigma5_EC - Sigma-5 EtherCAT Initialisierung*"...Seite 47

Geben Sie unter *InputsStartAddressPDO* bzw. *OutputsStartAddressPDO* die Adresse aus dem *SPEED7 EtherCAT Manager* an. ➔ 24

```
➔ CALL "VMC_InitSigma5_EC" , "DI_InitSgm5ETC01"
  Enable           := "InitS5EC1_Enable"
  LogicalAddress   := 300
  InputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: E-Adresse S7)
  OutputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: A-Adresse S7)
  EncoderType      := 1
  EncoderResolutionBits := 20
  FactorPosition   := 1.048576e+006
  FactorVelocity   := 1.048576e+006
  FactorAcceleration := 1.048576e+002
  OffsetPosition   := 0.000000e+000
  MaxVelocityApp    := 5.000000e+001
  MaxAccelerationApp := 1.000000e+002
  MaxDecelerationApp := 1.000000e+002
  MaxVelocityDrive  := 6.000000e+001
  MaxAccelerationDrive := 1.500000e+002
  MaxDecelerationDrive := 1.500000e+002
  MaxPosition       := 1.048500e+003
  MinPosition       := -1.048514e+003
  EnableMaxPosition := TRUE
  EnableMinPosition := TRUE
  MinUserPosition   := "InitS5EC1_MinUserPos"
  MaxUserPosition   := "InitS5EC1_MaxUserPos"
  Valid             := "InitS5EC1_Valid"
  Error             := "InitS5EC1_Error"
  ErrorID           := "InitS5EC1_ErrorID"
  Config            := "Axis01".Config
  Axis              := "Axis01".Axis
```

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über das jeweilige Bussystem weiter.

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten

→ FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC, DB 870 → ["FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC - Sigma-5 EtherCAT Kernel"...Seite 46](#)

```
→ CALL "VMC_KernelSigma5_EC" , "DI_KernelSgm5ETC01"
  Init  := "KernelS5EC1_Init"
  Config := "Axis01".Config
  Axis   := "Axis01".Axis
```

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im Achs-DB an.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → ["FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

```
→ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
  AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
  AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
  HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
  HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
  StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
  MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
  MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
  MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
  PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
  Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
  Acceleration     := "AxCtrl1_Acceleration"
  Deceleration     := "AxCtrl1_Deceleration"
  JogPositive      := "AxCtrl1_JogPositive"
  JogNegative      := "AxCtrl1_JogNegative"
  JogVelocity      := "AxCtrl1_JogVelocity"
  JogAcceleration  := "AxCtrl1_JogAcceleration"
  JogDeceleration  := "AxCtrl1_JogDeceleration"
  AxisReady        := "AxCtrl1_AxisReady"
  AxisEnabled      := "AxCtrl1_AxisEnabled"
  AxisError        := "AxCtrl1_AxisError"
  AxisErrorID      := "AxCtrl1_AxisErrorID"
  DriveWarning     := "AxCtrl1_DriveWarning"
  DriveError       := "AxCtrl1_DriveError"
  DriveErrorID     := "AxCtrl1_DriveErrorID"
  IsHomed          := "AxCtrl1_IsHomed"
  ModeOfOperation  := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
  PLCOpenState     := "AxCtrl1_PLCOpenState"
  ActualPosition   := "AxCtrl1_ActualPosition"
  ActualVelocity   := "AxCtrl1_ActualVelocity"
  CmdDone          := "AxCtrl1_CmdDone"
  CmdBusy          := "AxCtrl1_CmdBusy"
  CmdAborted       := "AxCtrl1_CmdAborted"
  CmdError         := "AxCtrl1_CmdError"
  CmdErrorID       := "AxCtrl1_CmdErrorID"
  DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
  DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
  SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
  SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
  HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
  HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
  Axis             := "Axis01".Axis
```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCOpen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 860 - VMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC mit Instanz-DB
- FB 871 - VMC_InitSigma5_EC mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 870 - VMC_ConfigSigma5EC_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie "*Projekt* → *Alles übersetzen*" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.

Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 871 - VMC_InitSigma5_EC mit *Enable* = TRUE auf.

➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ "*Antrieb über HMI steuern*"...Seite 547

3.1.4 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

3.1.4.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2.
- Die Projektierung der System SLIO CPU erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form des virtuellen PROFINET IO Devices "... *SLIO CPU*". Das "... *SLIO System*" ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Die Projektierung des EtherCAT-Masters erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form des virtuellen PROFINET IO Devices "*EtherCAT-Netzwerk*". Das "*EtherCAT-Netzwerk*" ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Das "*EtherCAT-Netzwerk*" kann mit dem *SPEED7 EtherCAT Manager* konfiguriert werden.
- Für die Projektierung des Antriebs im *SPEED7 EtherCAT Manager* ist die Installation der zugehörigen ESI-Datei erforderlich.

IO Device "... *SLIO System*" installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices "... *SLIO CPU*" im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➞ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➞ Laden Sie unter "*GSDML SLIO*" die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➞ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➞ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➞ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➞ Gehen Sie auf "*Extras → GSD-Dateien installieren*".
7. ➞ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➞ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter "*PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System*".

IO Device EtherCAT-Netzwerk installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices "*EtherCAT-Netzwerk*" im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➞ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➞ Laden Sie unter "*GSDML EtherCAT*" die GSDML-Datei für Ihren EtherCAT-Master.
3. ➞ Extrahieren Sie die Dateien in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➞ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➞ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➞ Gehen Sie auf "*Extras → GSD-Dateien installieren*".
7. ➞ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➞ Nach der Installation finden Sie das "*EtherCAT-Netzwerk*" unter "*PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... EtherCAT System*".

SPEED7 EtherCAT Manager installieren

Die Konfiguration des PROFINET IO Devices "*EtherCAT-Netzwerk*" erfolgt mit dem *SPEED7 EtherCAT Manager* von Yaskawa. Sie finden diesen im "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com unter "*EtherCAT Manager*".

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➞ Schließen Sie den Siemens SIMATIC Manager.

2. ➔ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com
3. ➔ Laden Sie den *EtherCAT Manager* und entpacken Sie diesen auf Ihren PC.
4. ➔ Zur Installation starten Sie die Datei *EtherCATManager_v... .exe*.
5. ➔ Wählen Sie die Sprache für die Installation aus.
6. ➔ Stimmen Sie dem Lizenzvertrag zu.
7. ➔ Wählen Sie das Installationsverzeichnis und starten Sie die Installation.
8. ➔ Nach der Installation müssen Sie Ihren PC neu starten
 - ➔ Der *SPEED7 EtherCAT Manager* ist installiert und kann jetzt über das Kontextmenü des Siemens SIMATIC Manager aufgerufen werden.

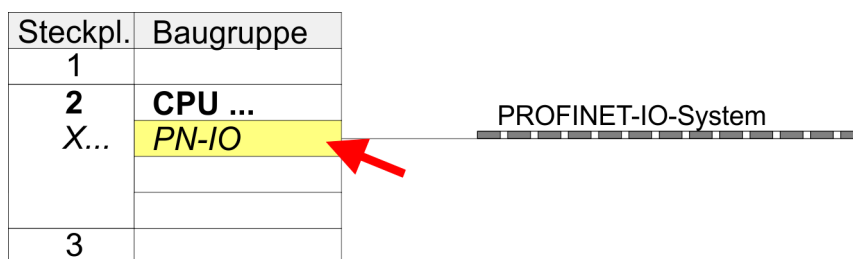
3.1.4.2 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

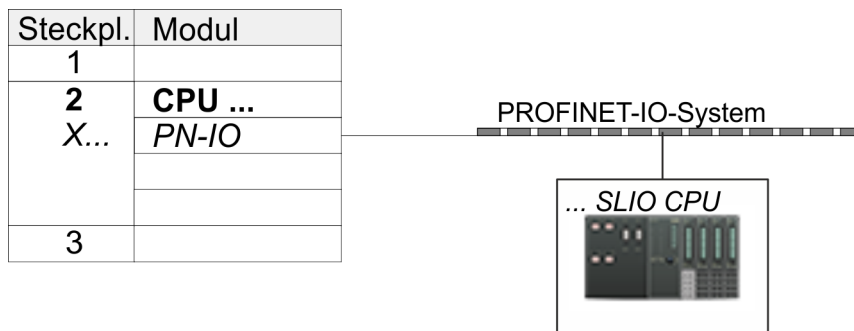
Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 315-2 PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
3	

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➔ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. ➔ Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. ➔ Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 die CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14 V3.2).
4. ➔ Über das Submodul "X1 MPI/DP" projektieren und vernetzen Sie den integrierten PROFIBUS-DP-Master (Buchse X3).
5. ➔ Über das Submodul "X2 PN-IO" projektieren Sie den EtherCAT-Master als virtuelles PROFINET-Netzwerk.
6. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
7. ➔ Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".



8. ➔ Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten
9. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
10. ➔ Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



Steckpl.	Baugruppe	Bestellnummer	
0	... SLIO CPU ...	015-...	
X2	015-...		
1			
2			
3			
...			

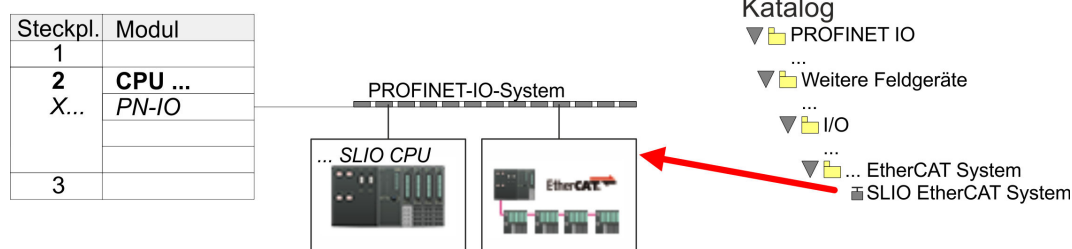
1. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System"* und binden Sie das IO-Device *"015-CEFNR00 CPU"* an Ihr PROFINET-System an.
 - ➔ In der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device *"... SLIO CPU"* ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre System SLIO Module platzieren.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter *"Eigenschaften"* IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
3. Ordnen Sie den CP einem *"Subnetz"* zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

"EtherCAT-Netzwerk" einfügen



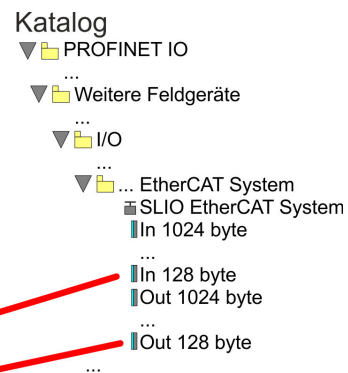
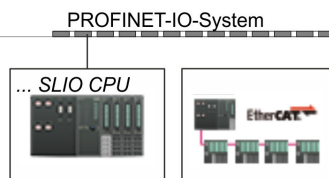
1. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... EtherCAT System"* und binden Sie das IO Device *"SLIO EtherCAT System"* an Ihr PROFINET-System an.

2. Klicken Sie auf das eingefügte IO Device "EtherCAT-Netzwerk" und definieren Sie die Bereiche für Ein- und Ausgabe, indem Sie den entsprechenden "Out"- bzw. "In"-Bereich auf einen Steckplatz ziehen.

Legen Sie folgende Bereiche an:

- In 128Byte
- Out 128Byte

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	



Steckpl.	Baugruppe	Bestellnummer
0	...	
1	In 128 byte	
2	Out 128 byte	
3		
4		
...		

3. Wählen Sie "Station → Speichern und übersetzen"

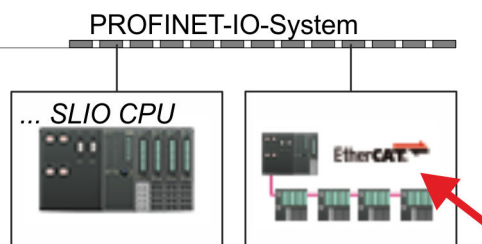
Sigma-5 EtherCAT Antrieb konfigurieren

Die Konfiguration des Antriebs erfolgt im *SPEED7 EtherCAT Manager*.

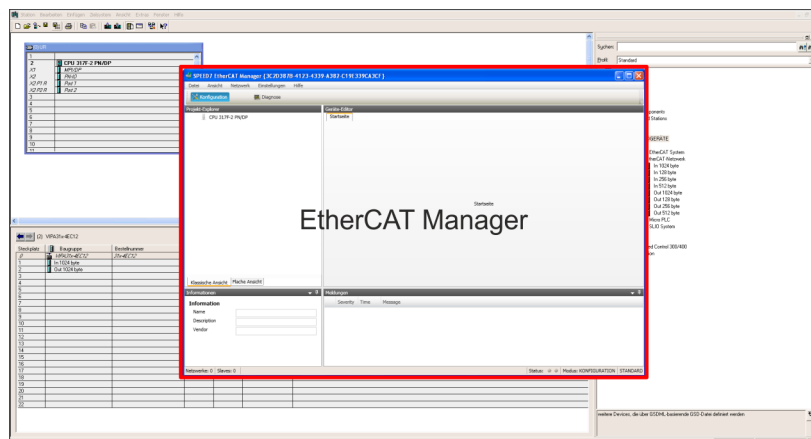


Vor dem Aufruf des *SPEED7 EtherCAT Manager* müssen Sie immer Ihr Projekt mit "Station → Speichern und übersetzen" speichern.

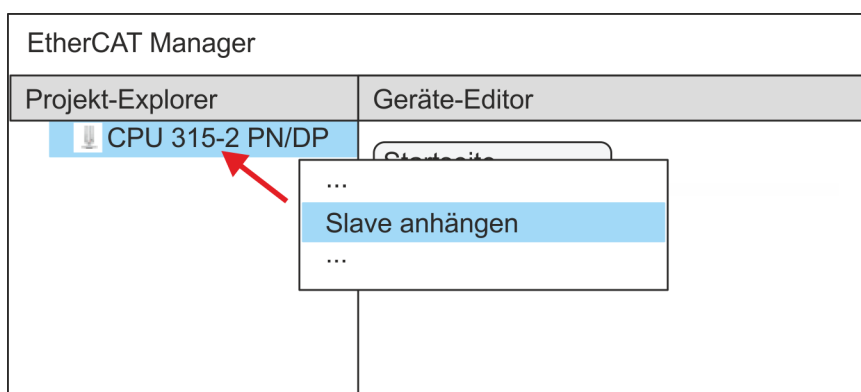
Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	



1. Klicken Sie auf das eingefügte IO Device "EtherCAT-Netzwerk" und wählen Sie "Kontextmenü → Device Tool starten → *SPEED7 EtherCAT Manager*".
- ➔ Der *SPEED7 EtherCAT Manager* wird gestartet. Hier können Sie die EtherCAT-Kommunikation zu Ihrem Sigma-5 Antrieb konfigurieren.
- Näheres zum Einsatz des *SPEED7 EtherCAT Manager* finden Sie im zugehörigen Handbuch bzw. in der Onlinehilfe.



2. ➔ Damit der *Sigma-5* EtherCAT Antrieb im *SPEED7 EtherCAT Manager* konfiguriert werden kann, ist die entsprechende ESI-Datei zu installieren. Die ESI-Datei für den *Sigma-5* EtherCAT Antrieb finden Sie unter www.yaskawa.eu.com im "Download Center". Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende ESI-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
3. ➔ Öffnen Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* über "Datei → ESI-Verwaltung" das Dialogfenster "ESI-Manager".
4. ➔ Klicken Sie im "ESI-Manager" auf [Datei hinzufügen] und wählen Sie Ihre ESI-Datei aus. Mit [Öffnen] wird die ESI-Datei im *SPEED7 EtherCAT Manager* installiert.
5. ➔ Schließen Sie den "ESI-Manager".
 - ➔ Ihr *Sigma-5* EtherCAT Antrieb steht Ihnen nun zur Konfiguration zur Verfügung.



6. ➔ Klicken Sie im EtherCAT Manager auf ihre CPU und öffnen Sie über "Kontextmenü → Slave anhängen" das Dialogfenster zum Hinzufügen eines EtherCAT-Slave.
 - ➔ Das Dialogfenster zur Auswahl eines EtherCAT-Slave wird geöffnet.
7. ➔ Wählen Sie Ihren *Sigma-5* EtherCAT Antrieb und bestätigen Sie Ihre Auswahl mit [OK].
 - ➔ Der *Sigma-5* EtherCAT Antrieb wird an den Master angebunden und kann nun konfiguriert werden.

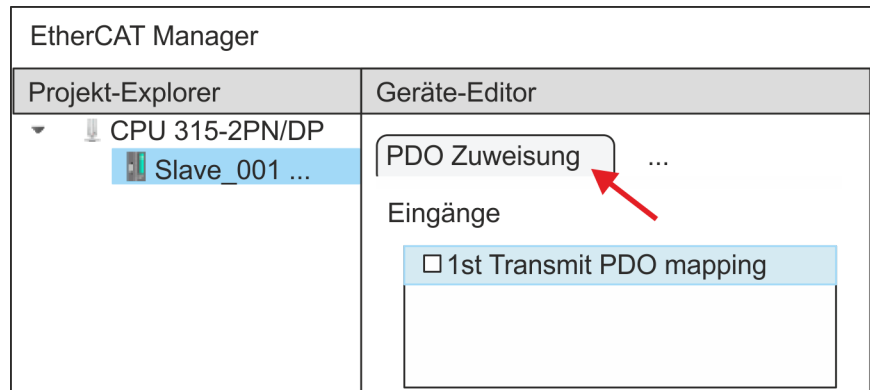
8. ➔

i

PDOs können Sie nur im "Experten-Modus" bearbeiten! Ansonsten werden die Schaltflächen ausgeblendet. Durch Aktivierung des "Experten-Modus" können Sie in die erweiterte Bearbeitung umschalten.

Aktivieren Sie den *Experten-Modus* durch Aktivierung von "Ansicht → Experte".

9. ➔ Klicken Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* auf den *Sigma-5* EtherCAT Slave und wählen Sie im "*Geräte-Editor*" den Reiter "*PDO-Zuweisung*" an.



- ➔ Dieser Dialog zeigt eine Auflistung aller PDOs.

Geräte-Editor

PDO Zuweisung ...

Eingänge	Ausgänge
<input type="checkbox"/> 1st Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> 1st Receive PDO mapping
<input type="checkbox"/> 2nd Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> 2nd Receive PDO mapping

... Bearbeiten ...

10. Durch Anwahl des entsprechenden PDO-Mappings können Sie mit [Bearbeiten] die PDOs bearbeiten. Wählen Sie das Mapping "1st Transmit PDO mapping" an und klicken Sie auf [Bearbeiten].



Bitte beachten Sie, dass aufgrund der Voreinstellung manche PDOs nicht bearbeitet werden können. Durch Deaktivierung bereits aktivierter PDOs können Sie die Bearbeitung von gesperrten PDOs freigeben.

Allgemein

Name: 1st Transmit PDO mapping

Index: 0x1A00 Dez Hex

Flags:

- ☐ Zwingend
- ☐ Schreibgeschützt
- ☐ Virtuell

Richtung:

- ☒ TxPdo (Eingang)
- ☐ RxPdo (Ausgang)

Optional

Ausschließen:

- ☐ 1A01
- ☒ 1A02
- ☒ 1A03

Einträge

Name	Index	Bitlänge	Kommentar
Status word	0x6041:00	16	
Position actual internal value	0x6063:00	32	
Position actual value	0x6064:00	32	
Torque actual value	0x6077:00	16	
Following error actual value	0x60F4:00	32	
Modes of operation display	0x6061:00	8	
---	---	8	---
Digital inputs	0x60FD:00	32	

Neu Löschen Bearbeiten Nach oben Nach unten

- ➔ Es öffnet sich der Dialog *"PDO bearbeiten"*. Bitte überprüfen Sie hier die aufgeführten PDO-Einstellungen und passen Sie diese ggf. an. Bitte berücksichtigen Sie hierbei auch die Reihenfolge der *"Einträge"* und ergänzen Sie diese entsprechend.

Für die Bearbeitung der *"Einträge"* stehen folgende Funktionen zur Verfügung:

- Neu
 - Hiermit können Sie in einem Dialogfenster einen neuen Eintrag anlegen, indem Sie aus dem *"CoE-Objektverzeichnis"* den entsprechenden Eintrag auswählen und Ihre Einstellungen vornehmen. Mit [OK] wird der Eintrag übernommen und in der Liste der Einträge aufgeführt.
- Löschen
 - Hiermit können Sie den angewählte Eintrag löschen.
- Bearbeiten
 - Hiermit können Sie allgemeinen Daten eines Eintrags bearbeiten.
- Nach oben/unten
 - Hiermit können Sie den angewählten Eintrag in der List nach oben bzw. nach unten bewegen.

11. ➔ Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Eingänge: 1st Transmit PDO 0x1A00

- Allgemein
 - Name: 1st Transmit PDO mapping
 - Index: 0x1A00
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - TxPdo (Eingang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1A01: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Status word	0x6041:00	16Bit
Position actual internal value	0x6063:00	32Bit
Position actual value	0x6064:00	32Bit
Torque actual value	0x6077:00	16Bit
Following error actual value	0x60F4:00	32Bit
Modes of operation display	0x6061:00	8Bit
---	---	8Bit
Digital inputs	0x60FD:00	32Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

- 12.** Wählen Sie das Mapping *"2nd Transmit PDO mapping"* an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Eingänge: 2nd Transmit PDO 0x1A01

- Allgemein
 - Name: 2nd Transmit PDO mapping
 - Index: 0x1A01
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - TxPdo (Eingang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1A00: deaktiviert
 - 1A02: deaktiviert
 - 1A03: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Touch probe status	0x60B9:00	16Bit
Touch probe 1 position value	0x60BA:00	32Bit
Touch probe 2 position value	0x60BC:00	32Bit
Velocity actual value	0x606C:00	32Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

- 13.** Wählen Sie das Mapping *"1st Receive PDO mapping"* an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Ausgänge: 1st Receive PDO 0x1600

- Allgemein
 - Name: 1st Receive PDO mapping
 - Index: 0x1600
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - RxPdo (Ausgang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1601: deaktiviert
 - 1602: deaktiviert
 - 1603: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Control word	0x6040:00	16 Bit
Target position	0x607A:00	32 Bit
Target velocity	0x60FF:00	32 Bit
Modes of operation	0x6060:00	8 Bit
---	---	8 Bit
Touch probe function	0x60B8:00	16 Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

- 14.** Wählen Sie das Mapping *"2nd Receive PDO mapping"* an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Ausgänge: 2nd Receive PDO 0x1601

- Allgemein
 - Name: 2nd Receive PDO mapping
 - Index: 0x1601
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - RxPdo (Ausgang): aktiviert
- Ausschließen

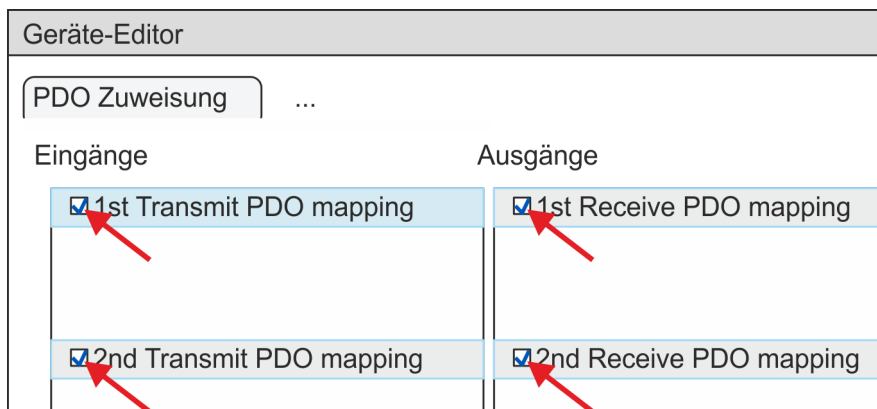
Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1600: deaktiviert
 - 1602: aktiviert
 - 1603: aktiviert
- Einträge

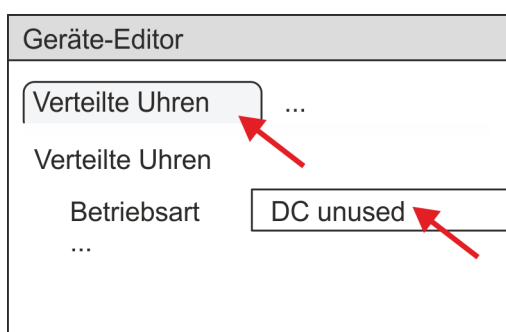
Name	Index	Bitlänge
Profile velocity	0x6081:00	32Bit
Profile acceleration	0x6083:00	32Bit
Profile deceleration	0x6084:00	32Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

- 15.** Aktivieren Sie in PDO-Zuweisung die PDOs 1 und 2 für die Ein und Ausgänge. Alle nachfolgenden PDOs müssen deaktiviert bleiben. Sollte dies nicht möglich sein, überprüfen Sie bitte den jeweiligen PDO-Parameter *"Ausschließen"*.

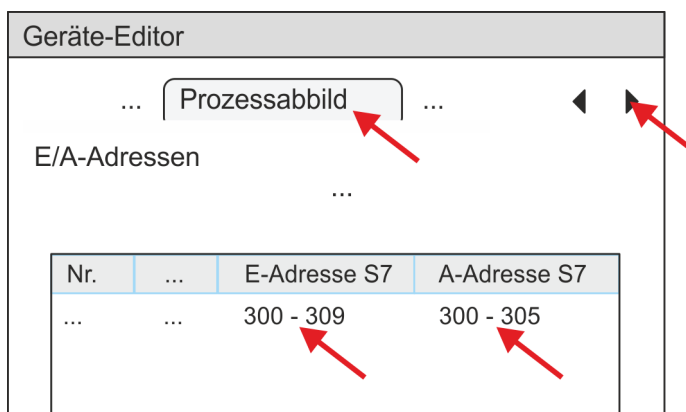


16. Wählen Sie im "Geräte-Editor" des *SPEED7 EtherCAT Manager* den Reiter "Verteilte Uhren" an und stellen Sie "DC unused" als "Betriebsart" ein.



17. Wählen Sie im "Geräte-Editor" über die Pfeiltaste den Reiter "Prozessabbild" an und notieren Sie sich für die Parameter des Bausteins FB 871 - VMC_InitSigma5_EC folgende PDO-Anfangsadressen:

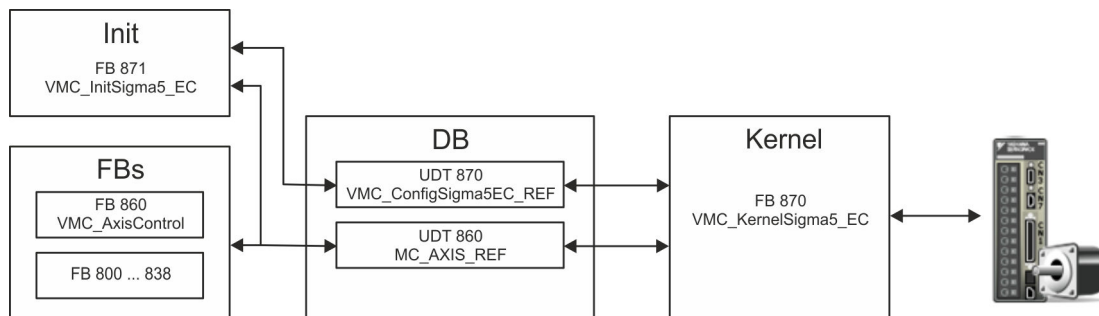
- "E-Adresse S7" → "InputsStartAddressPDO"
- "A-Adresse S7" → "OutputsStartAddressPDO"



18. Indem Sie den Dialog des *SPEED7 EtherCAT Manager* mit [X] schließen, wird die Konfiguration in die Projektierung übernommen. Sie können Ihre EtherCAT-Konfiguration jederzeit im *SPEED7 EtherCAT Manager* wieder bearbeiten, da die Konfiguration in Ihrem Projekt gespeichert wird.
19. Speichern und übersetzen Sie Ihre Konfiguration

3.1.4.3 Anwender-Programm

3.1.4.3.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 870 - VMC_ConfigSigma5EC_REF

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs. Spezifische Datenstruktur für *Sigma-5* EtherCAT.

– UDT 860 - MC_AXIS_REF

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 871 - VMC_InitSigma5_EC

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-5* EtherCAT.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb über das entsprechende Bussystem, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-5* EtherCAT.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - VMC_AxisControl

- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ FB 800 ... FB 838 - PLCopen

- Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

3.1.4.3.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➔ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie aus dem Downloadbereich unter "*Conrols Library*" die *Simple Motion Control Library*.
3. ➔ Öffnen Sie mit "*Datei → Dearchivieren*" das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.
4. ➔ Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
5. ➔ Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].

Bausteine in Projekt kopieren

- ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*Bausteine*" Ihres Projekts:
- *Sigma-5* EtherCAT:
 - UDT 870 - VMC_ConfigSigma5EC_REF
 - FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC
 - FB 871 - VMC_InitSigma5_EC
 - Axis Control
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

Alarm-OBs anlegen

1. ➔ Klicken Sie in Ihrem Projekt auf "*Bausteine*" und wählen Sie "*Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Organisationsbaustein*".
 - ➔ Das Dialogfenster "*Eigenschaften Organisationsbaustein*" öffnet sich.
2. ➔ Fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.

Achs-DB anlegen

1. ➔ Klicken Sie in Ihrem Projekt auf "*Bausteine*" und wählen Sie "*Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein*".

Geben Sie folgende Parameter an:

 - Name und Typ
 - Die DB-Nr. als "*Name*" können Sie frei wählen wie z.B. DB 10.
 - Stellen Sie "*Global-DB*" als "*Typ*" ein.
 - Symbolischer Name
 - Geben Sie "Axis01" an.

Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].

 - ➔ Der Baustein wird angelegt.
2. ➔ Öffnen Sie DB 10 "Axis01" durch Doppelklick.
 - Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 870 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
 - Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.

DB10

Adresse	Name	Typ	...
		Struct	
...	Config	"VMC_ConfigSigma5EC_REF"	
...	Axis	"MC_AXIS_REF"	
...		END_STRUCT	

OB 1

Konfiguration der Achse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

→ FB 871 - VMC_InitSigma5_EC, DB 871 → ["FB 871 - VMC_InitSigma5_EC - Sigma-5 EtherCAT Initialisierung"...Seite 47](#)

Geben Sie unter *InputsStartAddressPDO* bzw. *OutputsStartAddressPDO* die Adresse aus dem *SPEED7 EtherCAT Manager* an. → 40

```

➔ CALL "VMC_InitSigma5_EC" , "DI_InitSgm5ETC01"
  Enable      := "InitS5EC1_Enable"
  LogicalAddress := 300
  InputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: E-Adresse S7)
  OutputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: A-Adresse S7)
  EncoderType   := 1
  EncoderResolutionBits := 20
  FactorPosition := 1.048576e+006
  FactorVelocity := 1.048576e+006
  FactorAcceleration := 1.048576e+002
  OffsetPosition := 0.000000e+000
  MaxVelocityApp := 5.000000e+001
  MaxAccelerationApp := 1.000000e+002
  MaxDecelerationApp := 1.000000e+002
  MaxVelocityDrive := 6.000000e+001
  MaxAccelerationDrive := 1.500000e+002
  MaxDecelerationDrive := 1.500000e+002
  MaxPosition := 1.048500e+003
  MinPosition := -1.048514e+003
  EnableMaxPosition := TRUE
  EnableMinPosition := TRUE
  MinUserPosition := "InitS5EC1_MinUserPos"
  MaxUserPosition := "InitS5EC1_MaxUserPos"
  Valid := "InitS5EC1_Valid"
  Error := "InitS5EC1_Error"
  ErrorID := "InitS5EC1_ErrorID"
  Config := "Axis01".Config
  Axis := "Axis01".Axis

```

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über das jeweilige Bussystem weiter.

→ FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC, DB 870 → ["FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC - Sigma-5 EtherCAT Kernel"...Seite 46](#)

```

➔ CALL "VMC_KernelSigma5_EC" , "DI_KernelSgm5ETC01"
  Init := "KernelS5EC1_Init"
  Config := "Axis01".Config
  Axis := "Axis01".Axis

```

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter *"Axis"* die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → "FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Bau-
stein Achskontrolle"...Seite 491

```

➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration     := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration     := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive     := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative     := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity     := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady       := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled     := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError       := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID     := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning    := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError      := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID    := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed         := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState    := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition  := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity  := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone         := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy         := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted      := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError        := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID     := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis            := "Axis01".Axis

```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 860 - VMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC mit Instanz-DB
- FB 871 - VMC_InitSigma5_EC mit Instanz-DB

- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 870 - VMC_ConfigSigma5EC_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wechseln Sie in den Siemens SIMATIC Manager und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.

Die Übertragung kann ausschließlich aus dem Siemens SIMATIC Manager erfolgen - nicht Hardware-Konfigurator!



Da Slave- und Modulparameter mittels SDO-Zugriff bzw. SDO-Init-Kommando übertragen werden, bleibt die Parametrierung solange bestehen, bis ein Power-Cycle durchgeführt wird oder neue Parameter für die gleichen SDO-Objekte übertragen werden.

Beim Utlöschen werden Slave- und Modul-Parameter nicht zurückgesetzt!

- ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 871 - VMC_InitSigma5_EC mit *Enable* = TRUE auf.

- ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ ["Antrieb über HMI steuern"...Seite 547](#)

3.1.4.4 Projekt kopieren

Vorgehensweise

Im Beispiel wird die Station "Source" kopiert und als "Target" gespeichert.

1. ➔ Öffnen Sie die Hardware-Konfiguration der "Source"-CPU und starten Sie hier den *SPEED7 EtherCAT Manager*.
2. ➔ Speichern Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* über "Datei → Speichern unter" die Konfiguration in Ihrem Arbeitsverzeichnis.
3. ➔ Schließen Sie den *SPEED7 EtherCAT Manager* und den Hardware-Konfigurator wieder.

4. ➔ Kopieren Sie die Station "Source" mit Strg+C und fügen Sie diese mit Strg+V als "Target" in Ihr Projekt ein.
5. ➔ Wechseln Sie in den "Baustein"-Ordner der "Target"-CPU löschen Sie die "Systemdaten".
6. ➔ Öffnen Sie die Hardware-Konfiguration der "Target"-CPU. Passen Sie die IP-Adressdaten an oder vernetzen Sie die CPU bzw. den CP neu.



Vor dem Aufruf des SPEED7 EtherCAT Manager müssen Sie immer Ihr Projekt mit "Station → Speichern und übersetzen" speichern.

7. ➔ Speichern Sie Ihr Projekt mit "Station → Speichern und übersetzen.".
8. ➔ Öffnen Sie den SPEED7 EtherCAT Manager.
9. ➔ Laden Sie mit "Datei → Öffnen" die Konfiguration aus Ihrem Arbeitsverzeichnis.
10. ➔ Schließen Sie den SPEED7 EtherCAT Manager wieder.
11. ➔ Speichern und übersetzen Sie Ihre Konfiguration.

3.1.5 Antriebsspezifische Bausteine



Die PLCopen-Bausteine zur Achskontrolle finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

3.1.5.1 UDT 870 - VMC_ConfigSigma5EC_REF - Sigma-5 EtherCAT Datenstruktur Achskonfiguration

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Informationen zu den Konfigurationsdaten beinhaltet. Die UDT ist speziell angepasst an die Verwendung eines Sigma-5-Antriebs, welcher über EtherCAT angebunden ist.

3.1.5.2 FB 870 - VMC_KernelSigma5_EC - Sigma-5 EtherCAT Kernel

Beschreibung

Dieser Baustein setzt die Antriebskommandos für eine Sigma-5 Achse über EtherCAT um und kommuniziert mit dem Antrieb. Je Sigma-5 Achse ist eine Instanz dieses FBs zyklisch aufzurufen.



*Bitte beachten Sie, dass dieser Baustein intern den SFB 238 aufruft.
Im SPEED7 Studio wird dieser Baustein automatisch in Ihr Projekt eingefügt.
Im Siemens SIMATIC Manager müssen Sie den SFB 238 aus der Motion Control Library in Ihr Projekt kopieren.*

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Init	INPUT	BOOL	Mit einer Flanke 0-1 wird der Baustein intern zurückgesetzt. Hierbei werden bestehende Bewegungskommandos abgebrochen und der Baustein wird initialisiert.
Config	IN_OUT	UDT870	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den AxisKernel.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

3.1.5.3 FB 871 - VMC_InitSigma5_EC - *Sigma-5* EtherCAT Initialisierung

Beschreibung Dieser Baustein dient zur Konfiguration der Achse. Der Baustein ist speziell angepasst an die Verwendung eines *Sigma-5*-Antriebs, welcher über EtherCAT angebunden ist.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Enable	INPUT	BOOL	Freigabe der Initialisierung
LogicalAddress	INPUT	INT	Startadresse der PDO-Eingangsdaten
InputsStartAddressPDO	INPUT	INT	Startadresse der Eingabe-PDOs
OutputsStartAddressPDO	INPUT	INT	Startadresse der Ausgabe-PDOs
EncoderType	INPUT	INT	Encoder-Typ <ul style="list-style-type: none"> 1: Absolut-Encoder 2: Inkremental-Encoder
EncoderResolutionBits	INPUT	INT	Anzahl der Bits, die einer Geber-Umdrehung entsprechen. Default: 20
FactorPosition	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzereinheiten [u] in Antriebseinheiten [Inkmente] und zurück. Es gilt: $p_{[\text{Inkmente}]} = p_{[u]} \times \text{FactorPosition}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2701:1 und 0x2701:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
FactorVelocity	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Geschwindigkeit von Benutzereinheiten [u/s] in Antriebseinheiten [Inkmente/s] und zurück. Es gilt: $v_{[\text{Inkmente/s}]} = v_{[u/s]} \times \text{FactorVelocity}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2702:1 und 0x2702:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
FactorAcceleration	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Beschleunigung von Benutzereinheiten [u/s ²] in Antriebseinheiten [10 ⁻⁴ x Inkmente/s ²] und zurück. Es gilt: $10^{-4} \times a_{[\text{Inkmente/s}^2]} = a_{[u/s^2]} \times \text{FactorAcceleration}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2703:1 und 0x2703:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
OffsetPosition	INPUT	REAL	Offset für die Nullposition [u].
MaxVelocityApp	INPUT	REAL	Maximale Geschwindigkeit der Applikation [u/s]. Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
MaxAccelerationApp	INPUT	REAL	Maximale Beschleunigung der Applikation [u/s ²]. Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
MaxDecelerationApp	INPUT	REAL	Maximale Verzögerung der Applikation [u/s²]. Die Kommandoingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
MaxPosition	INPUT	REAL	Maximale Position für die Überwachung der Softwarelimits [u].
MinPosition	INPUT	REAL	Minimale Position für die Überwachung der Softwarelimits [u].
EnableMaxPosition	INPUT	BOOL	Überwachung maximale Position ■ TRUE: Aktivierung der Überwachung der maximalen Position.
EnableMinPosition	INPUT	BOOL	Überwachung minimale Position ■ TRUE: Aktivierung der Überwachung der minimalen Position.
MinUserPosition	OUTPUT	REAL	Minimale Benutzerposition basierend auf dem minimalen Encoder Wert von 0x80000000 und dem <i>Factor-Position</i> [u].
MaxUserPosition	OUTPUT	REAL	Maximale Benutzerposition basierend auf dem maximalen Encoder Wert von 0x7FFFFFFF und dem <i>Factor-Position</i> [u].
Valid	OUTPUT	BOOL	Initialisierung ■ TRUE: Initialisierung ist gültig.
Error	OUTPUT	BOOL	■ Fehler – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden. Die Achse wird gesperrt.
ErrorID	OUTPUT	WORD	Zusätzliche Fehlerinformationen ↪ " ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen "...Seite 573
Config	IN_OUT	UDT870	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .
Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

3.2 Einsatz *Sigma-7S EtherCAT*

3.2.1 Übersicht

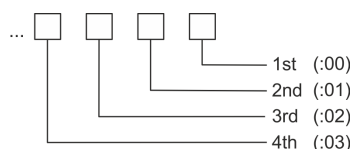
Einsatz des Doppelachs-Antriebs ↪ "[Einsatz Sigma-7W EtherCAT](#)"...Seite 85

Voraussetzung

- SPEED7 Studio ab V1.6.1
oder
- Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2 & *SPEED7 EtherCAT Manager & Simple Motion Control Library*
- CPU mit EtherCAT-Master wie z.B. CPU 015-CEFNR00
- *Sigma-7S*-Antrieb mit EtherCAT-Optionskarte

Schritte der Projektierung

1. ➔ Parameter am Antrieb einstellen
 - Die Einstellung der Parameter hat mit dem Softwaretool *Sigma Win+* zu erfolgen.
2. ➔ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio* oder Siemens SIMATIC Manager
 - Projektierung einer CPU mit EtherCAT-Master-Funktionalität.
 - Projektierung eines *Sigma-7S* EtherCAT-Antriebs.
 - Projektierung der EtherCAT-Anbindung über *SPEED7 EtherCAT Manager*.
3. ➔ Programmierung im *SPEED7 Studio* oder Siemens SIMATIC Manager
 - *Init*-Baustein zur Konfiguration der Achse beschalten.
 - *Kernel*-Baustein zur Kommunikation mit der Achse beschalten.
 - Bausteine für die Bewegungsabläufe beschalten.
 - ➔ "*Demo-Projekte*"...Seite 13

3.2.2 Parameter am Antrieb einstellen**Parameter-Digits****VORSICHT**

Vor der Erstinbetriebnahme müssen Sie Ihren Antrieb mit dem Softwaretool *Sigma Win+* an Ihre Applikation anpassen! Näheres hierzu finden Sie im Handbuch zu Ihrem Antrieb.

Zur Abstimmung auf die *Simple Motion Control Library* sind folgende Parameter über *Sigma Win+* einzustellen:

Sigma-7S (24Bit Encoder)

Servopack Parameter	Adresse:Digit	Name	Wert
Pn205	(2205h)	Multiturn Limit Setting	65535
Pn20E	(220Eh)	ElectronicGear Ratio (Numerator)	16
Pn210	(2210h)	Electronic Gear Ratio (Denominator)	1
PnB02	(2701h:01)	Position User Unit (Numerator)	1
PnB04	(2701h:02)	Position User Unit (Denominator)	1
PnB06	(2702h:01)	Velocity User Unit (Numerator)	1
PnB08	(2702h:02)	Velocity User Unit (Denominator)	1
PnB0A	(2703h:01)	Acceleration User Unit (Numerator)	1
PnB0C	(2703h:02)	Acceleration User Unit (Denominator)	1

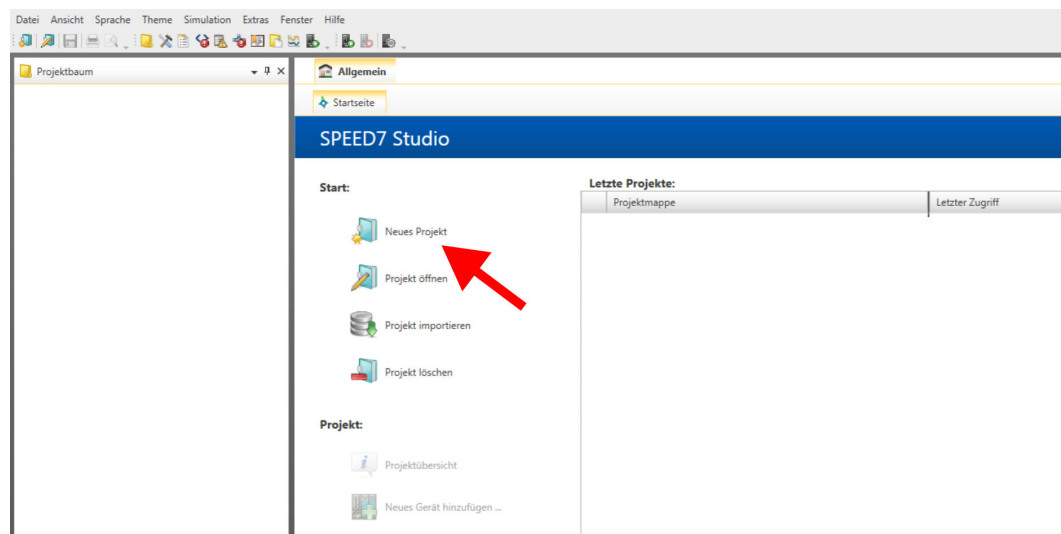


Bitte beachten Sie, dass Sie gemäß ihren Anforderungen die entsprechende Fahrtrichtung für Ihren Antrieb freigeben. Verwenden Sie hierzu die Parameter Pn50A (P-OT) bzw. Pn50B (N-OT) in *Sigma Win+*.

3.2.3 Einsatz im *SPEED7 Studio***3.2.3.1 Hardware-Konfiguration****CPU im Projekt anlegen**

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.6.1.

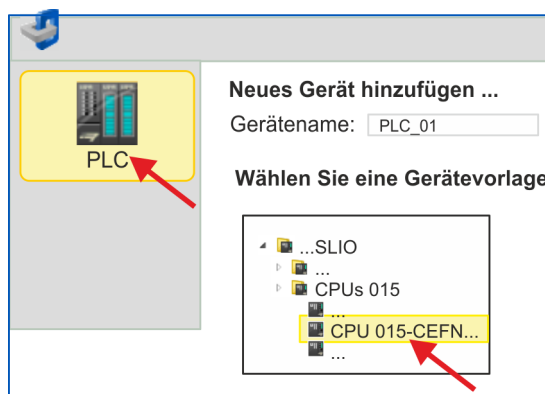
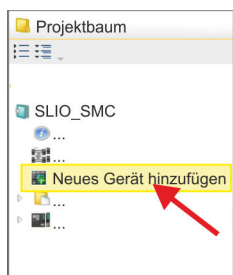
1. ➔ Starten Sie das *SPEED7 Studio*.



2. ➔ Erstellen sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektnamen".

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Neues Gerät hinzufügen ...".



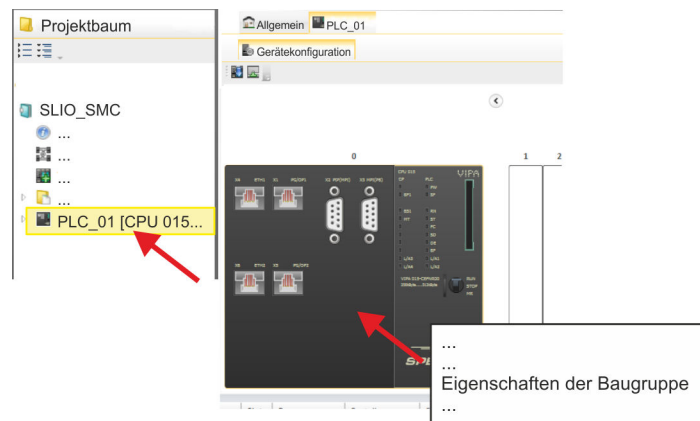
➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

4. ➔ Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" eine CPU mit EtherCAT-Master-Funktionalität wie z.B. die CPU 015-CEFN00 und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

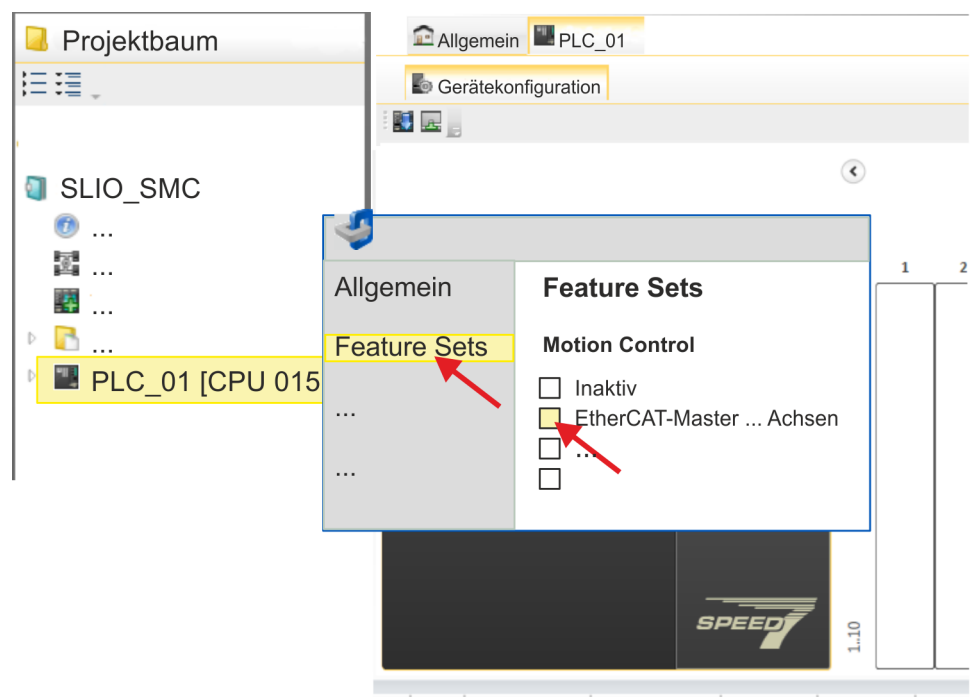
Motion-Control-Funktionen aktivieren

Sofern bei Ihrer CPU die EtherCAT-Master-Funktionalität noch nicht aktiviert ist, erfolgt die Aktivierung nach folgenden Vorgehensweise:



1. Klicken Sie in der "Gerätekonfiguration" auf die CPU und wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften der Baugruppe".

➔ Es öffnet sich der Eigenschaften-Dialog der CPU.



2. Klicken Sie auf "Feature Sets" und aktivieren Sie unter "Motion Control" einen der Parameter "EtherCAT-Master ... Achsen". Die Anzahl der Achsen ist in diesem Beispiel nicht relevant.

3. Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK].

➔ Die Motion-Control-Funktionen stehen Ihnen nun in Ihrem Projekt zur Verfügung.

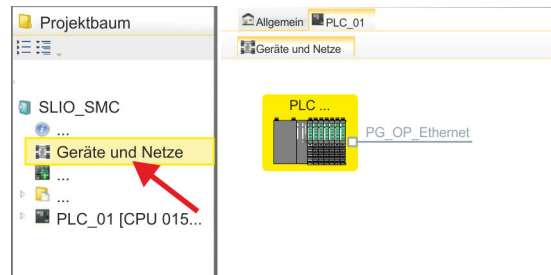


VORSICHT

Bitte beachten Sie, dass bei jeder Änderung der Feature-Set-Einstellungen systembedingt das EtherCAT-Feldbus-System zusammen mit der Motion-Control-Konfiguration aus Ihrem Projekt gelöscht werden!

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*Geräte und Netze*".
 ➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. Klicken Sie auf das Netzwerk "*PG_OP_Ethernet*".
 3. Wählen Sie "*Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle*".
 ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
 4. Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "*Geräte und Netze*" unter "*Lokale Baugruppen*" aufgelistet.
- Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

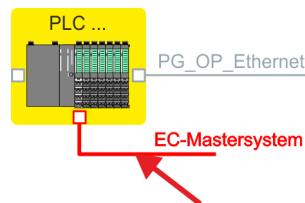
ESI-Datei installieren

Damit der *Sigma-7* EtherCAT Antrieb im *SPEED7 EtherCAT Manager* konfiguriert werden kann, muss die entsprechende ESI-Datei installiert sein. In der Regel wird das *SPEED7 Studio* mit aktuellen ESI-Dateien ausgeliefert und Sie können diesen Teil überspringen. Sollte Ihre ESI-Datei veraltet sein, finden Sie die aktuellste ESI-Datei für den *Sigma-7* EtherCAT Antrieb unter www.yaskawa.eu.com im "*Download Center*".

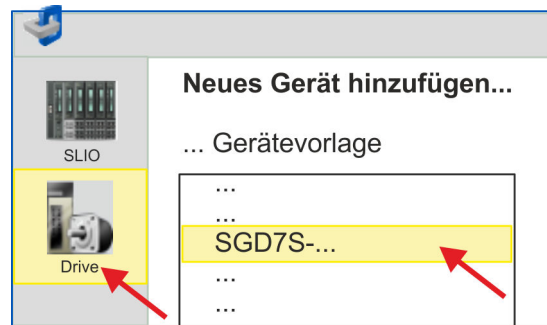
1. Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende ESI-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
2. Gehen Sie in Ihr *SPEED7 Studio*.
3. Öffnen Sie mit "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei installieren (EtherCAT - ESI)*" das zugehörige Dialogfenster.
4. Geben Sie unter "*Quellpfad*" die ESI-Datei an und installieren Sie diese mit [Installieren].
 ➔ Die Geräte der ESI-Datei steht Ihnen nun zur Verfügung.

***Sigma-7S* Singleachs-Antrieb hinzufügen**

1. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*Geräte und Netze*".
2. Klicken Sie hier auf "*EC-Mastersystem*" und wählen sie "*Kontextmenü → Neues Gerät hinzufügen*".



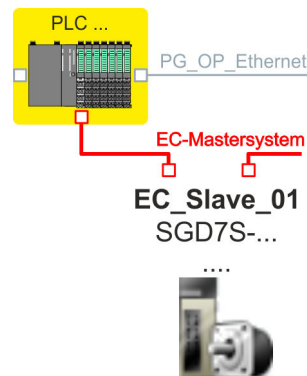
- ➔ Es öffnet sich die Gerätevorlage zur Auswahl eines EtherCAT-Devices.



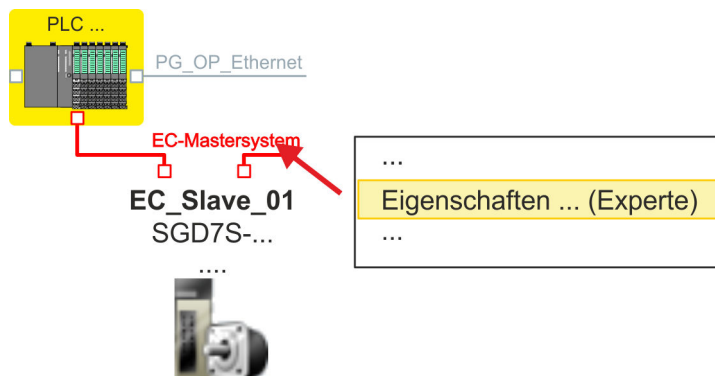
3. Wählen Sie Ihren *Sigma-7* Antrieb aus:

- SGD7S-xxxAA0...
- SGD7S-xxxDA0...
- SGD7S-xxxxA0...

Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK]. Sollte Ihr Antrieb nicht vorhanden sein, müssen Sie die entsprechende ESI-Datei wie weiter oben beschrieben installieren.



➔ Der *Sigma-7* Antrieb wird an Ihr EC-Mastersystem angebunden.

Sigma-7S Singleachs-
Antrieb konfigurieren

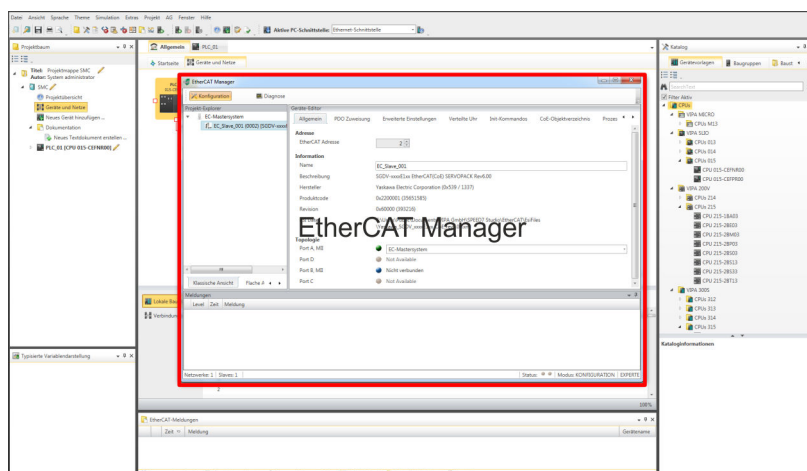
1. Klicken Sie auf "EC-Mastersystem" und wählen sie "Kontextmenü → Eigenschaft des Busystems (Experte)".



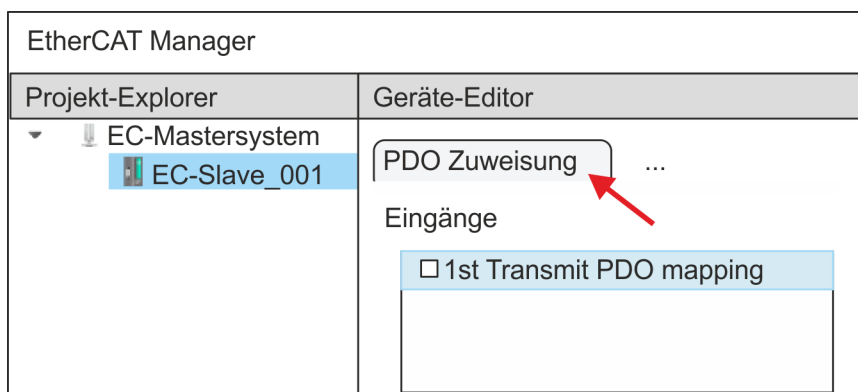
PDOs können Sie nur im "Experten-Modus" bearbeiten! Ansonsten werden die Schaltflächen ausgeblendet.

- ➔ Der **SPEED7 EtherCAT Manager** wird gestartet. Hier können Sie die EtherCAT-Kommunikation zu Ihrem Sigma-7 Antrieb konfigurieren.

Näheres zum Einsatz des **SPEED7 EtherCAT Manager** finden Sie in der Onlinehilfe zum **SPEED7 Studio**.



2. Klicken Sie im **SPEED7 EtherCAT Manager** auf den Slave und wählen Sie im "Geräte-Editor" den Reiter "PDO-Zuweisung" an.



- ➔ Dieser Dialog zeigt eine Auflistung aller PDOs.

3. → Durch Anwahl des entsprechenden PDO-Mappings können Sie mit [Bearbeiten] die PDOs bearbeiten. Wählen Sie das Mapping "1st Transmit PDO mapping" an und klicken Sie auf [Bearbeiten].



Bitte beachten Sie, dass aufgrund der Voreinstellung manche PDOs nicht bearbeitet werden können. Durch Deaktivierung bereits aktivierter PDOs können Sie die Bearbeitung von gesperrten PDOs freigeben.

Geräte-Editor

PDO Zuweisung ...

Eingänge	Ausgänge
<input type="checkbox"/> 1st Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> 1st Receive PDO mapping
<input type="checkbox"/> 2nd Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> 2nd Receive PDO mapping

... Bearbeiten ...

- ➔ Es öffnet sich der Dialog "PDO bearbeiten". Bitte überprüfen Sie hier die aufgeführten PDO-Einstellungen und passen Sie diese ggf. an. Bitte berücksichtigen Sie hierbei auch die Reihenfolge der "Einträge" und ergänzen Sie diese entsprechend.

Allgemein

Name: 1st Transmit PDO mapping

Index: 0x1A00 Dez Hex

Flags:

- ☐ Zwingend
- ☐ Schreibgeschützt
- ☐ Virtuell

Richtung:

- ☒ TxPdo (Eingang)
- ☐ RxPdo (Ausgang)

Optional

Ausschließen:

- ☐ 1A01
- ☒ 1A02
- ☒ 1A03

Einträge

Name	Index	Bitlänge	Kommentar
Status word	0x6041:00	16	
Position actual internal value	0x6063:00	32	
Position actual value	0x6064:00	32	
Torque actual value	0x6077:00	16	
Following error actual value	0x60F4:00	32	
Modes of operation display	0x6061:00	8	
---	---	8	---
Digital inputs	0x60FD:00	32	

Neu Löschen Bearbeiten Nach oben Nach unten

Für die Bearbeitung der *"Einträge"* stehen folgende Funktionen zur Verfügung:

- Neu
 - Hiermit können Sie in einem Dialogfenster einen neuen Eintrag anlegen, indem Sie aus dem *"CoE-Objektverzeichnis"* den entsprechenden Eintrag auswählen und Ihre Einstellungen vornehmen. Mit [OK] wird der Eintrag übernommen und in der Liste der Einträge aufgeführt.
- Löschen
 - Hiermit können Sie den angewählte Eintrag löschen.
- Bearbeiten
 - Hiermit können Sie allgemeinen Daten eines Eintrags bearbeiten.
- Nach oben/unten
 - Hiermit können Sie den angewählten Eintrag in der Liste nach oben bzw. nach unten bewegen

4. ➔ Führen Sie folgende Einstellungen durch:**Eingänge: 1st Transmit PDO 0x1A00**

- Allgemein
 - Name: 1st Transmit PDO mapping
 - Index: 0x1A00
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - TxPdo (Eingang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1A01: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Status word	0x6041:00	16Bit
Position actual internal value	0x6063:00	32Bit
Position actual value	0x6064:00	32Bit
Torque actual value	0x6077:00	16Bit
Following error actual value	0x60F4:00	32Bit
Modes of operation display	0x6061:00	8Bit
---	---	8Bit
Digital inputs	0x60FD:00	32Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

5. ➔ Wählen Sie das Mapping *"2nd Transmit PDO mapping"* an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:**Eingänge: 2nd Transmit PDO 0x1A01**

- Allgemein
 - Name: 2nd Transmit PDO mapping
 - Index: 0x1A01
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - TxPdo (Eingang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1A00: deaktiviert
 - 1A02: deaktiviert
 - 1A03: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Touch probe status	0x60B9:00	16Bit
Touch probe 1 position value	0x60BA:00	32Bit
Touch probe 2 position value	0x60BC:00	32Bit
Velocity actual value	0x606C:00	32Bit

Schließen Sie den Dialog "PDO bearbeiten" mit [OK].

6. ➔ Wählen Sie das Mapping "1st Receive PDO mapping" an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Ausgänge: 1st Receive PDO 0x1600

- Allgemein
 - Name: 1st Receive PDO mapping
 - Index: 0x1600
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - RxPdo (Ausgang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1601: deaktiviert
 - 1602: deaktiviert
 - 1603: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Control word	0x6040:00	16Bit
Target position	0x607A:00	32Bit
Target velocity	0x60FF:00	32Bit
Modes of operation	0x6060:00	8Bit
---	---	8Bit
Touch probe function	0x60B8:00	16Bit

Schließen Sie den Dialog "PDO bearbeiten" mit [OK].

7. ➔ Wählen Sie das Mapping "2nd Receive PDO mapping" an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Ausgänge: 2nd Receive PDO 0x1601

- Allgemein
 - Name: 2nd Receive PDO mapping
 - Index: 0x1601
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - RxPdo (Ausgang): aktiviert

■ Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

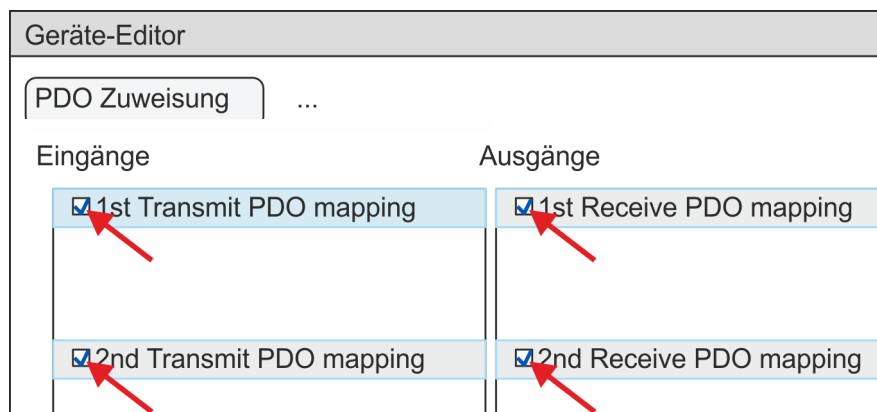
- 1600: deaktiviert
- 1602: aktiviert
- 1603: aktiviert

■ Einträge

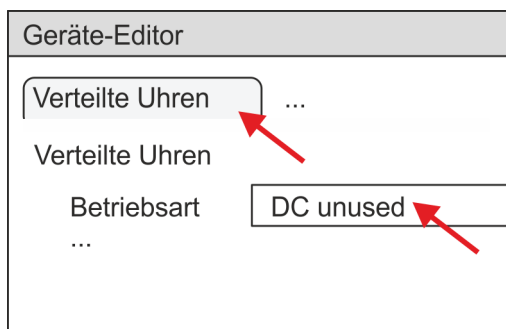
Name	Index	Bitlänge
Profile velocity	0x6081:00	32Bit
Profile acceleration	0x6083:00	32Bit
Profile deceleration	0x6084:00	32Bit

Schließen Sie den Dialog "PDO bearbeiten" mit [OK].

8. ➔ Aktivieren Sie in PDO-Zuweisung die PDOs 1 und 2 für die Ein und Ausgänge. Alle nachfolgenden PDOs müssen deaktiviert bleiben. Sollte dies nicht möglich sein, überprüfen Sie bitte den jeweiligen PDO-Parameter "Ausschließen".

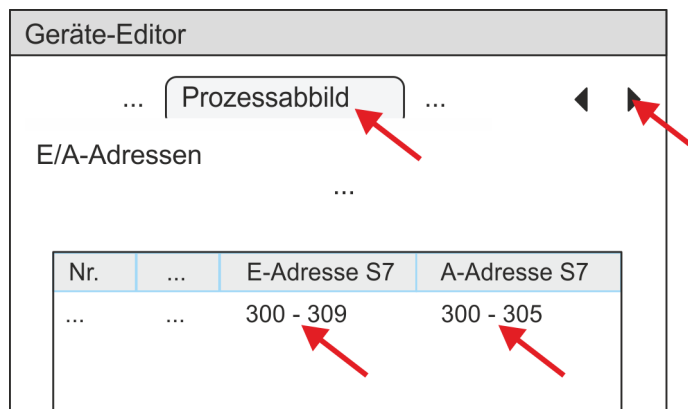


9. ➔ Wählen Sie im "Geräte-Editor" des SPEED7 EtherCAT Manager den Reiter "Verteilte Uhren" an und stellen Sie "DC unused" als "Betriebsart" ein.

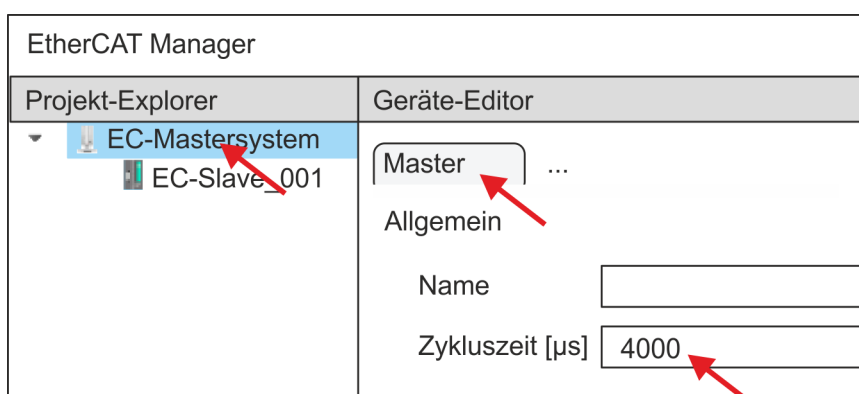


10. ➔ Wählen Sie im "Geräte-Editor" über die Pfeiltaste den Reiter "Prozessabbild" an und notieren Sie sich für die Parameter des Bausteins FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC folgende PDO-Anfangsadressen:

- "E-Adresse S7" → "InputsStartAddressPDO"
- "A-Adresse S7" → "OutputsStartAddressPDO"



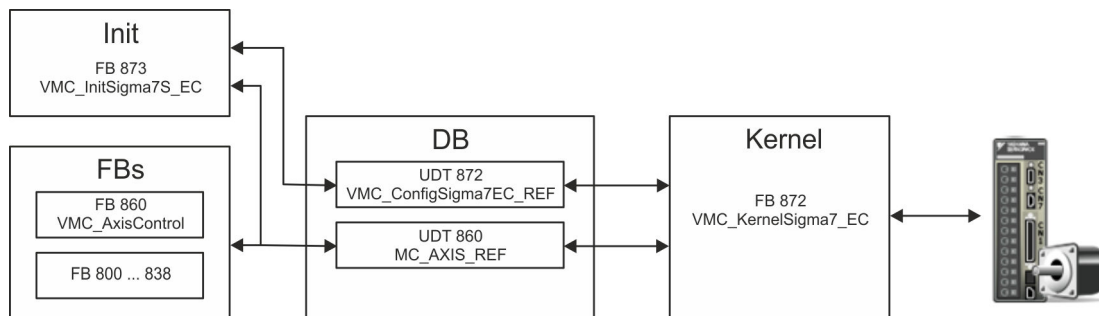
11. ➤ Klicken Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* auf "EC-Mastersystem" und wählen Sie im "Geräte-Editor" den Reiter "Master" an.



- Stellen Sie für Sigma-7S (400V) Antriebe (SGD7S-xxxDA0... und SGD7S-xxxxA0...) eine Zykluszeit von mindestens 4ms ein. Ansonsten lassen Sie den Wert bei 1ms.
12. ➤ Indem Sie den Dialog des *SPEED7 EtherCAT Manager* mit [X] schließen, wird die Konfiguration in das *SPEED7 Studio* übernommen.

3.2.3.2 Anwender-Programm

3.2.3.2.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 872 - *VMC_ConfigSigma7EC_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für *Sigma-7* EtherCAT.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 873 - *VMC_InitSigma7S_EC*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-7S* EtherCAT.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 872 - *VMC_KernelSigma7_EC*

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb über das entsprechende Bussystem, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-7* EtherCAT.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

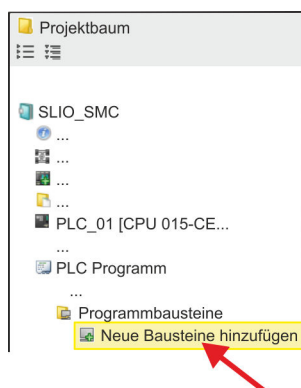
- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ FB 800 ... FB 838 - *PLCopen*

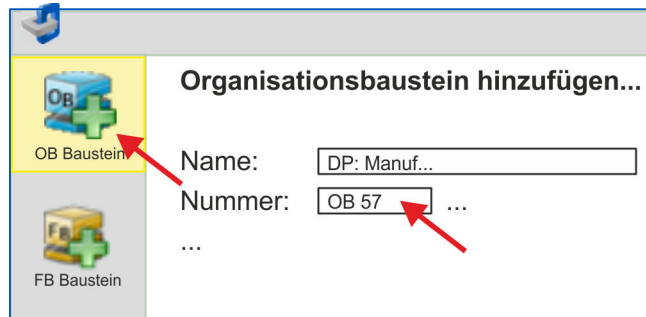
- Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

3.2.3.2.2 Programmierung

Bausteine in Projekt kopieren

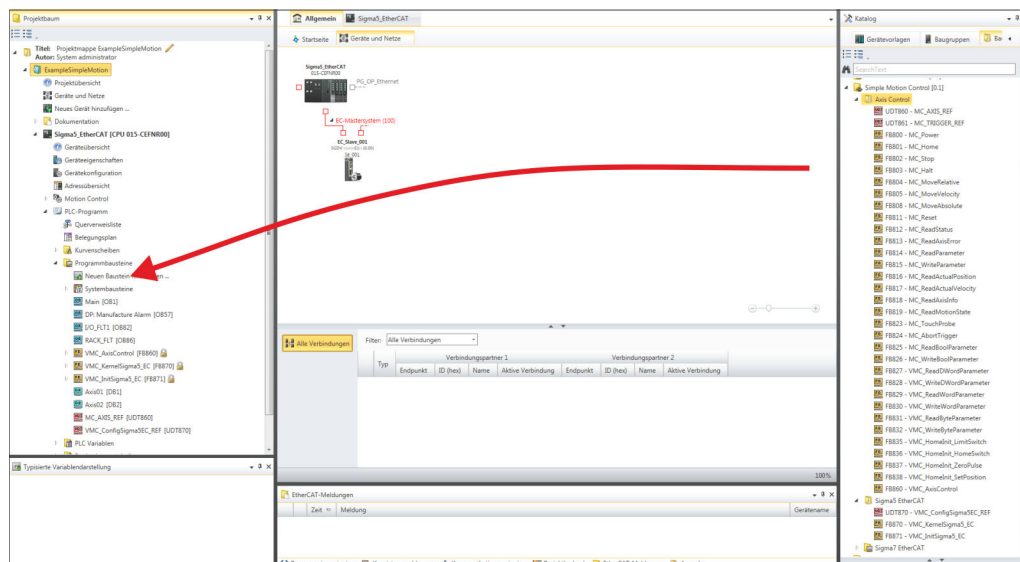


1. Klicken Sie im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*".



➔ Das Dialogfenster "*Baustein hinzufügen*" öffnet sich.

2. Wählen Sie den Bausteintyp "*OB Baustein*" und fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.



3. Öffnen Sie im "*Katalog*" unter "*Bausteine*" "*Simple Motion Control*" und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*Programmbausteine*" des *Projektbaums*:

- **Sigma-7 EtherCAT:**
 - UDT 872 - VMC_ConfigSigma7EC_REF
 - FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC
 - FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC
- **Axis Control**
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

Achs-DB anlegen

1. Fügen Sie Ihrem Projekt einen neuen DB als *Achs-DB* hinzu. Klicken Sie hierzu im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*", wählen Sie den Bausteintyp "*DB Baustein*" und vergeben Sie diesem den Namen "*Axis01*". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB10.

➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

2. ➔ ■ Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 872 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



Axis01 [DB10]
Bausteinstruktur

	Adr...	Name	Datentyp	...
	...	Config	UDT	[872]
	...	Axis	UDT	[860]

OB 1

Konfiguration der Achse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

- ➔ FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC, DB 873 ➔ ["FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC - Sigma-7S EtherCAT Initialisierung"...Seite 84](#)

Geben Sie unter *InputsStartAddressPDO* bzw. *OutputsStartAddressPDO* die Adresse aus dem *SPEED7 EtherCAT Manager* an. ➔ 60

```
➔ CALL "VMC_InitSigma7S_EC" , "DI_InitSgm7SETC01"
  Enable           := "InitS7SEC1_Enable"
  LogicalAddress   := 300
  InputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: E-Adresse S7)
  OutputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: A-Adresse S7)
  EncoderType      := 1
  EncoderResolutionBits := 20
  FactorPosition   := 1.048576e+006
  FactorVelocity   := 1.048576e+006
  FactorAcceleration := 1.048576e+002
  OffsetPosition   := 0.000000e+000
  MaxVelocityApp   := 5.000000e+001
  MaxAccelerationApp := 1.000000e+002
  MaxDecelerationApp := 1.000000e+002
  MaxVelocityDrive := 6.000000e+001
  MaxAccelerationDrive := 1.500000e+002
  MaxDecelerationDrive := 1.500000e+002
  MaxPosition      := 1.048500e+003
  MinPosition      := -1.048514e+003
  EnableMaxPosition := TRUE
  EnableMinPosition := TRUE
  MinUserPosition   := "InitS7SEC1_MinUserPos"
  MaxUserPosition   := "InitS7SEC1_MaxUserPos"
  Valid             := "InitS7SEC1_Valid"
  Error             := "InitS7SEC1_Error"
  ErrorID           := "InitS7SEC1_ErrorID"
  Config            := "Axis01".Config
  Axis              := "Axis01".Axis
```

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über das jeweilige Bussystem weiter.

- ➔ FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC, DB 872 ➔ ["FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC - Sigma-7 EtherCAT Kernel"...Seite 83](#)

```
➔ CALL "VMC_KernelSigma7_EC" , "DI_KernelSgm5ETC01"
  Init := "KernelS7SEC1_Init"
  Config := "Axis01".Config
  Axis := "Axis01".Axis
```

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im Achs-DB an.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → ["FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

```

➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration    := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration    := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive     := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative     := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity     := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady       := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled     := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError       := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID     := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning    := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError      := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID    := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed         := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState    := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition  := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity  := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone         := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy         := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted      := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError        := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID     := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis            := "Axis01".Axis

```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT

- FB 860 - VMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC mit Instanz-DB
- FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 872 - VMC_ConfigSigma7EC_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie "*Projekt → Alles übersetzen*" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.

Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC mit *Enable* = TRUE auf.

➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ "*Antrieb über HMI steuern*"...Seite 547

3.2.4 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

3.2.4.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2.
- Die Projektierung der System SLIO CPU erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form des virtuellen PROFINET IO Devices "... *SLIO CPU*". Das "... *SLIO System*" ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Die Projektierung des EtherCAT-Masters erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form des virtuellen PROFINET IO Devices "*EtherCAT-Netzwerk*". Das "*EtherCAT-Netzwerk*" ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Das "*EtherCAT-Netzwerk*" kann mit dem *SPEED7 EtherCAT Manager* konfiguriert werden.
- Für die Projektierung des Antriebs im *SPEED7 EtherCAT Manager* ist die Installation der zugehörigen ESI-Datei erforderlich.

IO Device "... *SLIO System*" installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices "... *SLIO CPU*" im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Laden Sie unter "*GSDML SLIO*" die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➤ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➤ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➤ Gehen Sie auf "*Extras → GSD-Dateien installieren*".
7. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter "*PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System*".

IO Device EtherCAT-Netzwerk installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices "*EtherCAT-Netzwerk*" im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Laden Sie unter "*GSDML EtherCAT*" die GSDML-Datei für Ihren EtherCAT-Master.
3. ➤ Extrahieren Sie die Dateien in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➤ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➤ Gehen Sie auf "*Extras → GSD-Dateien installieren*".
7. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das "*EtherCAT-Netzwerk*" unter "*PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... EtherCAT System*".

SPEED7 EtherCAT Manager installieren

Die Konfiguration des PROFINET IO Devices "*EtherCAT-Netzwerk*" erfolgt mit dem *SPEED7 EtherCAT Manager* von Yaskawa. Sie finden diesen im "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com unter "*EtherCAT Manager*".

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Schließen Sie den Siemens SIMATIC Manager.

2. ➔ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com
3. ➔ Laden Sie den *EtherCAT Manager* und entpacken Sie diesen auf Ihren PC.
4. ➔ Zur Installation starten Sie die Datei *EtherCATManager_v... .exe*.
5. ➔ Wählen Sie die Sprache für die Installation aus.
6. ➔ Stimmen Sie dem Lizenzvertrag zu.
7. ➔ Wählen Sie das Installationsverzeichnis und starten Sie die Installation.
8. ➔ Nach der Installation müssen Sie Ihren PC neu starten
 - ➔ Der *SPEED7 EtherCAT Manager* ist installiert und kann jetzt über das Kontextmenü des Siemens SIMATIC Manager aufgerufen werden.

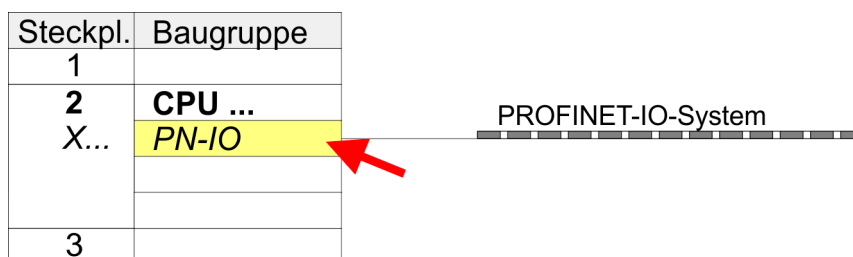
3.2.4.2 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

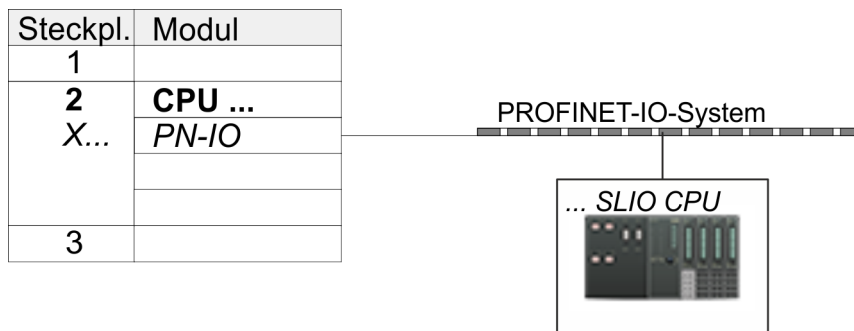
Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 315-2 PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
3	

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➔ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. ➔ Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. ➔ Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 die CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14 V3.2).
4. ➔ Über das Submodul "X1 MPI/DP" projektieren und vernetzen Sie den integrierten PROFIBUS-DP-Master (Buchse X3).
5. ➔ Über das Submodul "X2 PN-IO" projektieren Sie den EtherCAT-Master als virtuelles PROFINET-Netzwerk.
6. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
7. ➔ Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".



8. ➔ Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten
9. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
10. ➔ Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



Steckpl.	Baugruppe	Bestellnummer	
0	... SLIO CPU ...	015-...	
X2	015-...		
1			
2			
3			
...			

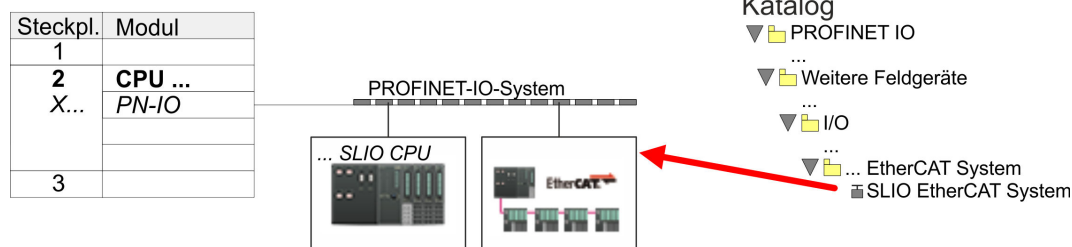
1. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis "*PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System*" und binden Sie das IO-Device "*015-CEFNR00 CPU*" an Ihr PROFINET-System an.
 - ➔ In der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device "*... SLIO CPU*" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre System SLIO Module platzieren.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter "*Eigenschaften*" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
3. Ordnen Sie den CP einem "*Subnetz*" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

"EtherCAT-Netzwerk" einfügen



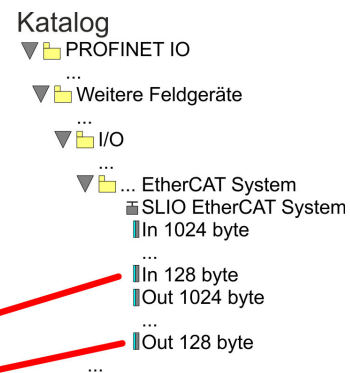
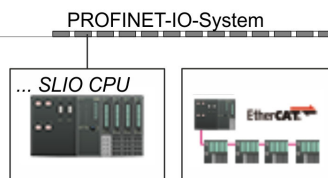
1. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis "*PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... EtherCAT System*" und binden Sie das IO Device "*SLIO EtherCAT System*" an Ihr PROFINET-System an.

2. → Klicken Sie auf das eingefügte IO Device "*EtherCAT-Netzwerk*" und definieren Sie die Bereiche für Ein- und Ausgabe, indem Sie den entsprechenden "*Out*"- bzw. "*In*"-Bereich auf einen Steckplatz ziehen.

Legen Sie folgende Bereiche an:

- In 128Byte
- Out 128Byte

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	



Steckpl.	Baugruppe	Bestellnummer
0	...	
1	In 128 byte	
2	Out 128 byte	
3		
4		
...		

3. → Wählen Sie "*Station → Speichern und übersetzen*"

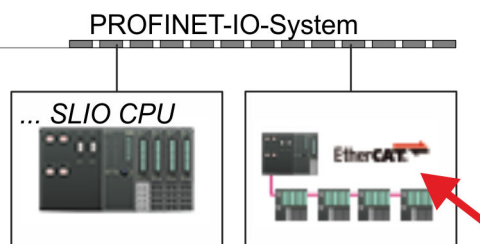
Sigma-7S EtherCAT Antrieb konfigurieren

Die Konfiguration des Antriebs erfolgt im *SPEED7 EtherCAT Manager*.

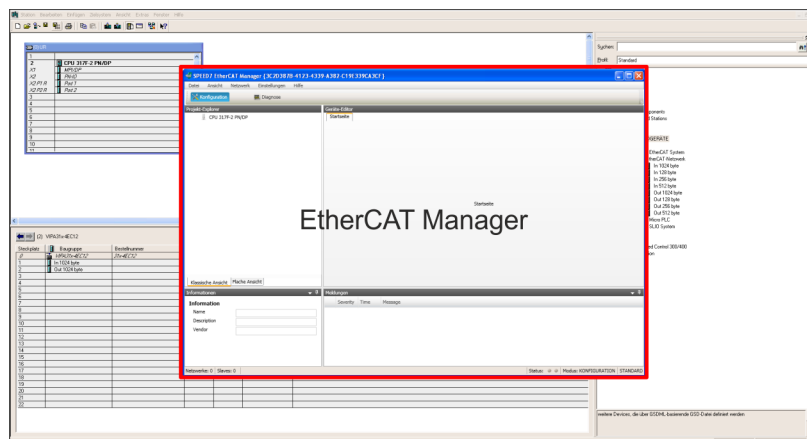


Vor dem Aufruf des *SPEED7 EtherCAT Manager* müssen Sie immer Ihr Projekt mit "*Station → Speichern und übersetzen*" speichern.

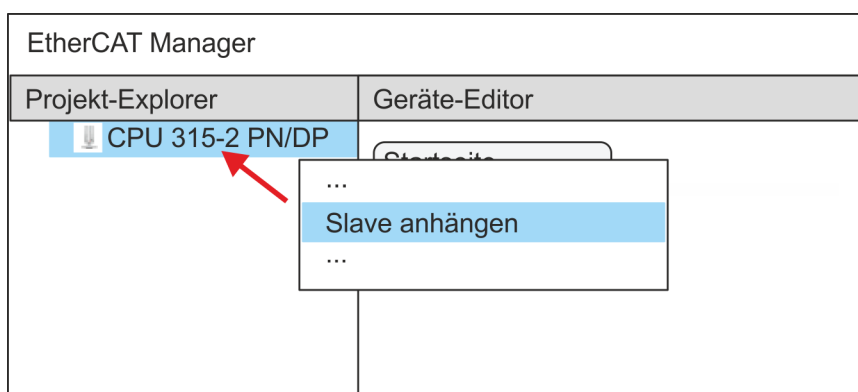
Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	



1. → Klicken Sie auf das eingefügte IO Device "*EtherCAT-Netzwerk*" und wählen Sie "*Kontextmenü → Device Tool starten → SPEED7 EtherCAT Manager*".
- ➔ Der *SPEED7 EtherCAT Manager* wird gestartet. Hier können Sie die EtherCAT-Kommunikation zu Ihrem *Sigma-7S* Antrieb konfigurieren.
- Näheres zum Einsatz des *SPEED7 EtherCAT Manager* finden Sie im zugehörigen Handbuch bzw. in der Onlinehilfe.



2. ➔ Damit der *Sigma-7S* EtherCAT Antrieb im *SPEED7 EtherCAT Manager* konfiguriert werden kann, ist die entsprechende ESI-Datei zu installieren. Die ESI-Datei für den *Sigma-7S* EtherCAT Antrieb finden Sie unter www.yaskawa.eu.com im "*Download Center*". Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende ESI-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
3. ➔ Öffnen Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* über "*Datei → ESI-Verwaltung*" das Dialogfenster "*ESI-Manager*".
4. ➔ Klicken Sie im "*ESI-Manager*" auf [Datei hinzufügen] und wählen Sie Ihre ESI-Datei aus. Mit [Öffnen] wird die ESI-Datei im *SPEED7 EtherCAT Manager* installiert.
5. ➔ Schließen Sie den "*ESI-Manager*".
➔ Ihr *Sigma-7S* EtherCAT Antrieb steht Ihnen nun zur Konfiguration zur Verfügung.



6. ➔ Klicken Sie im EtherCAT Manager auf ihre CPU und öffnen Sie über "*Kontextmenü → Slave anhängen*" das Dialogfenster zum Hinzufügen eines EtherCAT-Slave.
➔ Das Dialogfenster zur Auswahl eines EtherCAT-Slave wird geöffnet.
7. ➔ Wählen Sie Ihren *Sigma-7S* EtherCAT Antrieb und bestätigen Sie Ihre Auswahl mit [OK].
➔ Der *Sigma-7S* EtherCAT Antrieb wird an den Master angebunden und kann nun konfiguriert werden.

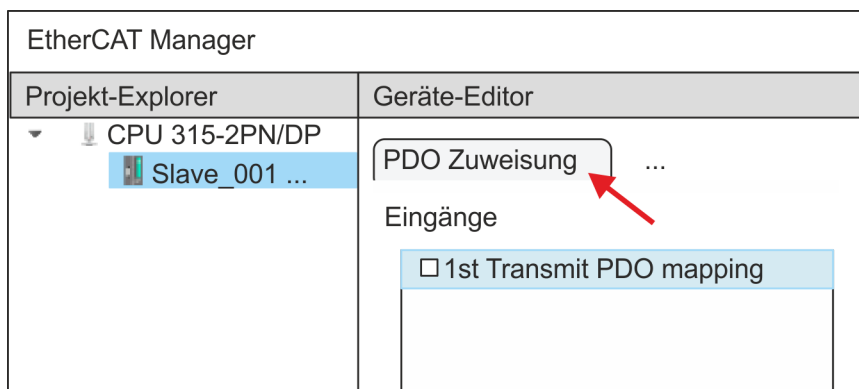
8. ➔

i

PDOs können Sie nur im "Experten-Modus" bearbeiten! Ansonsten werden die Schaltflächen ausgeblendet. Durch Aktivierung des "Experten-Modus" können Sie in die erweiterte Bearbeitung umschalten.

Aktivieren Sie den *Experten-Modus* durch Aktivierung von "*Ansicht → Experte*".

9. ➔ Klicken Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* auf den *Sigma-7S* EtherCAT Slave und wählen Sie im "*Geräte-Editor*" den Reiter "*PDO-Zuweisung*" an.



- ➔ Dieser Dialog zeigt eine Auflistung aller PDOs.

Geräte-Editor

PDO Zuweisung ...

Eingänge	Ausgänge
<input type="checkbox"/> 1st Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> 1st Receive PDO mapping
<input type="checkbox"/> 2nd Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> 2nd Receive PDO mapping

... Bearbeiten ...

10. Durch Anwahl des entsprechenden PDO-Mappings können Sie mit [Bearbeiten] die PDOs bearbeiten. Wählen Sie das Mapping "1st Transmit PDO mapping" an und klicken Sie auf [Bearbeiten].



Bitte beachten Sie, dass aufgrund der Voreinstellung manche PDOs nicht bearbeitet werden können. Durch Deaktivierung bereits aktivierter PDOs können Sie die Bearbeitung von gesperrten PDOs freigeben.

Allgemein

Name: 1st Transmit PDO mapping

Index: 0x1A00 Dez Hex

Flags:

- ☐ Zwingend
- ☐ Schreibgeschützt
- ☐ Virtuell

Richtung:

- ☒ TxPdo (Eingang)
- ☐ RxPdo (Ausgang)

Optional

Ausschließen:

- ☐ 1A01
- ☒ 1A02
- ☒ 1A03

Einträge

Name	Index	Bitlänge	Kommentar
Status word	0x6041:00	16	
Position actual internal value	0x6063:00	32	
Position actual value	0x6064:00	32	
Torque actual value	0x6077:00	16	
Following error actual value	0x60F4:00	32	
Modes of operation display	0x6061:00	8	
---	---	8	---
Digital inputs	0x60FD:00	32	

Neu Löschen Bearbeiten Nach oben Nach unten

- ➔ Es öffnet sich der Dialog *"PDO bearbeiten"*. Bitte überprüfen Sie hier die aufgeführten PDO-Einstellungen und passen Sie diese ggf. an. Bitte berücksichtigen Sie hierbei auch die Reihenfolge der *"Einträge"* und ergänzen Sie diese entsprechend.

Für die Bearbeitung der *"Einträge"* stehen folgende Funktionen zur Verfügung:

- Neu
 - Hiermit können Sie in einem Dialogfenster einen neuen Eintrag anlegen, indem Sie aus dem *"CoE-Objektverzeichnis"* den entsprechenden Eintrag auswählen und Ihre Einstellungen vornehmen. Mit [OK] wird der Eintrag übernommen und in der Liste der Einträge aufgeführt.
- Löschen
 - Hiermit können Sie den angewählte Eintrag löschen.
- Bearbeiten
 - Hiermit können Sie allgemeinen Daten eines Eintrags bearbeiten.
- Nach oben/unten
 - Hiermit können Sie den angewählten Eintrag in der List nach oben bzw. nach unten bewegen.

11. ➔ Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Eingänge: 1st Transmit PDO 0x1A00

- Allgemein
 - Name: 1st Transmit PDO mapping
 - Index: 0x1A00
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - TxPdo (Eingang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1A01: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Status word	0x6041:00	16Bit
Position actual internal value	0x6063:00	32Bit
Position actual value	0x6064:00	32Bit
Torque actual value	0x6077:00	16Bit
Following error actual value	0x60F4:00	32Bit
Modes of operation display	0x6061:00	8Bit
---	---	8Bit
Digital inputs	0x60FD:00	32Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

- 12.** Wählen Sie das Mapping *"2nd Transmit PDO mapping"* an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Eingänge: 2nd Transmit PDO 0x1A01

- Allgemein
 - Name: 2nd Transmit PDO mapping
 - Index: 0x1A01
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - TxPdo (Eingang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1A00: deaktiviert
 - 1A02: deaktiviert
 - 1A03: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Touch probe status	0x60B9:00	16Bit
Touch probe 1 position value	0x60BA:00	32Bit
Touch probe 2 position value	0x60BC:00	32Bit
Velocity actual value	0x606C:00	32Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

- 13.** Wählen Sie das Mapping *"1st Receive PDO mapping"* an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Ausgänge: 1st Receive PDO 0x1600

- Allgemein
 - Name: 1st Receive PDO mapping
 - Index: 0x1600
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - RxPdo (Ausgang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1601: deaktiviert
 - 1602: deaktiviert
 - 1603: deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Control word	0x6040:00	16 Bit
Target position	0x607A:00	32 Bit
Target velocity	0x60FF:00	32 Bit
Modes of operation	0x6060:00	8 Bit
---	---	8 Bit
Touch probe function	0x60B8:00	16 Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

- 14.** Wählen Sie das Mapping *"2nd Receive PDO mapping"* an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Ausgänge: 2nd Receive PDO 0x1601

- Allgemein
 - Name: 2nd Receive PDO mapping
 - Index: 0x1601
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - RxPdo (Ausgang): aktiviert
- Ausschließen

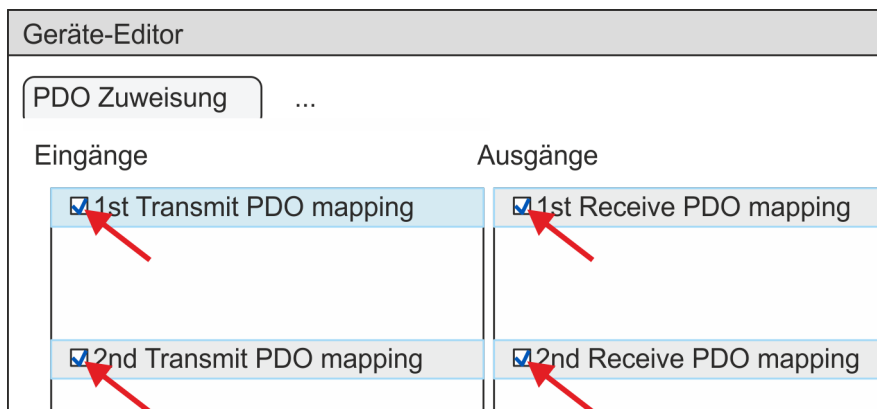
Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - 1600: deaktiviert
 - 1602: aktiviert
 - 1603: aktiviert
- Einträge

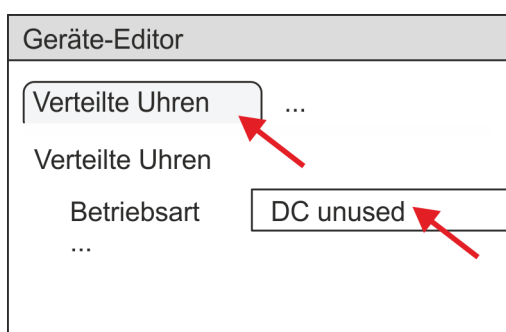
Name	Index	Bitlänge
Profile velocity	0x6081:00	32Bit
Profile acceleration	0x6083:00	32Bit
Profile deceleration	0x6084:00	32Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

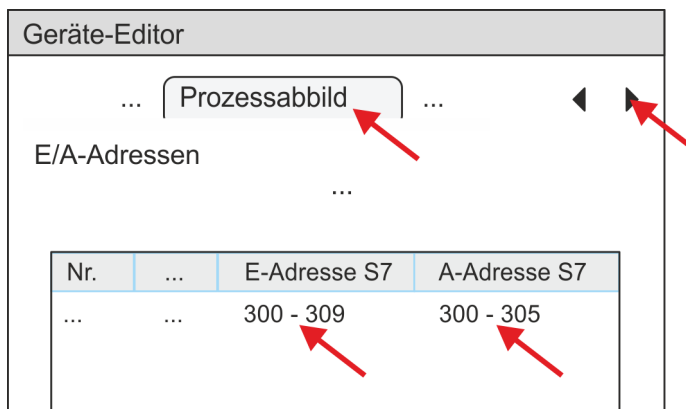
- 15.** Aktivieren Sie in PDO-Zuweisung die PDOs 1 und 2 für die Ein und Ausgänge. Alle nachfolgenden PDOs müssen deaktiviert bleiben. Sollte dies nicht möglich sein, überprüfen Sie bitte den jeweiligen PDO-Parameter *"Ausschließen"*.



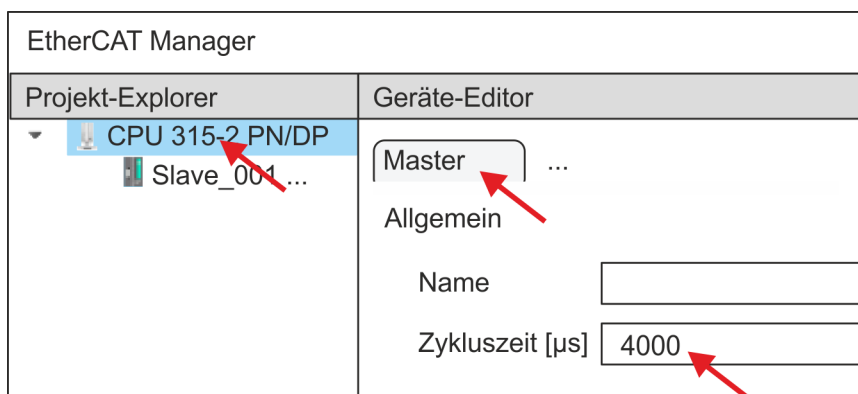
16. ➤ Wählen Sie im "Geräte-Editor" des *SPEED7 EtherCAT Manager* den Reiter "Verteilte Uhren" an und stellen Sie "DC unused" als "Betriebsart" ein.



17. ➤ Wählen Sie im "Geräte-Editor" über die Pfeiltaste den Reiter "Prozessabbild" an und notieren Sie sich für die Parameter des Bausteins FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC folgende PDO-Anfangsadressen:
- "E-Adresse S7" → "InputsStartAddressPDO"
 - "A-Adresse S7" → "OutputsStartAddressPDO"



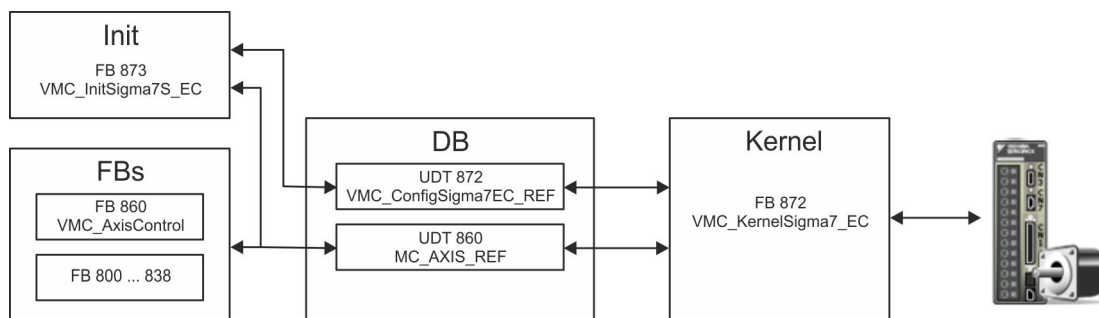
- 18.** Klicken Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* auf ihre CPU und wählen Sie im "Geräte-Editor" den Reiter "Master" an.



- ➔ Stellen Sie für Sigma-7S (400V) Antriebe (SGD7S-xxxDA0... und SGD7S-xxxxA0...) eine Zykluszeit von mindestens 4ms ein. Ansonsten lassen Sie den Wert bei 1ms.
- 19.** Indem Sie den Dialog des *SPEED7 EtherCAT Manager* mit [X] schließen, wird die Konfiguration in die Projektierung übernommen. Sie können Ihre EtherCAT-Konfiguration jederzeit im *SPEED7 EtherCAT Manager* wieder bearbeiten, da die Konfiguration in Ihrem Projekt gespeichert wird.
- 20.** Speichern und übersetzen Sie Ihre Konfiguration.

3.2.4.3 Anwender-Programm

3.2.4.3.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 872 - *VMC_ConfigSigma7EC_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für *Sigma-7* EtherCAT.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 873 - *VMC_InitSigma7S_EC*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-7S* EtherCAT.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 872 - *VMC_KernelSigma7_EC*

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb über das entsprechende Bussystem, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-7* EtherCAT.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ FB 800 ... FB 838 - *PLCopen*

- Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

3.2.4.3.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. Laden Sie unter "Controls Library" die *Simple Motion Control Library*.
3. Öffnen Sie mit "Datei → Dearchivieren" das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.
4. Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
5. Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].

Bausteine in Projekt kopieren

- Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "Bausteine" Ihres Projekts:
- Sigma-7S EtherCAT:
 - UDT 872 - VMC_ConfigSigma7EC_REF
 - FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC
 - FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC
 - Axis Control
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

Alarm-OBs anlegen

1. Klicken Sie in Ihrem Projekt auf "Bausteine" und wählen Sie "Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Organisationsbaustein".
 - ➔ Das Dialogfenster "Eigenschaften Organisationsbaustein" öffnet sich.
2. Fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.

Achs-DB anlegen

1. Klicken Sie in Ihrem Projekt auf "Bausteine" und wählen Sie "Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein".

Geben Sie folgende Parameter an:

 - Name und Typ
 - Die DB-Nr. als "Name" können Sie frei wählen wie z.B. DB10.
 - Stellen Sie "Global-DB" als "Typ" ein.
 - Symbolischer Name
 - Geben Sie "Axis01" an.

Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].

 - ➔ Der Baustein wird angelegt.
2. Öffnen Sie DB10 "Axis01" durch Doppelklick.
 - Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 872 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
 - Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.

DB10

Adresse	Name	Typ	...
		Struct	
...	Config	"VMC_ConfigSigma7EC_REF"	
...	Axis	"MC_AXIS_REF"	
...		END_STRUCT	

OB 1

Konfiguration der Achse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

→ FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC, DB 873 → ["FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC - Sigma-7S EtherCAT Initialisierung"...Seite 84](#)

Geben Sie unter *InputsStartAddressPDO* bzw. *OutputsStartAddressPDO* die Adresse aus dem *SPEED7 EtherCAT Manager* an. → 77

```

➔ CALL "VMC_InitSigma7S_EC" , "DI_InitSgm7SETC01"
  Enable          := "InitS7SEC1_Enable"
  LogicalAddress   := 300
  InputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: E-Adresse S7)
  OutputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: A-Adresse S7)
  EncoderType      := 1
  EncoderResolutionBits := 20
  FactorPosition    := 1.048576e+006
  FactorVelocity    := 1.048576e+006
  FactorAcceleration := 1.048576e+002
  OffsetPosition    := 0.000000e+000
  MaxVelocityApp     := 5.000000e+001
  MaxAccelerationApp := 1.000000e+002
  MaxDecelerationApp := 1.000000e+002
  MaxVelocityDrive   := 6.000000e+001
  MaxAccelerationDrive := 1.500000e+002
  MaxDecelerationDrive := 1.500000e+002
  MaxPosition        := 1.048500e+003
  MinPosition        := -1.048514e+003
  EnableMaxPosition   := TRUE
  EnableMinPosition   := TRUE
  MinUserPosition     := "InitS5EC1_MinUserPos"
  MaxUserPosition     := "InitS5EC1_MaxUserPos"
  Valid               := "InitS5EC1_Valid"
  Error               := "InitS5EC1_Error"
  ErrorID              := "InitS5EC1_ErrorID"
  Config              := "Axis01".Config
  Axis                := "Axis01".Axis

```

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über das jeweilige Bussystem weiter.

→ FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC, DB 872 → ["FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC - Sigma-7 EtherCAT Kernel"...Seite 83](#)

```

➔ CALL "VMC_KernelSigma7_EC" , "DI_KernelSgm7ETC01"
  Init := "KernelS7EC1_Init"
  Config := "Axis01".Config
  Axis := "Axis01".Axis

```

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter *"Axis"* die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → "FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Bau-
stein Achskontrolle"...Seite 491

```

➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration     := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration     := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive     := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative     := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity     := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady       := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled     := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError       := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID     := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning    := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError      := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID    := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed        := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState    := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition  := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity  := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone         := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy         := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted      := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError        := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID     := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis            := "Axis01".Axis

```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 860 - VMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC mit Instanz-DB
- FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC mit Instanz-DB

- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 872 - VMC_ConfigSigma7EC_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wechseln Sie in den Siemens SIMATIC Manager und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.

Die Übertragung kann ausschließlich aus dem Siemens SIMATIC Manager erfolgen - nicht Hardware-Konfigurator!



Da Slave- und Modulparameter mittels SDO-Zugriff bzw. SDO-Init-Kommando übertragen werden, bleibt die Parametrierung solange bestehen, bis ein Power-Cycle durchgeführt wird oder neue Parameter für die gleichen SDO-Objekte übertragen werden.

Beim Löschen werden Slave- und Modul-Parameter nicht zurückgesetzt!

- ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC mit *Enable* = TRUE auf.

- ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ ["Antrieb über HMI steuern"...Seite 547](#)

3.2.4.4 Projekt kopieren**Vorgehensweise**

Im Beispiel wird die Station "Source" kopiert und als "Target" gespeichert.

1. ➔ Öffnen Sie die Hardware-Konfiguration der "Source"-CPU und starten Sie hier den *SPEED7 EtherCAT Manager*.
2. ➔ Speichern Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* über "Datei → Speichern unter" die Konfiguration in Ihrem Arbeitsverzeichnis.
3. ➔ Schließen Sie den *SPEED7 EtherCAT Manager* und den Hardware-Konfigurator wieder.

4. ➔ Kopieren Sie die Station "Source" mit Strg+C und fügen Sie diese mit Strg+V als "Target" in Ihr Projekt ein.
5. ➔ Wechseln Sie in den "Baustein"-Ordner der "Target"-CPU löschen Sie die "Systemdaten".
6. ➔ Öffnen Sie die Hardware-Konfiguration der "Target"-CPU. Passen Sie die IP-Adressdaten an oder vernetzen Sie die CPU bzw. den CP neu.



Vor dem Aufruf des SPEED7 EtherCAT Manager müssen Sie immer Ihr Projekt mit "Station → Speichern und übersetzen" speichern.

7. ➔ Speichern Sie Ihr Projekt mit "Station → Speichern und übersetzen."
8. ➔ Öffnen Sie den SPEED7 EtherCAT Manager.
9. ➔ Laden Sie mit "Datei → Öffnen" die Konfiguration aus Ihrem Arbeitsverzeichnis.
10. ➔ Schließen Sie den SPEED7 EtherCAT Manager wieder.
11. ➔ Speichern und übersetzen Sie Ihre Konfiguration.

3.2.5 Antriebsspezifische Bausteine



Die PLCopen-Bausteine zur Achskontrolle finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

3.2.5.1 UDT 872 - VMC_ConfigSigma7EC_REF - Sigma-7 EtherCAT Datenstruktur Achskonfiguration

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Informationen zu den Konfigurationsdaten beinhaltet. Die UDT ist speziell angepasst an die Verwendung eines Sigma-7-Antriebs, welcher über EtherCAT angebunden ist.

3.2.5.2 FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC - Sigma-7 EtherCAT Kernel

Beschreibung

Dieser Baustein setzt die Antriebskommandos für eine Sigma-7 Achse über EtherCAT um und kommuniziert mit dem Antrieb. Je Sigma-7 Achse ist eine Instanz dieses FBs zyklisch aufzurufen.



*Bitte beachten Sie, dass dieser Baustein intern den SFB 238 aufruft.
Im SPEED7 Studio wird dieser Baustein automatisch in Ihr Projekt eingefügt.
Im Siemens SIMATIC Manager müssen Sie den SFB 238 aus der Motion Control Library in Ihr Projekt kopieren.*

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Init	INPUT	BOOL	Mit einer Flanke 0-1 wird der Baustein intern zurückgesetzt. Hierbei werden bestehende Bewegungskommandos abgebrochen und der Baustein wird initialisiert.
Config	IN_OUT	UDT872	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den AxisKernel.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

3.2.5.3 FB 873 - VMC_InitSigma7S_EC - *Sigma-7S* EtherCAT Initialisierung

Beschreibung Dieser Baustein dient zur Konfiguration der Achse. Der Baustein ist speziell angepasst an die Verwendung eines *Sigma-7*-Antriebs, welcher über EtherCAT angebunden ist.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Enable	INPUT	BOOL	Freigabe der Initialisierung
LogicalAddress	INPUT	INT	Startadresse der PDO-Eingangsdaten
InputsStartAddressPDO	INPUT	INT	Startadresse der Eingabe-PDOs
OutputsStartAddressPDO	INPUT	INT	Startadresse der Ausgabe-PDOs
EncoderType	INPUT	INT	Encoder-Typ <ul style="list-style-type: none"> 1: Absolut-Encoder 2: Inkremental-Encoder
EncoderResolutionBits	INPUT	INT	Anzahl der Bits, die einer Geber-Umdrehung entsprechen. Default: 20
FactorPosition	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzereinheiten [u] in Antriebseinheiten [Inkmente] und zurück. Es gilt: $p_{[\text{Inkmente}]} = p_{[u]} \times \text{FactorPosition}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2701:1 und 0x2701:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
FactorVelocity	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Geschwindigkeit von Benutzereinheiten [u/s] in Antriebseinheiten [Inkmente/s] und zurück. Es gilt: $v_{[\text{Inkmente/s}]} = v_{[u/s]} \times \text{FactorVelocity}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2702:1 und 0x2702:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
FactorAcceleration	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Beschleunigung von Benutzereinheiten [u/s ²] in Antriebseinheiten [10 ⁻⁴ x Inkmente/s ²] und zurück. Es gilt: $10^{-4} \times a_{[\text{Inkmente/s}^2]} = a_{[u/s^2]} \times \text{FactorAcceleration}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2703:1 und 0x2703:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
OffsetPosition	INPUT	REAL	Offset für die Nullposition [u].
MaxVelocityApp	INPUT	REAL	Maximale Geschwindigkeit der Applikation [u/s]. Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
MaxAccelerationApp	INPUT	REAL	Maximale Beschleunigung der Applikation [u/s ²]. Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
MaxDecelerationApp	INPUT	REAL	Maximale Verzögerung der Applikation [u/s²]. Die Kommandoangaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
MaxPosition	INPUT	REAL	Maximale Position für die Überwachung der Softwarelimits [u].
MinPosition	INPUT	REAL	Minimale Position für die Überwachung der Softwarelimits [u].
EnableMaxPosition	INPUT	BOOL	Überwachung maximale Position ■ TRUE: Aktivierung der Überwachung der maximalen Position.
EnableMinPosition	INPUT	BOOL	Überwachung minimale Position ■ TRUE: Aktivierung der Überwachung der minimalen Position.
MinUserPosition	OUTPUT	REAL	Minimale Benutzerposition basierend auf dem minimalen Encoder Wert von 0x80000000 und dem <i>Factor-Position</i> [u].
MaxUserPosition	OUTPUT	REAL	Maximale Benutzerposition basierend auf dem maximalen Encoder Wert von 0x7FFFFFFF und dem <i>Factor-Position</i> [u].
Valid	OUTPUT	BOOL	Initialisierung ■ TRUE: Initialisierung ist gültig.
Error	OUTPUT	BOOL	■ Fehler – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden. Die Achse wird gesperrt.
ErrorID	OUTPUT	WORD	Zusätzliche Fehlerinformationen ➔ " ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen "...Seite 573
Config	IN_OUT	UDT872	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .
Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

3.3 Einsatz *Sigma-7W* EtherCAT

3.3.1 Übersicht

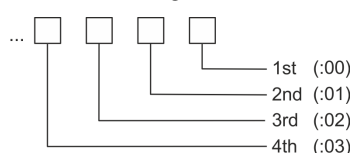
Einsatz des Singelachs-Antriebs ➔ "[Einsatz *Sigma-7S* EtherCAT](#)"...Seite 48

Voraussetzung

- SPEED7 Studio ab V1.6.1
oder
- Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2 & *SPEED7 EtherCAT Manager & Simple Motion Control Library*
- CPU mit EtherCAT-Master wie z.B. CPU 015-CEFNR00
- *Sigma-7W* Doppelachs-Antrieb mit EtherCAT-Optionskarte

Schritte der Projektierung

1. ➔ Parameter am Antrieb einstellen
 - Die Einstellung der Parameter hat mit dem Softwaretool *Sigma Win+* zu erfolgen.
2. ➔ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio* oder Siemens SIMATIC Manager
 - Projektierung einer CPU mit EtherCAT-Master-Funktionalität.
 - Projektierung der *Sigma-7W EtherCAT* Doppelachsen.
 - Projektierung der EtherCAT-Anbindung über *SPEED7 EtherCAT Manager*.
3. ➔ Programmierung im *SPEED7 Studio* oder Siemens SIMATIC Manager
 - *Init*-Baustein zur Konfiguration der Doppel-Achsen beschalten.
 - *Kernel*-Baustein zur Kommunikation mit je einer Achse beschalten.
 - Bausteine für die Bewegungsabläufe beschalten.
 - ➔ "*Demo-Projekte*"...Seite 13

3.3.2 Parameter am Antrieb einstellen**Parameter-Digits****VORSICHT**

Vor der Erstinbetriebnahme müssen Sie Ihren Antrieb mit dem Softwaretool *Sigma Win+* an Ihre Applikation anpassen! Näheres hierzu finden Sie im Handbuch zu Ihrem Antrieb.

Zur Abstimmung auf die *Simple Motion Control Library* sind folgende Parameter über *Sigma Win+* einzustellen:

Achse 1 - Module 1 (24Bit Encoder)

Servopack Parameter	Adresse:Digit	Name	Wert
Pn205	(2205h)	Multiturn Limit Setting	65535
Pn20E	(220Eh)	Electronic Gear Ratio (Numerator)	16
Pn210	(2210h)	Electronic Gear Ratio (Denominator)	1
PnB02	(2701h:01)	Position User Unit (Numerator)	1
PnB04	(2701h:02)	Position User Unit (Denominator)	1
PnB06	(2702h:01)	Velocity User Unit (Numerator)	1
PnB08	(2702h:02)	Velocity User Unit (Denominator)	1
PnB0A	(2703h:01)	Acceleration User Unit (Numerator)	1
PnB0C	(2703h:02)	Acceleration User Unit (Denominator)	1

Achse 2 - Module 2 (24Bit Encoder)

Servopack Parameter	Adresse:Digit	Name	Wert
Pn205	(2A05h)	Multiturn Limit Setting	65535
Pn20E	(2A0Eh)	Electronic Gear Ratio (Numerator)	16
Pn210	(2A10h)	Electronic Gear Ratio (Denominator)	1
PnB02	(2F01h:01)	Position User Unit (Numerator)	1
PnB04	(2F01h:02)	Position User Unit (Denominator)	1
PnB06	(2F02h:01)	Velocity User Unit (Numerator)	1

Servopack Parameter	Adresse:Digit	Name	Wert
PnB08	(2F02h:02)	Velocity User Unit (Denominator)	1
PnB0A	(2F03h:01)	Acceleration User Unit (Numerator)	1
PnB0C	(2F03h:02)	Acceleration User Unit (Denominator)	1



Bitte beachten Sie, dass Sie gemäß ihren Anforderungen die entsprechende Fahrtrichtung für Ihren Antrieb freigeben. Verwenden Sie hierzu die Parameter Pn50A (P-OT) bzw. Pn50B (N-OT) in Sigma Win+.

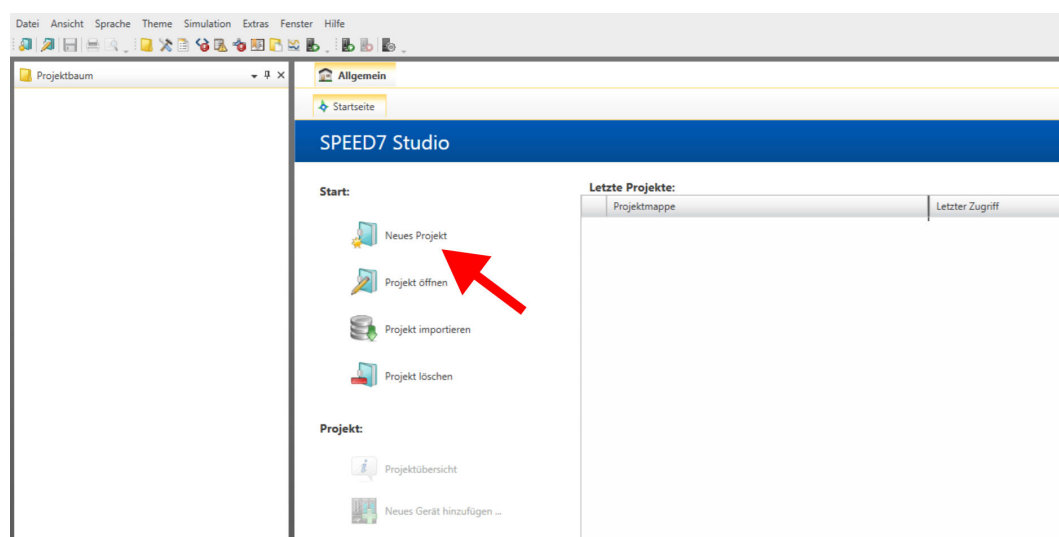
3.3.3 Einsatz im SPEED7 Studio

3.3.3.1 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das SPEED7 Studio ab V1.6.1.

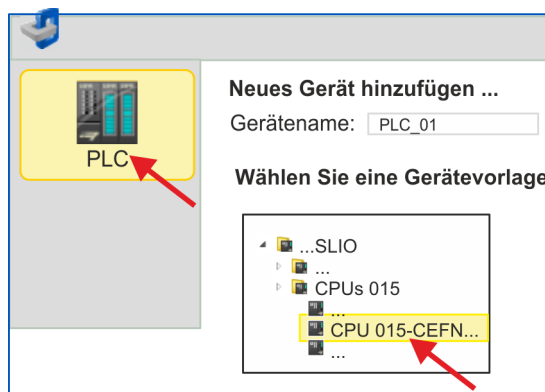
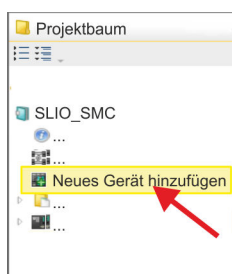
1. Starten Sie das SPEED7 Studio.



2. Erstellen sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektnamen".

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. Klicken Sie im Projektbaum auf "Neues Gerät hinzufügen ...".

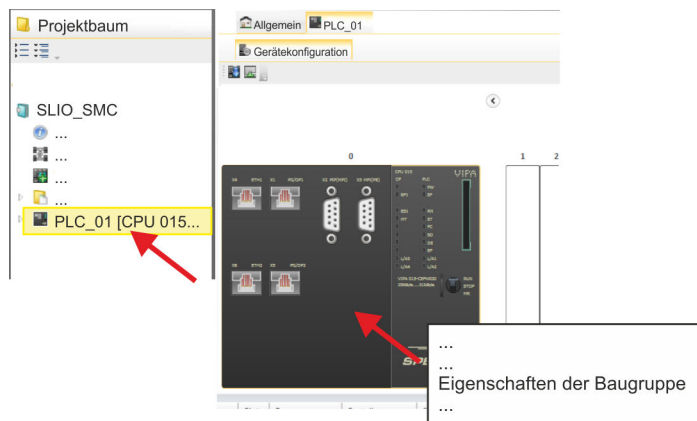


➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

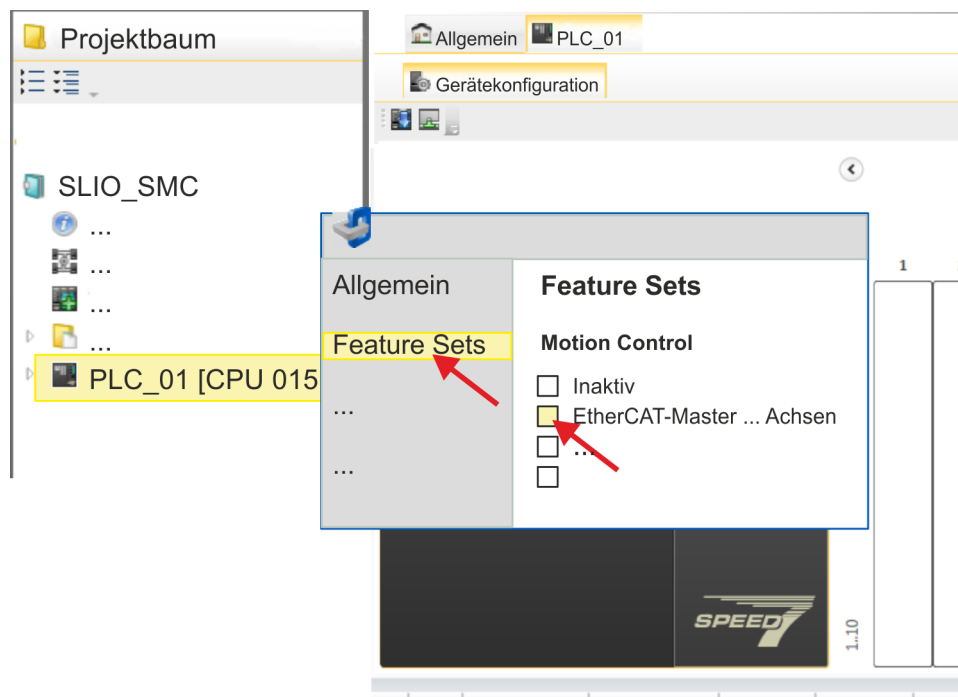
4. ➔ Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" eine CPU mit EtherCAT-Master-Funktionalität wie z.B. die CPU 015-CEFNR00 und klicken Sie auf [OK].
 - ➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

Motion-Control-Funktionen aktivieren

Sofern bei Ihrer CPU die EtherCAT-Master-Funktionalität noch nicht aktiviert ist, erfolgt die Aktivierung nach folgenden Vorgehensweise:



1. ➔ Klicken Sie in der "Gerätekonfiguration" auf die CPU und wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften der Baugruppe".
 - ➔ Es öffnet sich der Eigenschaften-Dialog der CPU.



2. ➔ Klicken Sie auf "Feature Sets" und aktivieren Sie unter "Motion Control" einen der Parameter "EtherCAT-Master ... Achsen". Die Anzahl der Achsen ist in diesem Beispiel nicht relevant.

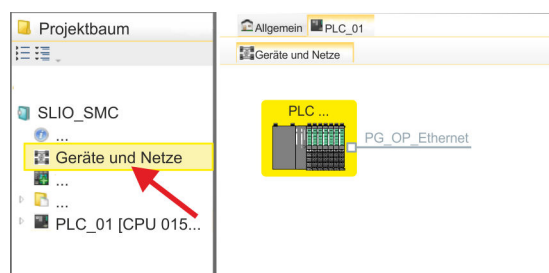
3. ➔ Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK].
- ➔ Die Motion-Control-Funktionen stehen Ihnen nun in Ihrem Projekt zur Verfügung.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie, dass bei jeder Änderung der Feature-Set-Einstellungen systembedingt das EtherCAT-Feldbus-System zusammen mit der Motion-Control-Konfiguration aus Ihrem Projekt gelöscht werden!

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*Geräte und Netze*".
- ➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. ➔ Klicken Sie auf das Netzwerk "*PG_OP_Ethernet*".
3. ➔ Wählen Sie "*Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle*".
 - ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. ➔ Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 - ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "*Geräte und Netze*" unter "*Lokale Baugruppen*" aufgelistet.

Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

ESI-Datei installieren

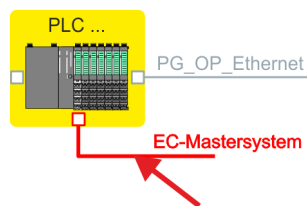
Damit der *Sigma-7 EtherCAT* Antrieb im *SPEED7 EtherCAT Manager* konfiguriert werden kann, muss die entsprechende ESI-Datei installiert sein. In der Regel wird das *SPEED7 Studio* mit aktuellen ESI-Dateien ausgeliefert und Sie können diesen Teil überspringen. Sollte Ihre ESI-Datei veraltet sein, finden Sie die aktuellste ESI-Datei für den *Sigma-7 EtherCAT* Antrieb unter www.yaskawa.eu.com im "*Download Center*".

1. ➔ Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende ESI-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
2. ➔ Gehen Sie in Ihr *SPEED7 Studio*.
3. ➔ Öffnen Sie mit "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei installieren (EtherCAT - ESI)*" das zugehörige Dialogfenster.
4. ➔ Geben Sie unter "*Quellpfad*" die ESI-Datei an und installieren Sie diese mit [Installieren].
 - ➔ Die Geräte der ESI-Datei stehen Ihnen nun zur Verfügung.

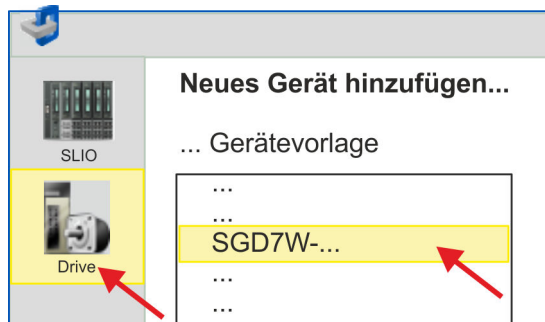
***Sigma-7W* Doppelachs-Antrieb hinzufügen**

1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*Geräte und Netze*".

2. ➔ Klicken Sie hier auf "EC-Mastersystem" und wählen sie "Kontextmenü → Neues Gerät hinzufügen".



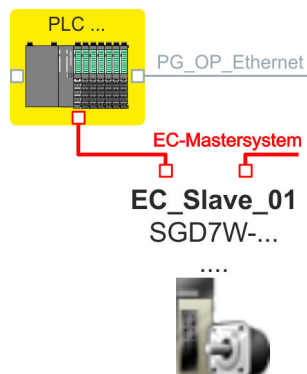
- ➔ Es öffnet sich die Gerätevorlage zur Auswahl eines EtherCAT-Devices.



3. ➔ Wählen Sie Ihren *Sigma-7W* Doppelachs-Antrieb aus:

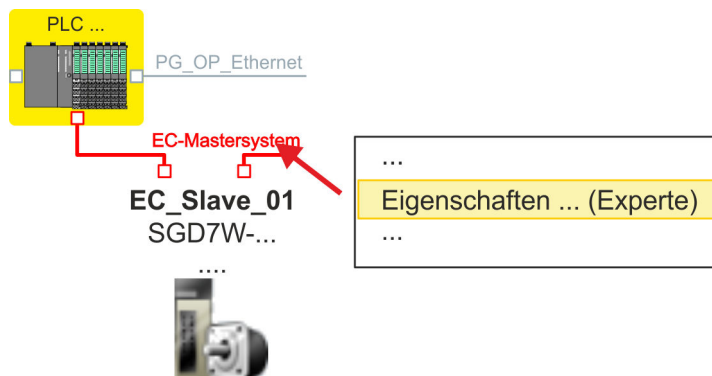
- SGD7W-xxxxA0...

Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK]. Sollte Ihr Antrieb nicht vorhanden sein, müssen Sie die entsprechende ESI-Datei wie weiter oben beschrieben installieren.



- ➔ Der *Sigma-7W* Doppelachs-Antrieb wird an Ihr EC-Mastersystem angebunden.

Sigma-7W Doppelachs-Antrieb konfigurieren



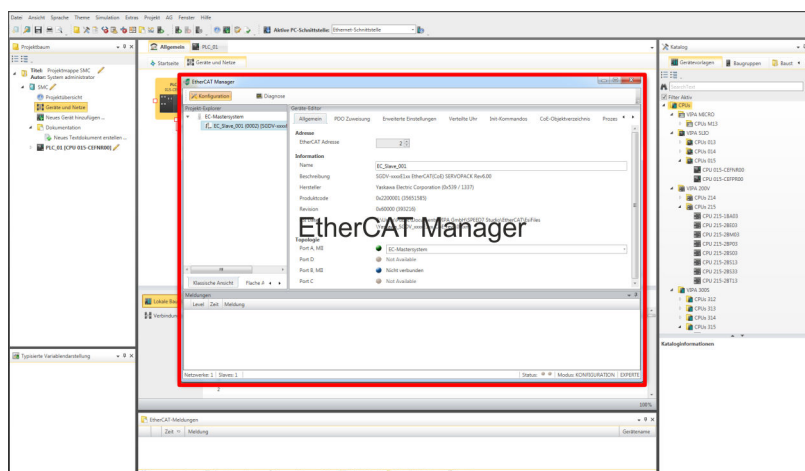
1. Klicken Sie auf "EC-Mastersystem" und wählen sie "Kontextmenü → Eigenschaft des Busystems (Experte)".



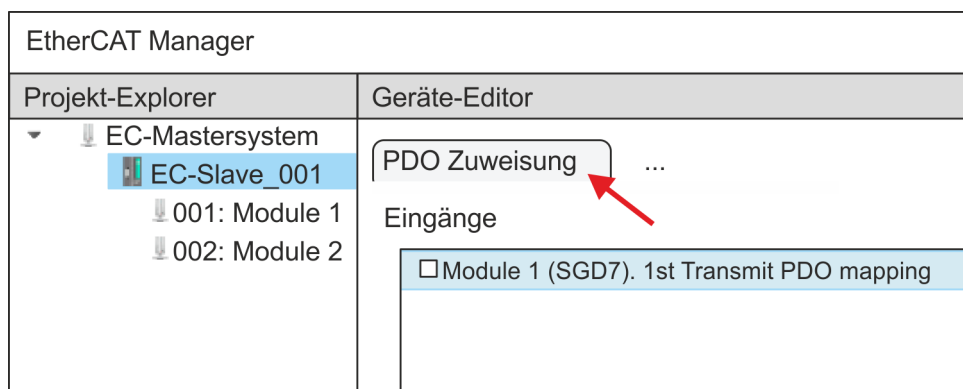
PDOs können Sie nur im "Experten-Modus" bearbeiten! Ansonsten werden die Schaltflächen ausgeblendet.

- ➔ Der **SPEED7 EtherCAT Manager** wird gestartet. Hier können Sie die EtherCAT-Kommunikation zu Ihrem Sigma-7W Doppelachs-Antrieb konfigurieren.

Näheres zum Einsatz des **SPEED7 EtherCAT Manager** finden Sie in der Onlinehilfe zum **SPEED7 Studio**.



2. Klicken Sie im **SPEED7 EtherCAT Manager** auf den Slave und wählen Sie im "Geräte-Editor" den Reiter "PDO-Zuweisung" an.



- ➔ Dieser Dialog zeigt eine Auflistung aller PDOs für "Module 1" (Achse 1) und "Module 2" (Achse 2).

3. ➔ Durch Auswahl des entsprechenden PDO-Mappings können Sie mit [Bearbeiten] die PDOs bearbeiten. Wählen Sie das Mapping "Module 1 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping" an und klicken Sie auf [Bearbeiten].



Bitte beachten Sie, dass aufgrund der Voreinstellung manche PDOs nicht bearbeitet werden können. Durch Deaktivierung bereits aktivierter PDOs können Sie die Bearbeitung von gesperrten PDOs freigeben.

Geräte-Editor

PDO Zuweisung ...

Eingänge	Ausgänge
<input type="checkbox"/> Module 1 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> Module 1 (SGD7). 1st Receive PDO mapping
<input type="checkbox"/> Module 1 (SGD7). 2nd Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> Module 1 (SGD7). 2nd Receive PDO mapping
<input type="checkbox"/> Module 2 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> Module 2 (SGD7). 1st Receive PDO mapping
<input type="checkbox"/> Module 2 (SGD7). 2nd Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> Module 2 (SGD7). 2nd Receive PDO mapping

... Bearbeiten ...

- ➔ Es öffnet sich der Dialog "PDO bearbeiten". Bitte überprüfen Sie hier die aufgeführten PDO-Einstellungen und passen Sie diese ggf. an. Bitte berücksichtigen Sie hierbei auch die Reihenfolge der "Einträge" und ergänzen Sie diese entsprechend.

Allgemein

Name: Module 1 (SGD7).1st Transmit PDO

Index: 0x1A00 Dez Hex

Flags:

- ☐ Zwingend
- ☐ Schreibgeschützt
- ☐ Virtuell

Richtung:

- ☒ TxPdo (Eingang)
- ☐ RxPdo (Ausgang)

Optional

Ausschließen:

- ☐ 1A01
- ☐ 1A02
- ☐ 1A03
- ☐ 1A10
- ☐ 1A11
- ☐ 1A12
- ☐ 1A13

Einträge

Name	Index	Bitlänge	Kommentar
Status word	0x6041:00	16	
Position actual internal value	0x6063:00	32	
Position actual value	0x6064:00	32	
Torque actual value	0x6077:00	16	
Following error actual value	0x60F4:00	32	
Modes of operation display	0x6061:00	8	
---	---	8	---
Digital inputs	0x60FD:00	32	

Neu Löschen Bearbeiten Nach oben Nach unten

Für die Bearbeitung der *"Einträge"* stehen folgende Funktionen zur Verfügung:

- Neu
 - Hiermit können Sie in einem Dialogfenster einen neuen Eintrag anlegen, indem Sie aus dem *"CoE-Objektverzeichnis"* den entsprechenden Eintrag auswählen und Ihre Einstellungen vornehmen. Mit [OK] wird der Eintrag übernommen und in der Liste der Einträge aufgeführt.
- Löschen
 - Hiermit können Sie den angewählte Eintrag löschen.
- Bearbeiten
 - Hiermit können Sie allgemeinen Daten eines Eintrags bearbeiten.
- Nach oben/unten
 - Hiermit können Sie den angewählten Eintrag in der Liste nach oben bzw. nach unten bewegen.

4. ➔ Führen Sie für die Transmit PDOs folgende Einstellungen durch:

Eingänge: 1st Transmit PDO

Module 1 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping	Module 2 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping
Name: Module 1 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping	Name: Module 2 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping
Index: 0x1A00	Index: 0x1A10
Flags: Alles deaktiviert	
Richtung: TxPdo (Eingang): aktiviert	
Ausschließen: 1A01: deaktiviert	1A11: deaktiviert
Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!	

Einträge	Modul 1 (Achse 1)	Modul 2 (Achse 2)	Bitlänge
Name	Index	Index	
Status word	0x6041:00	0x6841:00	16Bit
Position actual internal value	0x6063:00	0x6863:00	32Bit
Position actual value	0x6064:00	0x6864:00	32Bit
Torque actual value	0x6077:00	0x6877:00	16Bit
Following error actual value	0x60F4:00	0x68F4:00	32Bit
Modes of operation display	0x6061:00	0x6861:00	8Bit
---	---	---	8Bit
Digital inputs	0x60FD:00	0x68FD:00	32Bit

Eingänge: 2nd Transmit PDO

Module 1 (SGD7). 2nd Transmit PDO mapping	Module 2 (SGD7). 2st Transmit PDO mapping
Name: Module 1 (SGD7). 2nd Transmit PDO mapping	Name: Module 2 (SGD7). 2st Transmit PDO mapping
Index: 0x1A01	Index: 0x1A11
Flags: Alles deaktiviert	
Richtung: TxPdo (Eingang): aktiviert	
Ausschließen: 1A00, 1A02, 1A03: deaktiviert	1A10, 1A12, 1A13: deaktiviert
Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!	

Einträge	Modul 1 (Achse 1)	Modul 2 (Achse 2)	Bitlänge
Name	Index	Index	
Touch probe status	0x60B9:00	0x68B9:00	16Bit
Touch probe 1 position value	0x60BA:00	0x68BA:00	32Bit
Touch probe 2 position value	0x60BC:00	0x68BC:00	32Bit
Velocity actual value	0x606C:00	0x686C:00	32Bit

5. ➔ Führen Sie für die Receive PDOs folgende Einstellungen durch:

Ausgänge: 1st Receive PDO

Module 1 (SGD7). 1st Receive PDO	Module 2 (SGD7). 1st Receive PDO
Name: Module 1 (SGD7). 1st Receive PDO mapping	Name: Module 2 (SGD7). 1st Receive PDO mapping
Index: 0x1600	Index: 0x1610
Flags: Alles deaktiviert	
Richtung: RxPdo (Ausgang): aktiviert	
Ausschließen: 1601, 1602, 1603: deaktiviert	1611, 1612, 1613: deaktiviert
Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!	

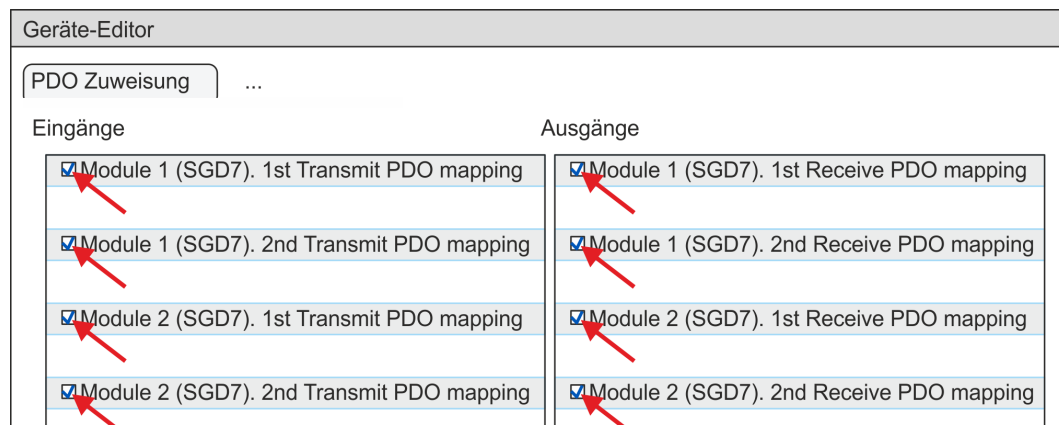
Einträge	Modul 1 (Achse 1)	Modul 2 (Achse 2)	Bitlänge
Name	Index	Index	
Control word	0x6040:00	0x6840:00	16Bit
Target position	0x607A:00	0x687A:00	32Bit
Target velocity	0x60FF:00	0x68FF:00	32Bit
Modes of operation	0x6060:00	0x6860:00	8Bit
---	---	---	8Bit
Touch probe function	0x60B8:00	0x68B8:00	16Bit

Ausgänge: 2nd Receive PDO

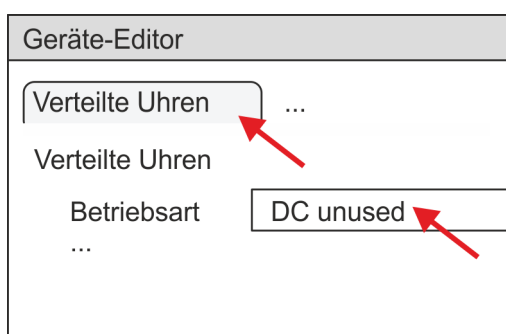
Module 1 (SGD7). 2nd Receive PDO	Module 2 (SGD7). 2nd Receive PDO
Name: Module 1 (SGD7). 2nd Receive PDO mapping	Name: Module 2 (SGD7). 2nd Receive PDO mapping
Index: 0x1601	Index: 0x1611
Flags: Alles deaktiviert	
Richtung: RxPdo (Ausgang): aktiviert	
Ausschließen: 1600, 1602, 1603: deaktiviert	1610, 1612, 1613: deaktiviert
Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!	

Einträge	Modul 1 (Achse 1)	Modul 2 (Achse 2)	Bitlänge
Name	Index	Index	
Profile velocity	0x6081:00	0x6881:00	32Bit
Profile acceleration	0x6083:00	0x6883:00	32Bit
Profile deceleration	0x6084:00	0x6884:00	32Bit

6. ➔ Aktivieren Sie für "Module 1" und "Module 2" in PDO-Zuweisung die PDOs 1 und 2 für die Ein- und Ausgänge. Alle nachfolgenden PDOs müssen deaktiviert bleiben. Sollte dies nicht möglich sein, überprüfen Sie bitte den jeweiligen PDO-Parameter "Ausschließen".

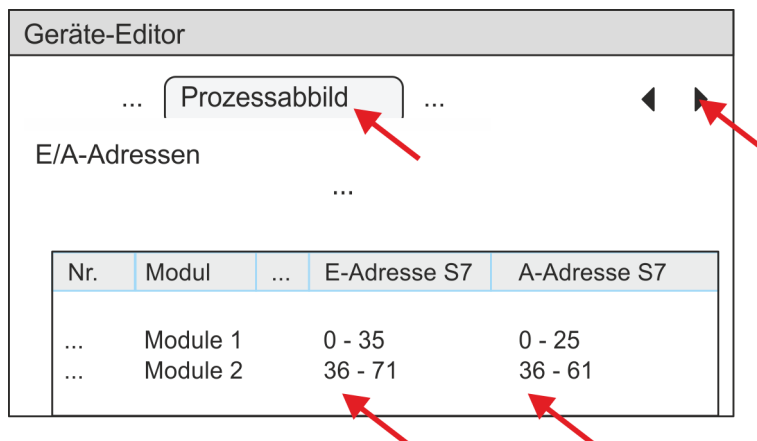


7. ➔ Wählen Sie im "Geräte-Editor" des *SPEED7 EtherCAT Manager* den Reiter "Verteilte Uhren" an und stellen Sie "DC unused" als "Betriebsart" ein.

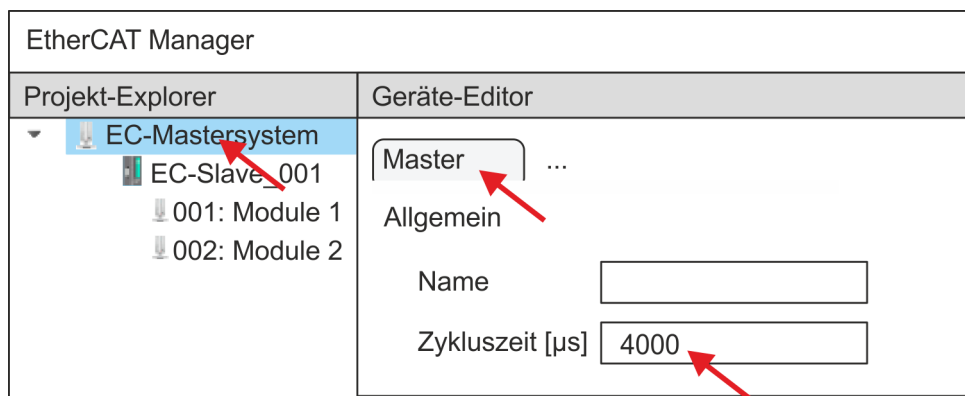


8. ➔ Wählen Sie im "Geräte-Editor" über die Pfeiltaste den Reiter "Prozessabbild" an und notieren Sie sich für die Parameter des Bausteins FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC folgende PDO-Anfangsadressen:

- Module 1: "E-Adresse S7" → "M1_PdoInputs" (hier 0)
- Module 2: "E-Adresse S7" → "M2_PdoInputs" (hier 36)
- Module 1: "A-Adresse S7" → "M1_PdoOutputs" (hier 0)
- Module 2: "A-Adresse S7" → "M2_PdoOutputs" (hier 36)



9. Klicken Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* auf "EC-Mastersystem" und wählen Sie im "Geräte-Editor" den Reiter "Master" an.

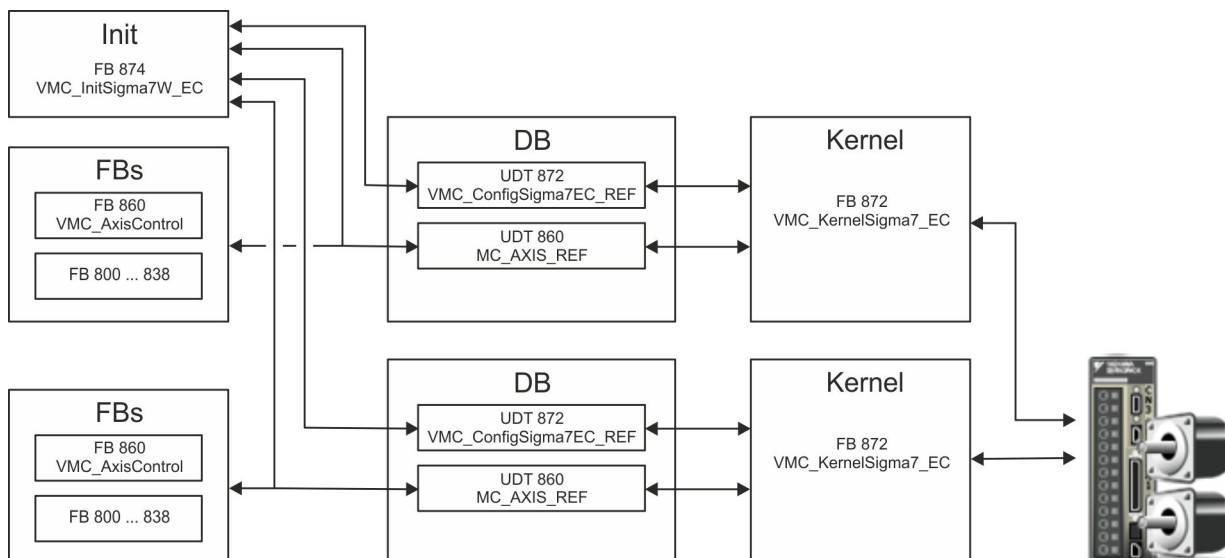


- ➔ Stellen Sie für Sigma-7W (400V) Antriebe eine Zykluszeit von mindestens 4ms ein.

10. Indem Sie den Dialog des *SPEED7 EtherCAT Manager* mit [X] schließen, wird die Konfiguration in das *SPEED7 Studio* übernommen.

3.3.3.2 Anwender-Programm

3.3.3.2.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 872 - *VMC_ConfigSigma7EC_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für *Sigma-7 EtherCAT*.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 874 - *VMC_InitSigma7W_EC*

– Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration des Doppelachs-Antriebs.

– Spezifischer Baustein für *Sigma-7W EtherCAT*.

– Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 872 - *VMC_KernelSigma7_EC*

– Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb über das entsprechende Bussystem, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.

– Je Achse ist der FB 872 - *VMC_KernelSigma7_EC* aufzurufen.

– Spezifischer Baustein für *Sigma-7 EtherCAT*.

– Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

– Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.

– Je Achse ist der FB 860 - *VMC_AxisControl* aufzurufen.

– Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.

– Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

– Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.

– Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

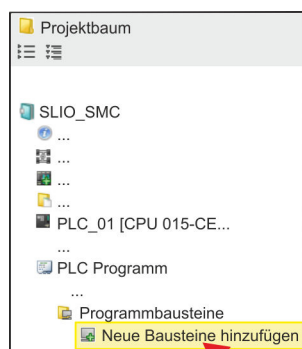
■ FB 800 ... FB 838 - *PLCopen*

– Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.

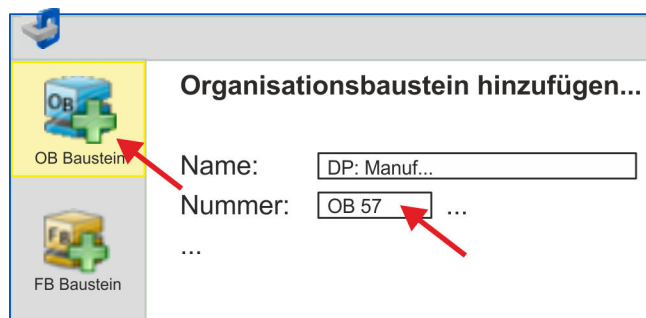
– Je Achse sind die *PLCopen*-Bausteine aufzurufen.

3.3.3.2.2 Programmierung

Bausteine in Projekt kopieren

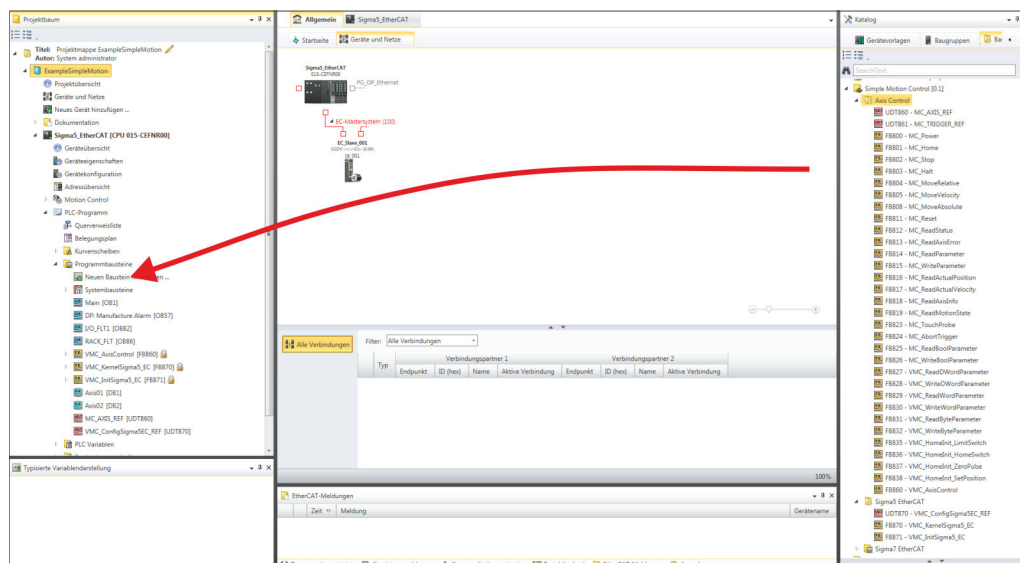


1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*".



➔ Das Dialogfenster "*Baustein hinzufügen*" öffnet sich.

2. ➔ Wählen Sie den Bausteintyp **"OB Baustein"** und fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.



3. ➔ Öffnen Sie im **"Katalog"** unter **"Bausteine"** **"Simple Motion Control"** und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in **"Programmbausteine"** des **Projektbaums**:

- **Sigma-7 EtherCAT:**
 - UDT 872 - VMC_ConfigSigma7EC_REF
 - FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC
 - FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC
- **Axis Control**
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

Achs-DB für "Module 1" anlegen

1. ➔ Fügen Sie Ihrem Projekt einen neuen DB als **Achs-DB** hinzu. Klicken Sie hierzu im **Projektbaum** innerhalb der CPU unter **"PLC-Programm"**, **"Programmbausteine"** auf **"Neuen Baustein hinzufügen"**, wählen Sie den Bausteintyp **"DB Baustein"** und vergeben Sie diesem den Namen **"Axis01"**. Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 10.

➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

2. ➔ ■ Legen Sie in **"Axis01"** die Variable **"Config"** vom Typ UDT 872 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in **"Axis01"** die Variable **"Axis"** vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



Axis01 [DB10]
Bausteinstruktur

	Adr...	Name	Datentyp	...
	...	Config	UDT	[872]
	...	Axis	UDT	[860]

Achs-DB für "Module 2" anlegen

1. ➔ Fügen Sie Ihrem Projekt einen weiteren DB als **Achs-DB** hinzu und vergeben Sie diesem den Namen **"Axis02"**. Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 11.

➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

2. ➔
- Legen Sie in "Axis02" die Variable "Config" vom Typ UDT 872 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
 - Legen Sie in "Axis02" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



Axis02 [DB11]
Bausteinstruktur

	Adr...	Name	Datentyp	...
	...	Config	UDT	[872]
	...	Axis	UDT	[860]

OB 1

Konfiguration der Doppelachse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

➔ FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC, DB 874 ➔ ["FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC - Sigma-7W EtherCAT Initialisierung"...Seite 122](#)

Geben Sie unter *M1/M2_PdoInputs* bzw. *M1/M2_PdoOutputs* die Adresse aus dem *SPEED7 EtherCAT Manager* für die entsprechende Achse an. ➔ 97

```
➔ CALL "VMC_InitSigma7W_EC" , "DI_InitSgm7WETC01"
  Enable                :=TRUE
  LogicalAddress         :=0
  M1_PdoInputs           :=0 (EtherCAT-Manager
                           Module1: E-Adresse S7)

  M1_PdoOutputs          :=0 (EtherCAT-Manager
                           Module1: A-Adresse S7)

  M1_EncoderType         :=2
  M1_EncoderResolutionBits :=20
  M1_FactorPosition      :=1.048576e+006
  M1_FactorVelocity      :=1.048576e+006
  M1_FactorAcceleration  :=1.048576e+002
  M1_OffsetPosition      :=0.000000e+000
  M1_MaxVelocityApp      :=5.000000e+001
  M1_MaxAccelerationApp  :=1.000000e+002
  M1_MaxDecelerationApp  :=1.000000e+002
  M1_MaxVelocityDrive    :=6.000000e+001
  M1_MaxAccelerationDrive :=1.500000e+002
  M1_MaxDecelerationDrive :=1.500000e+002
  M1_MaxPosition         :=1.048500e+003
  M1_MinPosition         :=-1.048514e+003
  M1_EnableMaxPosition   :=TRUE
  M1_EnableMinPosition   :=TRUE
  M2_PdoInputs           :=36 (EtherCAT-Manager
                           Module2: E-Adresse S7)

  M2_PdoOutputs          :=36 (EtherCAT-Manager
                           Module2: A-Adresse S7)

  M2_EncoderType         :=2
  M2_EncoderResolutionBits :=20
  M2_FactorPosition      :=1.048576e+006
  M2_FactorVelocity      :=1.048576e+006
  M2_FactorAcceleration  :=1.048576e+002
  M2_OffsetPosition      :=0.000000e+000
  M2_MaxVelocityApp      :=5.000000e+001
  M2_MaxAccelerationApp  :=1.000000e+002
  M2_MaxDecelerationApp  :=1.000000e+002
```



```

M2_MaxVelocityDrive      :=6.000000e+001
M2_MaxAccelerationDrive  :=1.500000e+002
M2_MaxDecelerationDrive  :=1.500000e+002
M2_MaxPosition           :=1.048500e+003
M2_MinPosition           :=-1.048514e+003
M2_EnableMaxPosition     :=TRUE
M2_EnableMinPosition     :=TRUE
M1_MinUserPosition       :=-1000.0
M1_MaxUserPosition       :=1000.0
M2_MinUserPosition       :=-1000.0
M2_MaxUserPosition       :=1000.0
Valid                    :="InitS7WEC1_Valid"
Error                    :="InitS7WEC1_Error"
ErrorID                  :="InitS7WEC1_ErrorID"
M1_Config                :="Axis01".Config
M1_Axis                  :="Axis01".Axis
M2_Config                :="Axis02".Config
M2_Axis                  :="Axis02".Axis

```

Kernel für die jeweilige Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über das jeweilige Bussystem weiter.

→ FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC, DB 872 für Achse 1

FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC, DB 1872 für Achse 2 → ["FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC - Sigma-7 EtherCAT Kernel"...Seite 83](#)

```

➔ CALL "VMC_KernelSigma7_EC" , DB 872
  Init := "KernelS7WEC1_Init"
  Config := "Axis01".Config
  Axis := "Axis01".Axis

  CALL "VMC_KernelSigma7_EC" , DB 1872
  Init := "KernelS7WEC2_Init"
  Config := "Axis02".Config
  Axis := "Axis02".Axis

```

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → ["FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

```

➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration    := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration    := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive     := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative     := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity     := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady       := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled     := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError       := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID     := "AxCtrl1_AxisErrorID"

```

```

DriveWarning      := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError        := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID      := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed           := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation   := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState      := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition    := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity    := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone           := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy           := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted        := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError          := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID        := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive  := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive  := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive  := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive  := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis              := "Axis..." . Axis

```

Geben Sie unter Axis für die Achse 1 "Axis01" und für die Achse 2 "Axis02" an.



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 860 - VMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC mit Instanz-DB
- FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 872 - VMC_ConfigSigma7EC_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie "Projekt → Alles übersetzen" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.

Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.

- ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor der Doppelachs-Antrieb gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC mit *Enable* = TRUE auf.

- ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Stellen Sie sicher, dass für jede Achse der *Kernel*-Baustein FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. ➔ Programmieren Sie für jede Achse Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ ["Antrieb über HMI steuern"...Seite 547](#)

3.3.4 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

3.3.4.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2.
- Die Projektierung der System SLIO CPU erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form des virtuellen PROFINET IO Devices "... SLIO CPU". Das "... SLIO System" ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Die Projektierung des EtherCAT-Masters erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form des virtuellen PROFINET IO Devices "EtherCAT-Netzwerk". Das "EtherCAT-Netzwerk" ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Das "EtherCAT-Netzwerk" kann mit dem *SPEED7 EtherCAT Manager* konfiguriert werden.
- Für die Projektierung des Antriebs im *SPEED7 EtherCAT Manager* ist die Installation der zugehörigen ESI-Datei erforderlich.

IO Device "... SLIO System" installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices "... SLIO CPU" im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter "GSDML SLIO" die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➔ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➔ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➔ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➔ Gehen Sie auf "Extras → GSD-Dateien installieren".
7. ➔ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System".

IO Device EtherCAT-Netzwerk installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices "*EtherCAT-Netzwerk*" im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
 2. ➤ Laden Sie unter "*GSDML EtherCAT*" die GSDML-Datei für Ihren EtherCAT-Master.
 3. ➤ Extrahieren Sie die Dateien in Ihr Arbeitsverzeichnis.
 4. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
 5. ➤ Schließen Sie alle Projekte.
 6. ➤ Gehen Sie auf "*Extras → GSD-Dateien installieren*".
 7. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
- ➔ Nach der Installation finden Sie das "*EtherCAT-Netzwerk*" unter "*PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... EtherCAT System*".

***SPEED7 EtherCAT Manager* installieren**

Die Konfiguration des PROFINET IO Devices "*EtherCAT-Netzwerk*" erfolgt mit dem *SPEED7 EtherCAT Manager* von Yaskawa. Sie finden diesen im "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com unter "*EtherCAT Manager*".

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Schließen Sie den Siemens SIMATIC Manager.
 2. ➤ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com
 3. ➤ Laden Sie den *EtherCAT Manager* und entpacken Sie diesen auf Ihren PC.
 4. ➤ Zur Installation starten Sie die Datei EtherCATManager_v... .exe.
 5. ➤ Wählen Sie die Sprache für die Installation aus.
 6. ➤ Stimmen Sie dem Lizenzvertrag zu.
 7. ➤ Wählen Sie das Installationsverzeichnis und starten Sie die Installation.
 8. ➤ Nach der Installation müssen Sie Ihren PC neu starten
- ➔ Der *SPEED7 EtherCAT Manager* ist installiert und kann jetzt über das Kontextmenü des Siemens SIMATIC Manager aufgerufen werden.

3.3.4.2 Hardware-Konfiguration**CPU im Projekt anlegen**

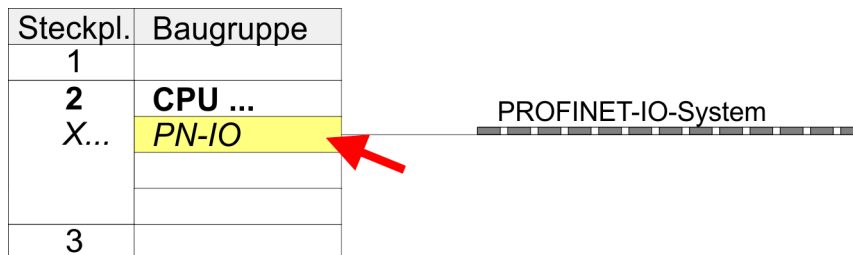
Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 315-2 PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
3	

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. ➤ Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. ➤ Platzieren Sie auf "*Slot*"-Nummer 2 die CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14 V3.2).
4. ➤ Über das Submodul "*X1 MPI/DP*" projektieren und vernetzen Sie den integrierten PROFIBUS-DP-Master (Buchse X3).
5. ➤ Über das Submodul "*X2 PN-IO*" projektieren Sie den EtherCAT-Master als virtuelles PROFINET-Netzwerk.

6. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.

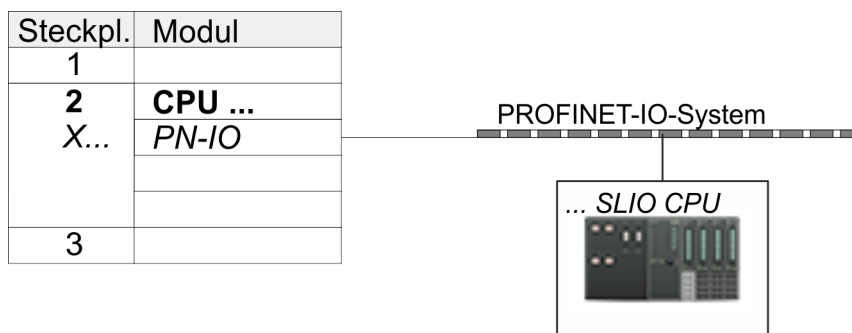
7. Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".



8. Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten

9. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.

10. Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



Steckpl.	Baugruppe	Bestellnummer	
0	... SLIO CPU ...	015-...	
X2	015-...		
1			
2			
3			
...			

11. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System" und binden Sie das IO-Device "015-CEFNR00 CPU" an Ihr PROFINET-System an.

➔ In der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device "... SLIO CPU" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre System SLIO Module platzieren.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

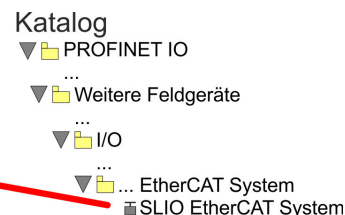
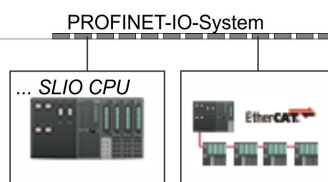
1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

- Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter *"Eigenschaften"* IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
- Ordnen Sie den CP einem *"Subnetz"* zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

"EtherCAT-Netzwerk" einfügen

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	

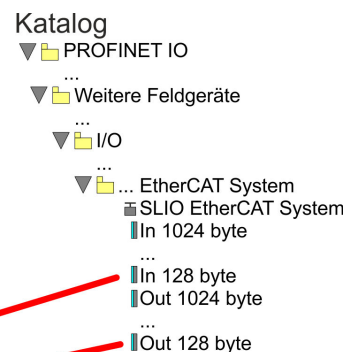
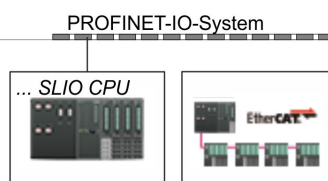


- Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... EtherCAT System"* und binden Sie das IO Device *"SLIO EtherCAT System"* an Ihr PROFINET-System an.
- Klicken Sie auf das eingefügte IO Device *"EtherCAT-Netzwerk"* und definieren Sie die Bereiche für Ein- und Ausgabe, indem Sie den entsprechenden *"Out"-* bzw. *"In"-* Bereich auf einen Steckplatz ziehen.

Legen Sie folgende Bereiche an:

- In 128Byte
- Out 128Byte

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	



Steckpl.	Baugruppe	Bestellnummer
0	...	
1	In 128 byte	
2	Out 128 byte	
3		
4		
...		

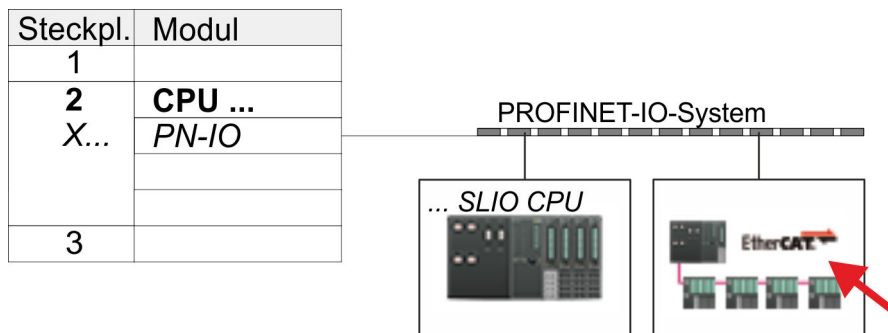
- Wählen Sie *"Station → Speichern und übersetzen"*

Sigma-7W EtherCAT Doppelachs-Antrieb konfigurieren

Die Konfiguration des Doppelachs-Antriebs erfolgt im *SPEED7 EtherCAT Manager*.

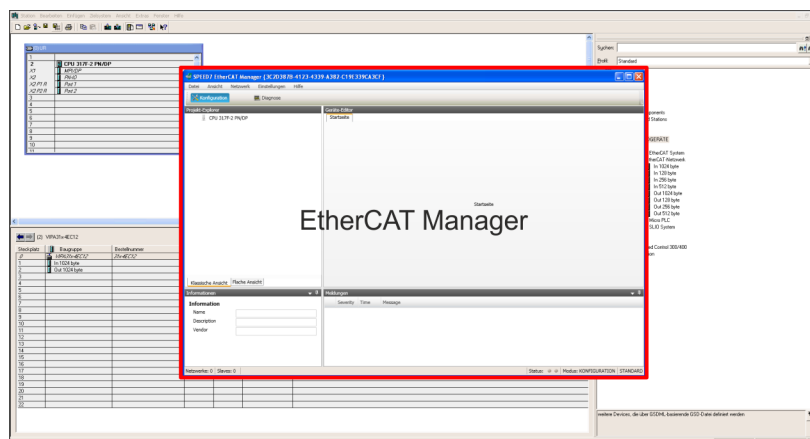


Vor dem Aufruf des *SPEED7 EtherCAT Manager* müssen Sie immer Ihr Projekt mit *"Station → Speichern und übersetzen"* speichern.

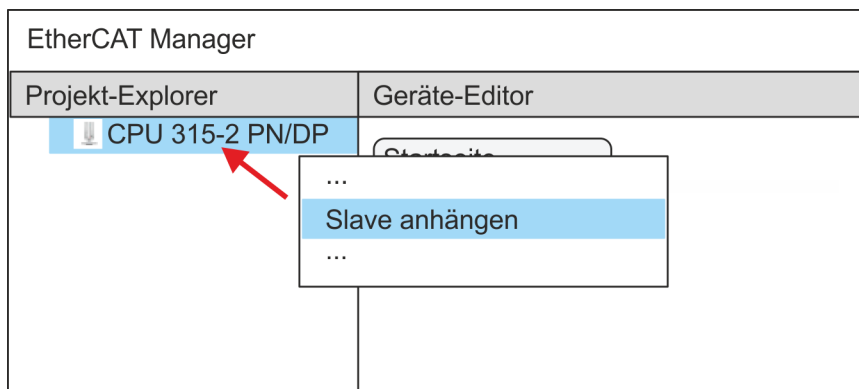


1. ➔ Klicken Sie auf das eingefügte IO Device "*EtherCAT-Netzwerk*" und wählen Sie "*Kontextmenü → Device Tool starten → SPEED7 EtherCAT Manager*".
 - ➔ Der *SPEED7 EtherCAT Manager* wird gestartet. Hier können Sie die EtherCAT-Kommunikation zu Ihrem *Sigma-7W* EtherCAT Doppelachs-Antrieb konfigurieren.

Näheres zum Einsatz des *SPEED7 EtherCAT Manager* finden Sie im zugehörigen Handbuch bzw. in der Onlinehilfe.



2. ➤ Damit der *Sigma-7W EtherCAT Doppelachs-Antrieb* im *SPEED7 EtherCAT Manager* konfiguriert werden kann, ist die entsprechende ESI-Datei zu installieren. Die ESI-Datei für den *Sigma-7W EtherCAT Doppelachs-Antrieb* finden Sie unter www.yaskawa.eu.com im "*Download Center*". Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende ESI-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
3. ➤ Öffnen Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* über "*Datei → ESI-Verwaltung*" das Dialogfenster "*ESI-Manager*".
4. ➤ Klicken Sie im "*ESI-Manager*" auf [Datei hinzufügen] und wählen Sie Ihre ESI-Datei aus. Mit [Öffnen] wird die ESI-Datei im *SPEED7 EtherCAT Manager* installiert.
5. ➤ Schließen Sie den "*ESI-Manager*".
 - Ihr *Sigma-7W EtherCAT Doppelachs-Antrieb* steht Ihnen nun zur Konfiguration zur Verfügung.



6. ➔ Klicken Sie im EtherCAT Manager auf ihre CPU und öffnen Sie über "Kontextmenü" → "Slave anhängen" das Dialogfenster zum Hinzufügen eines EtherCAT-Slave.
 - ➔ Das Dialogfenster zur Auswahl eines EtherCAT-Slave wird geöffnet.
7. ➔ Wählen Sie Ihren *Sigma-7W* EtherCAT Doppelachs-Antrieb und bestätigen Sie Ihre Auswahl mit [OK].
 - ➔ Der *Sigma-7W* EtherCAT Doppelachs-Antrieb wird an den Master angebunden und kann nun konfiguriert werden.

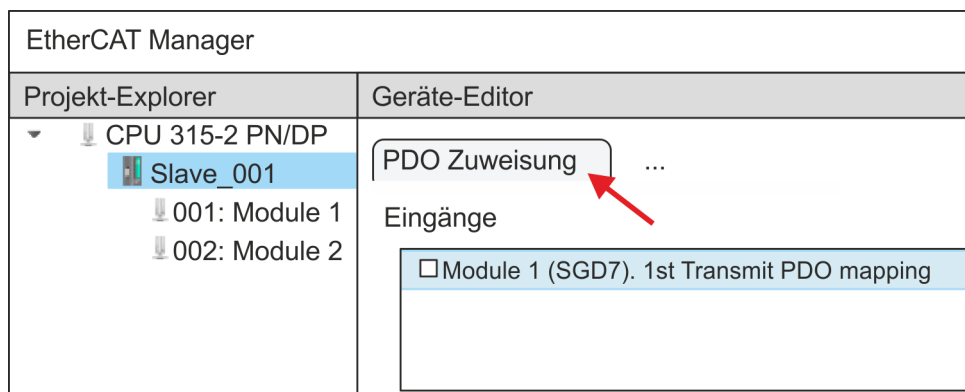
8. ➔

i

PDOs können Sie nur im "Experten-Modus" bearbeiten! Ansonsten werden die Schaltflächen ausgeblendet. Durch Aktivierung des "Experten-Modus" können Sie in die erweiterte Bearbeitung umschalten.

Aktivieren Sie den *Experten-Modus* durch Aktivierung von "Ansicht → Experte".

9. ➔ Klicken Sie im *SPEED7* EtherCAT Manager auf den *Sigma-7W* EtherCAT Slave und wählen Sie im "Geräte-Editor" den Reiter "PDO-Zuweisung" an.



- ➔ Dieser Dialog zeigt eine Auflistung aller PDOs.

10. ➔ Durch Anwahl des entsprechenden PDO-Mappings können Sie mit [Bearbeiten] die PDOs bearbeiten. Wählen Sie das Mapping "*Module 1 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping*" an und klicken Sie auf [Bearbeiten].



Bitte beachten Sie, dass aufgrund der Voreinstellung manche PDOs nicht bearbeitet werden können. Durch Deaktivierung bereits aktivierter PDOs können Sie die Bearbeitung von gesperrten PDOs freigeben.

Geräte-Editor

PDO Zuweisung ...

Eingänge	Ausgänge
<input type="checkbox"/> Module 1 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> Module 1 (SGD7). 1st Receive PDO mapping
<input type="checkbox"/> Module 1 (SGD7). 2nd Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> Module 1 (SGD7). 2nd Receive PDO mapping
<input type="checkbox"/> Module 2 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> Module 2 (SGD7). 1st Receive PDO mapping
<input type="checkbox"/> Module 2 (SGD7). 2nd Transmit PDO mapping	<input type="checkbox"/> Module 2 (SGD7). 2nd Receive PDO mapping

... Bearbeiten ...

- ➔ Es öffnet sich der Dialog "*PDO bearbeiten*". Bitte überprüfen Sie hier die aufgeführten PDO-Einstellungen und passen Sie diese ggf. an. Bitte berücksichtigen Sie hierbei auch die Reihenfolge der "*Einträge*" und ergänzen Sie diese entsprechend.

Allgemein

Name: Module 1 (SGD7).1st Transmit PDO

Index: 0x1A00 Dez Hex

Flags:

- ☐ Zwingend
- ☐ Schreibgeschützt
- ☐ Virtuell

Richtung:

- ☒ TxPdo (Eingang)
- ☐ RxPdo (Ausgang)

Optional

Ausschließen:

- ☒ 1A01
- ☐ 1A02
- ☐ 1A03
- ☐ 1A10
- ☐ 1A11
- ☐ 1A12
- ☐ 1A13

Einträge

Name	Index	Bitlänge	Kommentar
Status word	0x6041:00	16	
Position actual internal value	0x6063:00	32	
Position actual value	0x6064:00	32	
Torque actual value	0x6077:00	16	
Following error actual value	0x60F4:00	32	
Modes of operation display	0x6061:00	8	
---	---	8	---
Digital inputs	0x60FD:00	32	

Neu Löschen Bearbeiten Nach oben Nach unten

Für die Bearbeitung der *"Einträge"* stehen folgende Funktionen zur Verfügung:

- Neu
 - Hiermit können Sie in einem Dialogfenster einen neuen Eintrag anlegen, indem Sie aus dem *"CoE-Objektverzeichnis"* den entsprechenden Eintrag auswählen und Ihre Einstellungen vornehmen. Mit [OK] wird der Eintrag übernommen und in der Liste der Einträge aufgeführt.
- Löschen
 - Hiermit können Sie den angewählte Eintrag löschen.
- Bearbeiten
 - Hiermit können Sie allgemeinen Daten eines Eintrags bearbeiten.
- Nach oben/unten
 - Hiermit können Sie den angewählten Eintrag in der Liste nach oben bzw. nach unten bewegen.

11. Führen Sie für die Transmit PDOs folgende Einstellungen durch:**Eingänge: 1st Transmit PDO**

Module 1 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping	Module 2 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping
Name: Module 1 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping	Name: Module 2 (SGD7). 1st Transmit PDO mapping
Index: 0x1A00	Index: 0x1A10
Flags: Alles deaktiviert	
Richtung: TxPdo (Eingang): aktiviert	
Ausschließen: 1A01: deaktiviert	1A11: deaktiviert
Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!	

Einträge	Modul 1 (Achse 1)	Modul 2 (Achse 2)	Bitlänge
Name	Index	Index	
Status word	0x6041:00	0x6841:00	16Bit
Position actual internal value	0x6063:00	0x6863:00	32Bit
Position actual value	0x6064:00	0x6864:00	32Bit
Torque actual value	0x6077:00	0x6877:00	16Bit
Following error actual value	0x60F4:00	0x68F4:00	32Bit
Modes of operation display	0x6061:00	0x6861:00	8Bit
---	---	---	8Bit
Digital inputs	0x60FD:00	0x68FD:00	32Bit

Eingänge: 2nd Transmit PDO

Module 1 (SGD7). 2nd Transmit PDO mapping	Module 2 (SGD7). 2st Transmit PDO mapping
Name: Module 1 (SGD7). 2nd Transmit PDO mapping	Name: Module 2 (SGD7). 2st Transmit PDO mapping
Index: 0x1A01	Index: 0x1A11
Flags: Alles deaktiviert	
Richtung: TxPdo (Eingang): aktiviert	
Ausschließen: 1A00, 1A02, 1A03: deaktiviert	1A10, 1A12, 1A13: deaktiviert
Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!	

Einträge	Modul 1 (Achse 1)	Modul 2 (Achse 2)	Bitlänge
Name	Index	Index	
Touch probe status	0x60B9:00	0x68B9:00	16Bit
Touch probe 1 position value	0x60BA:00	0x68BA:00	32Bit
Touch probe 2 position value	0x60BC:00	0x68BC:00	32Bit
Velocity actual value	0x606C:00	0x686C:00	32Bit

12. Führen Sie für die Receive PDOs folgende Einstellungen durch:

Ausgänge: 1st Receive PDO

Module 1 (SGD7). 1st Receive PDO	Module 2 (SGD7). 1st Receive PDO
Name: Module 1 (SGD7). 1st Receive PDO mapping	Name: Module 2 (SGD7). 1st Receive PDO mapping
Index: 0x1600	Index: 0x1610
Flags: Alles deaktiviert	
Richtung: RxPdo (Ausgang): aktiviert	
Ausschließen: 1601, 1602, 1603: deaktiviert	1611, 1612, 1613: deaktiviert
Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!	

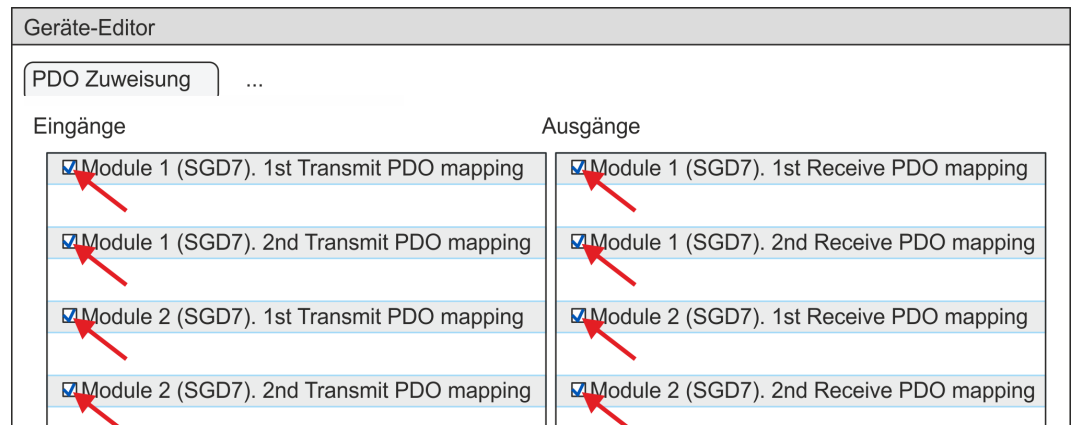
Einträge	Modul 1 (Achse 1)	Modul 2 (Achse 2)	Bitlänge
Name	Index	Index	
Control word	0x6040:00	0x6840:00	16Bit
Target position	0x607A:00	0x687A:00	32Bit
Target velocity	0x60FF:00	0x68FF:00	32Bit
Modes of operation	0x6060:00	0x6860:00	8Bit
---	---	---	8Bit
Touch probe function	0x60B8:00	0x68B8:00	16Bit

Ausgänge: 2nd Receive PDO

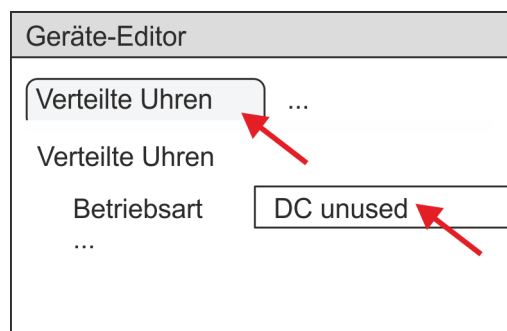
Module 1 (SGD7). 2nd Receive PDO	Module 2 (SGD7). 2nd Receive PDO
Name: Module 1 (SGD7). 2nd Receive PDO mapping	Name: Module 2 (SGD7). 2nd Receive PDO mapping
Index: 0x1601	Index: 0x1611
Flags: Alles deaktiviert	
Richtung: RxPdo (Ausgang): aktiviert	
Ausschließen: 1600, 1602, 1603: deaktiviert	1610, 1612, 1613: deaktiviert
Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!	

Einträge	Modul 1 (Achse 1)	Modul 2 (Achse 2)	Bitlänge
Name	Index	Index	
Profile velocity	0x6081:00	0x6881:00	32Bit
Profile acceleration	0x6083:00	0x6883:00	32Bit
Profile deceleration	0x6084:00	0x6884:00	32Bit

13. Aktivieren Sie für "Module 1" und "Module 2" in PDO-Zuweisung die PDOs 1 und 2 für die Ein- und Ausgänge. Alle nachfolgenden PDOs müssen deaktiviert bleiben. Sollte dies nicht möglich sein, überprüfen Sie bitte den jeweiligen PDO-Parameter "Ausschließen".

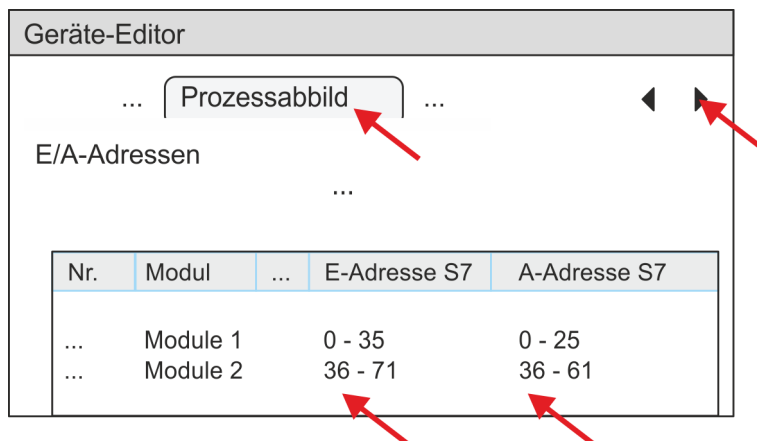


14. ➤ Wählen Sie im "Geräte-Editor" des *SPEED7 EtherCAT Manager* den Reiter "Verteilte Uhren" an und stellen Sie "DC unused" als "Betriebsart" ein.

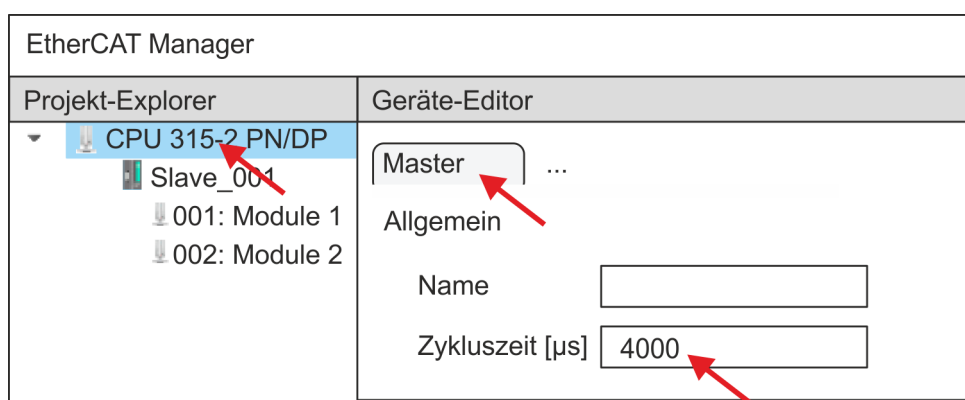


15. ➤ Wählen Sie im "Geräte-Editor" über die Pfeiltaste den Reiter "Prozessabbild" an und notieren Sie sich für die Parameter des Bausteins FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC folgende PDO-Anfangsadressen:

- Module 1: "E-Adresse S7" → "M1_PdoInputs" (hier 0)
- Module 2: "E-Adresse S7" → "M2_PdoInputs" (hier 36)
- Module 1: "A-Adresse S7" → "M1_PdoOutputs" (hier 0)
- Module 2: "A-Adresse S7" → "M2_PdoOutputs" (hier 36)



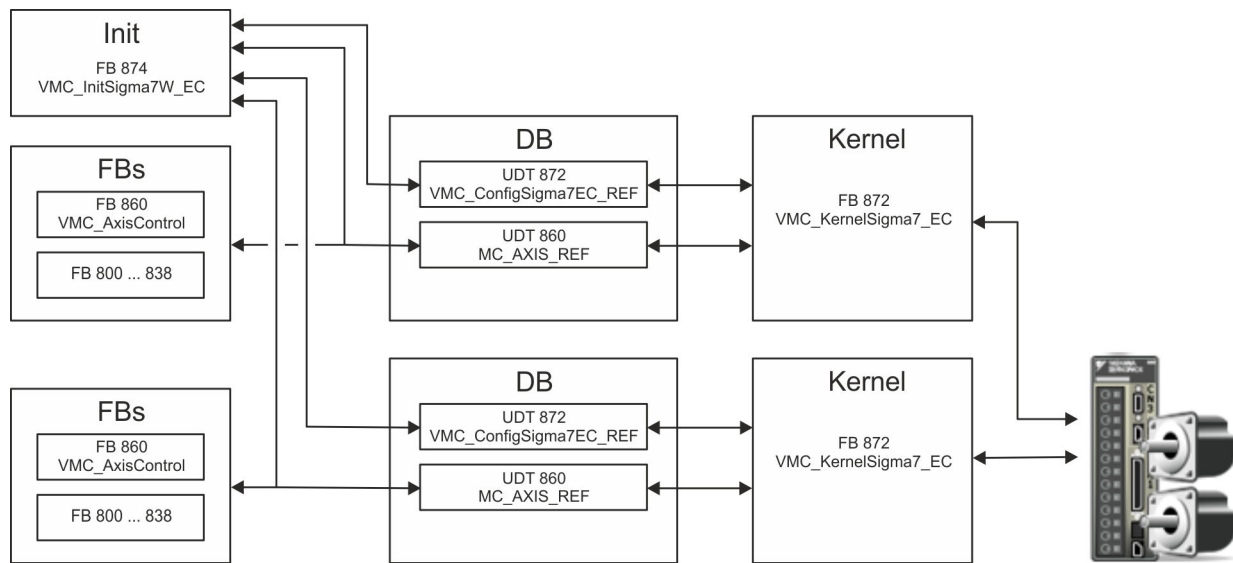
- 16.** ➤ Klicken Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* auf Ihre CPU und wählen Sie im "Geräte-Editor" den Reiter "Master" an.



- ➔ Stellen Sie für Sigma-7W (400V) Antriebe eine Zykluszeit von mindestens 4ms ein.
- 17.** ➤ Indem Sie den Dialog des *SPEED7 EtherCAT Manager* mit [X] schließen, wird die Konfiguration in die Projektierung übernommen. Sie können Ihre EtherCAT-Konfiguration jederzeit im *SPEED7 EtherCAT Manager* wieder bearbeiten, da die Konfiguration in Ihrem Projekt gespeichert wird.
- 18.** ➤ Speichern und übersetzen Sie Ihre Konfiguration.

3.3.4.3 Anwender-Programm

3.3.4.3.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 872 - *VMC_ConfigSigma7EC_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für *Sigma-7* EtherCAT.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 874 - *VMC_InitSigma7W_EC*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration des Doppelachs-Antriebs.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-7W* EtherCAT.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 872 - *VMC_KernelSigma7_EC*

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb über das entsprechende Bussystem, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Je Achse ist der FB 872 - *VMC_KernelSigma7_EC* aufzurufen.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-7* EtherCAT.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Je Achse ist der FB 860 - *VMC_AxisControl* aufzurufen.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

- FB 800 ... FB 838 - PLCopen
 - Die PLCopen-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
 - Je Achse sind die PLCopen-Bausteine aufzurufen.

3.3.4.3.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➞ Gehen Sie in das *"Download Center"* von www.yaskawa.eu.com.
2. ➞ Laden Sie unter *"Controls Library"* die *Simple Motion Control Library*.
3. ➞ Öffnen Sie mit *"Datei → Deaktivieren"* das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.
4. ➞ Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
5. ➞ Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].

Bausteine in Projekt kopieren

- ➞ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in *"Bausteine"* Ihres Projekts:
 - *Sigma-7W* EtherCAT:
 - UDT 872 - VMC_ConfigSigma7EC_REF
 - FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC
 - FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC
 - Axis Control
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

Alarm-OBs anlegen

1. ➞ Klicken Sie in Ihrem Projekt auf *"Bausteine"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Organisationsbaustein"*.
 - ➞ Das Dialogfenster *"Eigenschaften Organisationsbaustein"* öffnet sich.
2. ➞ Fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.

Achs-DB für *"Module 1"* anlegen

1. ➞ Klicken Sie in Ihrem Projekt auf *"Bausteine"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein"*.
Geben Sie folgende Parameter an:
 - Name und Typ
 - Die DB-Nr. als *"Name"* können Sie frei wählen wie z.B. DB 10.
 - Stellen Sie *"Global-DB"* als *"Typ"* ein.
 - Symbolischer Name
 - Geben Sie *"Axis01"* an.
 Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].
 - ➞ Der Baustein wird angelegt.

2. Öffnen Sie DB 10 "Axis01" durch Doppelklick.

- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 872 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



DB10

Adresse	Name	Typ	...
		Struct	
...	Config	"VMC_ConfigSigma7EC_REF"	
...	Axis	"MC_AXIS_REF"	
...		END_STRUCT	

Achs-DB für "Module 2" anlegen**1.** Fügen Sie Ihrem Projekt einen weiteren DB als *Achs-DB* hinzu und vergeben Sie diesem den Namen "Axis02". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB11.

- ➔ Der Baustein wird angelegt.

2. Öffnen Sie DB 11 "Axis02" durch Doppelklick.

- Legen Sie in "Axis02" die Variable "Config" vom Typ UDT 872 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "Axis02" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



DB 11

Adresse	Name	Typ	...
		Struct	
...	Config	"VMC_ConfigSigma7EC_REF"	
...	Axis	"MC_AXIS_REF"	
...		END_STRUCT	

OB 1**Konfiguration der Doppel-achse**

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

➔ FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC, DB 874 ➔ ["FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC - Sigma-7W EtherCAT Initialisierung"...Seite 122](#)

Geben Sie unter *M1/M2_PdoInputs* bzw. *M1/M2_PdoOutputs* die Adresse aus dem *SPEED7 EtherCAT Manager* für die entsprechende Achse an. ➔ [114](#)

```

➔ CALL "VMC_InitSigma7W_EC" , "DI_InitSgm7WETC01"
  Enable           := TRUE
  LogicalAddress   := 0
  M1_PdoInputs     := 0 (EtherCAT-Manager
                        Module1: E-Adresse S7)

  M1_PdoOutputs    := 0 (EtherCAT-Manager
                        Module1: A-Adresse S7)

  M1_EncoderType   := 2
  M1_EncoderResolutionBits := 20
  M1_FactorPosition := 1.048576e+006
  M1_FactorVelocity := 1.048576e+006
  M1_FactorAcceleration := 1.048576e+002
  M1_OffsetPosition := 0.000000e+000
  M1_MaxVelocityApp := 5.000000e+001

```

```

M1_MaxAccelerationApp      :=1.000000e+002
M1_MaxDecelerationApp      :=1.000000e+002
M1_MaxVelocityDrive        :=6.000000e+001
M1_MaxAccelerationDrive    :=1.500000e+002
M1_MaxDecelerationDrive    :=1.500000e+002
M1_MaxPosition             :=1.048500e+003
M1_MinPosition             :=-1.048514e+003
M1_EnableMaxPosition       :=TRUE
M1_EnableMinPosition       :=TRUE
M2_PdoInputs               :=36 (EtherCAT-Manager
                               Module2: E-Adresse S7)

M2_PdoOutputs              :=36 (EtherCAT-Manager
                               Module2: A-Adresse S7)

M2_EncoderType             :=2
M2_EncoderResolutionBits   :=20
M2_FactorPosition          :=1.048576e+006
M2_FactorVelocity          :=1.048576e+006
M2_FactorAcceleration      :=1.048576e+002
M2_OffsetPosition         :=0.000000e+000
M2_MaxVelocityApp          :=5.000000e+001
M2_MaxAccelerationApp      :=1.000000e+002
M2_MaxDecelerationApp      :=1.000000e+002
M2_MaxVelocityDrive        :=6.000000e+001
M2_MaxAccelerationDrive    :=1.500000e+002
M2_MaxDecelerationDrive    :=1.500000e+002
M2_MaxPosition             :=1.048500e+003
M2_MinPosition             :=-1.048514e+003
M2_EnableMaxPosition       :=TRUE
M2_EnableMinPosition       :=TRUE
M1_MinUserPosition         :=-1000.0
M1_MaxUserPosition         :=1000.0
M2_MinUserPosition         :=-1000.0
M2_MaxUserPosition         :=1000.0
Valid                      :="InitS7WEC1_Valid"
Error                      :="InitS7WEC1_Error"
ErrorID                    :="InitS7WEC1_ErrorID"
M1_Config                  :="Axis01".Config
M1_Axis                    :="Axis01".Axis
M2_Config                  :="Axis02".Config
M2_Axis                    :="Axis02".Axis

```

Kernel für die jeweilige Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über das jeweilige Bussystem weiter.

➔ FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC, DB 872 für Achse 1

FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC, DB 1872 für Achse 2 ➔ ["FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC - Sigma-7 EtherCAT Kernel"...](#)Seite 83

➔ CALL "VMC_KernelSigma7_EC" , DB 872

Init := "KernelS7WEC1_Init"

Config := "Axis01".Config

Axis := "Axis01".Axis

CALL "VMC_KernelSigma7_EC" , DB 1872

Init := "KernelS7WEC2_Init"

Config := "Axis02".Config

Axis := "Axis02".Axis

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → "FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Bau-stein Achskontrolle"...Seite 491

```

➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration     := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration     := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive     := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative     := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity     := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady       := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled     := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError       := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID     := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning    := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError      := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID    := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed         := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState    := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition  := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity  := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone         := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy         := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted      := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError        := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID     := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis            := "Axis..."_Axis

```

Geben Sie unter *Axis* für die Achse 1 "Axis01" und für die Achse 2 "Axis02" an.



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 860 - VMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC mit Instanz-DB

- FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 872 - VMC_ConfigSigma7EC_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wechseln Sie in den Siemens SIMATIC Manager und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.

**Die Übertragung kann ausschließlich aus dem Siemens SIMATIC Manager erfolgen
- nicht Hardware-Konfigurator!**



Da Slave- und Modulparameter mittels SDO-Zugriff bzw. SDO-Init-Kommando übertragen werden, bleibt die Parametrierung solange bestehen, bis ein Power-Cycle durchgeführt wird oder neue Parameter für die gleichen SDO-Objekte übertragen werden.

Beim Löschen werden Slave- und Modul-Parameter nicht zurückgesetzt!

- ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor der Doppelachs-Antrieb gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC mit *Enable* = TRUE auf.
- ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Stellen Sie sicher, dass für jede Achse der *Kernel*-Baustein FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. ➔ Programmieren Sie für jede Achse Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ ["Antrieb über HMI steuern"...Seite 547](#)

3.3.4.4 Projekt kopieren

Vorgehensweise

Im Beispiel wird die Station "Source" kopiert und als "Target" gespeichert.

1. ➔ Öffnen Sie die Hardware-Konfiguration der "Source"-CPU und starten Sie hier den *SPEED7 EtherCAT Manager*.
2. ➔ Speichern Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* über "Datei → Speichern unter" die Konfiguration in Ihrem Arbeitsverzeichnis.

3. ➔ Schließen Sie den *SPEED7 EtherCAT Manager* und den Hardware-Konfigurator wieder.
4. ➔ Kopieren Sie die Station "Source" mit Strg+C und fügen Sie diese mit Strg+V als "Target" in Ihr Projekt ein.
5. ➔ Wechseln Sie in den "Baustein"-Ordner der "Target"-CPU löschen Sie die "Systemdaten".
6. ➔ Öffnen Sie die Hardware-Konfiguration der "Target"-CPU. Passen Sie die IP-Adressdaten an oder vernetzen Sie die CPU bzw. den CP neu.



Vor dem Aufruf des SPEED7 EtherCAT Manager müssen Sie immer Ihr Projekt mit "Station → Speichern und übersetzen" speichern.

7. ➔ Speichern Sie Ihr Projekt mit "Station → Speichern und übersetzen".
8. ➔ Öffnen Sie den *SPEED7 EtherCAT Manager*.
9. ➔ Laden Sie mit "Datei → Öffnen" die Konfiguration aus Ihrem Arbeitsverzeichnis.
10. ➔ Schließen Sie den *SPEED7 EtherCAT Manager* wieder.
11. ➔ Speichern und übersetzen Sie Ihre Konfiguration.

3.3.5 Antriebsspezifische Bausteine



Die PLCopen-Bausteine zur Achskontrolle finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

3.3.5.1 UDT 872 - VMC_ConfigSigma7EC_REF - Sigma-7 EtherCAT Datenstruktur Achskonfiguration

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Informationen zu den Konfigurationsdaten beinhaltet. Die UDT ist speziell angepasst an die Verwendung eines *Sigma-7*-Antriebs, welcher über EtherCAT angebunden ist.

3.3.5.2 FB 872 - VMC_KernelSigma7_EC - Sigma-7 EtherCAT Kernel

Beschreibung

Dieser Baustein setzt die Antriebskommandos für eine *Sigma-7* Achse über EtherCAT um und kommuniziert mit dem Antrieb. Je *Sigma-7* Achse ist eine Instanz dieses FBs zyklisch aufzurufen.



*Bitte beachten Sie, dass dieser Baustein intern den SFB 238 aufruft.
Im SPEED7 Studio wird dieser Baustein automatisch in Ihr Projekt eingefügt.
Im Siemens SIMATIC Manager müssen Sie den SFB 238 aus der Motion Control Library in Ihr Projekt kopieren.*

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Init	INPUT	BOOL	Mit einer Flanke 0-1 wird der Baustein intern zurückgesetzt. Hierbei werden bestehende Bewegungskommandos abgebrochen und der Baustein wird initialisiert.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Config	IN_OUT	UDT872	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .
Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

3.3.5.3 FB 874 - VMC_InitSigma7W_EC - *Sigma-7W* EtherCAT Initialisierung

Beschreibung

Dieser Baustein dient zur Konfiguration der Doppelachse eines *Sigma-7W*-Antriebs. Der Baustein ist speziell angepasst an die Verwendung eines *Sigma-7W*-Antriebs, welcher über EtherCAT angebunden ist.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Enable	INPUT	BOOL	Freigabe der Initialisierung
LogicalAddress	INPUT	INT	Startadresse der PDO-Eingangsdaten
M1_PdoInputs	INPUT	INT	Startadresse der Eingabe-PDOs für Achse 1
M1_PdoOutputs	INPUT	INT	Startadresse der Ausgabe-PDOs für Achse 1
M1_EncoderType	INPUT	INT	Encoder-Typ von Achse 1 <ul style="list-style-type: none"> ■ 1: Absolut-Encoder ■ 2: Inkremental-Encoder
M1_EncoderResolutionBits	INPUT	INT	Anzahl der Bits, die einer Geber-Umdrehung von Achse 1 entsprechen. Default: 20
M1_FactorPosition	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzereinheiten [u] in Antriebseinheiten [Inkmente] und zurück von Achse 1. Es gilt: $p_{[\text{Inkmente}]} = p_{[u]} \times \text{FactorPosition}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2701:1 und 0x2701:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
M1_FactorVelocity	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Geschwindigkeit von Benutzereinheiten [u/s] in Antriebseinheiten [Inkmente/s] und zurück von Achse 1. Es gilt: $v_{[\text{Inkmente/s}]} = v_{[u/s]} \times \text{FactorVelocity}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2702:1 und 0x2702:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
M1_FactorAcceleration	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Beschleunigung von Benutzereinheiten [u/s ²] in Antriebseinheiten [10 ⁻⁴ x Inkmente/s ²] und zurück von Achse 1. Es gilt: $10^{-4} \times a_{[\text{Inkmente/s}^2]} = a_{[u/s^2]} \times \text{FactorAcceleration}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2703:1 und 0x2703:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
M1_OffsetPosition	INPUT	REAL	Offset für die Nullposition von Achse 1 [u].

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
M1_MaxVelocityApp	INPUT	REAL	Maximale Geschwindigkeit der Applikation von Achse 1 [u/s]. Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
M1_MaxAccelerationApp	INPUT	REAL	Maximale Beschleunigung der Applikation von Achse 1 [u/s²]. Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
M1_MaxDecelerationApp	INPUT	REAL	Maximale Verzögerung der Applikation von Achse 1 [u/s²]. Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
M1_MaxPosition	INPUT	REAL	Maximale Position für die Überwachung der Softwarelimits von Achse 1 [u].
M1_MinPosition	INPUT	REAL	Minimale Position für die Überwachung der Softwarelimits von Achse 1 [u].
M1_EnableMaxPosition	INPUT	BOOL	Überwachung maximale Position von Achse 1 ■ TRUE: Aktivierung der Überwachung der maximalen Position.
M1_EnableMinPosition	INPUT	BOOL	Überwachung minimale Position von Achse 1 ■ TRUE: Aktivierung der Überwachung der minimalen Position.
M2_PdoInputs	INPUT	INT	Startadresse der Eingabe-PDOs für Achse 2
M2_PdoOutputs	INPUT	INT	Startadresse der Ausgabe-PDOs für Achse 2
M2_EncoderType	INPUT	INT	Encoder-Typ von Achse 2 ■ 1: Absolut-Encoder ■ 2: Inkremental-Encoder
M2_EncoderResolutionBits	INPUT	INT	Anzahl der Bits, die einer Geber-Umdrehung von Achse 2 entsprechen. Default: 20
M2_FactorPosition	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzereinheiten [u] in Antriebseinheiten [Inkmente] und zurück von Achse 2. Es gilt: $p_{[\text{Inkmente}]} = p_{[u]} \times \text{FactorPosition}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2701:1 und 0x2701:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
M2_FactorVelocity	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Geschwindigkeit von Benutzereinheiten [u/s] in Antriebseinheiten [Inkmente/s] und zurück von Achse 2. Es gilt: $v_{[\text{Inkmente/s}]} = v_{[u/s]} \times \text{FactorVelocity}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2702:1 und 0x2702:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
M2_FactorAcceleration	INPUT	REAL	<p>Faktor zur Umrechnung der Beschleunigung von Benutzereinheiten [u/s²] in Antriebseinheiten [10⁻⁴ x Inkremente/s²] und zurück von Achse 2.</p> <p>Es gilt: $10^{-4} \times a_{[\text{Inkremente/s}^2]} = a_{[\text{u/s}^2]} \times \text{FactorAcceleration}$</p> <p>Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2703:1 und 0x2703:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.</p>
M2_OffsetPosition	INPUT	REAL	Offset für die Nullposition von Achse 2 [u].
M2_MaxVelocityApp	INPUT	REAL	<p>Maximale Geschwindigkeit der Applikation von Achse 2 [u/s].</p> <p>Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.</p>
M2_MaxAccelerationApp	INPUT	REAL	<p>Maximale Beschleunigung der Applikation von Achse 2 [u/s²].</p> <p>Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.</p>
M2_MaxDecelerationApp	INPUT	REAL	<p>Maximale Verzögerung der Applikation von Achse 2 [u/s²].</p> <p>Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.</p>
M2_MaxPosition	INPUT	REAL	Maximale Position für die Überwachung der Softwarelimits von Achse 2 [u].
M2_MinPosition	INPUT	REAL	Minimale Position für die Überwachung der Softwarelimits von Achse 2 [u].
M2_EnableMaxPosition	INPUT	BOOL	<p>Überwachung maximale Position von Achse 2</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Aktivierung der Überwachung der maximalen Position.
M2_EnableMinPosition	INPUT	BOOL	<p>Überwachung minimale Position von Achse 2</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Aktivierung der Überwachung der minimalen Position.
M1_MinUserPosition	OUTPUT	REAL	Minimale Benutzerposition für Achse 1 basierend auf dem minimalen Encoder Wert von 0x80000000 und dem <i>FactorPosition</i> [u].
M1_MaxUserPosition	OUTPUT	REAL	Maximale Benutzerposition für Achse 1 basierend auf dem maximalen Encoder Wert von 0x7FFFFFFF und dem <i>FactorPosition</i> [u].
M2_MinUserPosition	OUTPUT	REAL	Minimale Benutzerposition für Achse 2 basierend auf dem minimalen Encoder Wert von 0x80000000 und dem <i>FactorPosition</i> [u].
M2_MaxUserPosition	OUTPUT	REAL	Maximale Benutzerposition für Achse 2 basierend auf dem maximalen Encoder Wert von 0x7FFFFFFF und dem <i>FactorPosition</i> [u].
Valid	OUTPUT	BOOL	<p>Initialisierung</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Initialisierung ist gültig.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Error	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fehler <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden. Die Achse wird gesperrt.
ErrorID	OUTPUT	WORD	<p>Zusätzliche Fehlerinformationen</p> <p>➔ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</p>
M1_Config	IN_OUT	UDT872	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> für Achse 1.
M1_Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine für Achse 1.
M2_Config	IN_OUT	UDT872	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> für Achse 2.
M2_Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine für Achse 2.

4 Einsatz *Sigma-5/7* PROFINET

4.1 Einsatz *Sigma-5* PROFINET

4.1.1 Übersicht

Voraussetzung

Für den Einsatz in CPUs von Yaskawa

- SPEED7 Studio ab V1.8 oder Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2 oder TIA Portal V14
- Simple Motion Control Library
 - SPEED7 Studio ab V1.8: *Simple Motion Control Library* ist bereits integriert
 - SIMATIC Manager ab V5.5 SP2: SMC_S7_V0041.zip
 - Siemens TIA Portal V14: SMC_TIA_V0027.zip
- CPU mit PROFINET-IO-Controller wie z.B. CPU 015-CEFPR01
- *Sigma-5*-Antrieb mit PROFINET-Optionskarte

Für den Einsatz in S7-300 CPUs von Siemens.

- Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2 oder TIA Portal V14
- Simple Motion Control Library
 - SIMATIC Manager ab V5.5 SP2: SMC_S7_V0041.zip
 - Siemens TIA Portal V14: SMC_TIA_V0027.zip
- Siemens CPU mit PROFINET-IO-Controller
- *Sigma-5*-Antrieb mit PROFINET-Optionskarte

Für den Einsatz in S7-1200 und S7-1500 CPUs von Siemens.

- Siemens TIA Portal V15
- Simple Motion Control Library
 - Siemens TIA Portal V15: SMC_TIA_1x00_V0003.zip
- Siemens CPU S7-1200 mit FW V4.2 bzw. S7-1500 mit FW V2.5 mit PROFINET-IO-Controller
- *Sigma-5*-Antrieb mit PROFINET-Optionskarte

Schritte der Projektierung

1. ➞ Parameter am Antrieb über Drehschalter der *Sigma-5*-Optionskarte einstellen.
2. ➞ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder TIA Portal.
 - Projektierung einer CPU mit PROFINET-IO-Controller.
 - Projektierung eines *Sigma-5* PROFINET-Antriebs.
3. ➞ Programmierung im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder TIA Portal.
 - *Init*-Baustein zur Konfiguration der Achse beschalten.
 - *Kernel*-Baustein zur Kommunikation mit der Achse beschalten.
 - Bausteine für die Bewegungsabläufe beschalten.
 - ➞ ["Demo-Projekte"...](#)Seite 13

4.1.2 Parameter am Antrieb einstellen

Parameter Sigma-5

Vor der Erstinbetriebnahme müssen Sie die PROFINET-Options-Karte des Sigma-5 Antriebs auf "*Telegramm 100 (all OP modes)*" einstellen. Hierzu befindet sich auf der Frontseite der Optionskarte der Drehschalter "*S12*". Drehen Sie diesen auf die Position "*E*". Weitere Einstellungen sind für die PROFINET-Kommunikation nicht erforderlich.



Bitte beachten Sie, dass Sie gemäß ihren Anforderungen die entsprechende Fahrtrichtung für Ihren Antrieb freigeben. Verwenden Sie hierzu die Parameter Pn50A (P-OT) bzw. Pn50B (N-OT) in Sigma Win+.

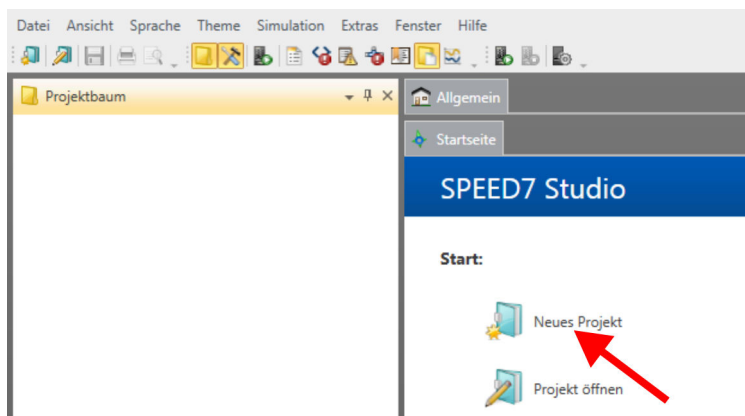
4.1.3 Einsatz im SPEED7 Studio

4.1.3.1 Hardware-Konfiguration System MICRO

CPU im Projekt anlegen

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das SPEED7 Studio ab V1.8

1. Starten Sie das SPEED7 Studio.



2. Erstellen Sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektnamen".

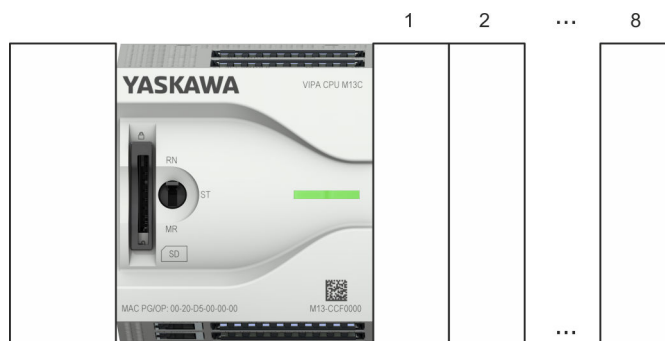
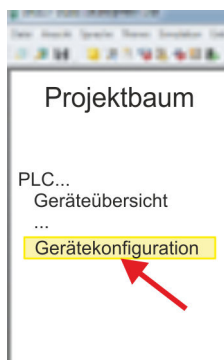
➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. Klicken Sie im Projektbaum auf "Neues Gerät hinzufügen ...".

➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

4. Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" die System MICRO CPU M13-CCF0000 V2.4.... und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.



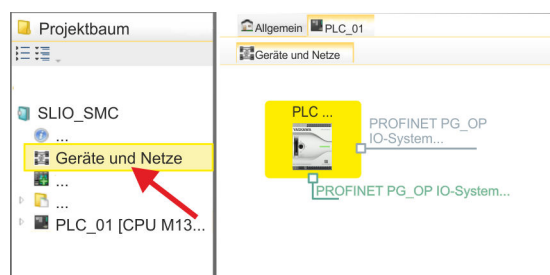
Gerätekonfiguration

Slot	Baugruppe
0	CPU M13-CCF0000				
-X2	MPI-Schnittstelle				

-X3	PROFINET PG_OP IO-System				
...	

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*Geräte und Netze*".
 - ➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU. Hierbei werden beide Schnittstellen des PROFINET bzw. Ethernet-PG/OP Kanal Switch unter identischem Namen aufgeführt.



2. Klicken Sie auf eins der Netzwerke "*PROFINET PG_OP_Ethernet IO-System ...*".
3. Wählen Sie "*Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle*".
 - ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 - ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "*Geräte und Netze*" unter "*Lokale Baugruppen*" aufgelistet.

Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

GSDML-Datei installieren

Damit der *Sigma-5* PROFINET Antrieb im *SPEED7 Studio* konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein. In der Regel wird das *SPEED7 Studio* mit aktuellen GSDML-Dateien ausgeliefert und Sie können diesen Teil überspringen. Sollte Ihre GSDML-Datei veraltet sein, finden Sie die aktuellste GSDML-Datei für den *Sigma-5* PROFINET Antrieb unter www.yaskawa.eu.com im "*Download Center*".

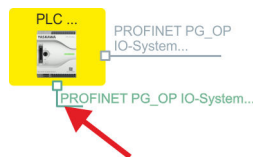
1. Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
2. Gehen Sie in Ihr *SPEED7 Studio*.
3. Öffnen Sie mit "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei installieren (PROFINET - GSDML)*" das zugehörige Dialogfenster.
4. Geben Sie unter "*Quellpfad*" die GSDML-Datei an und installieren Sie diese mit [Installieren].
 - ➔ Die Geräte der GSDML-Datei steht Ihnen nun zur Verfügung.

Sigma-5 Antrieb hinzufügen

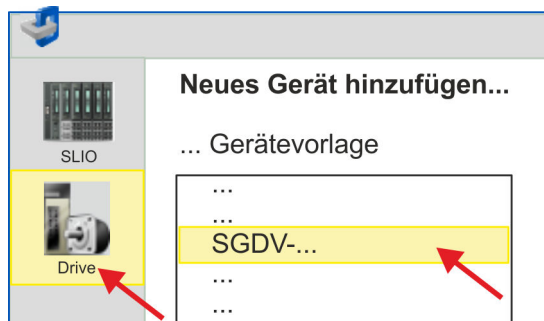
Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-5* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*Geräte und Netze*".

2. → Klicken Sie auf "*PROFINET PG_OP Ethernet IO-System ...*" und wählen sie "*Kontextmenü → Neues Gerät hinzufügen*".



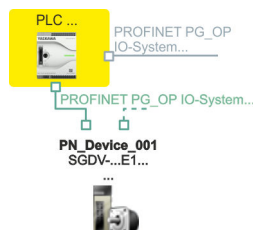
- ➔ Es öffnet sich die Gerätevorlage zur Auswahl eines PROFINET-Devices.



3. → Wählen Sie Ihren *Sigma-5* Antrieb aus:

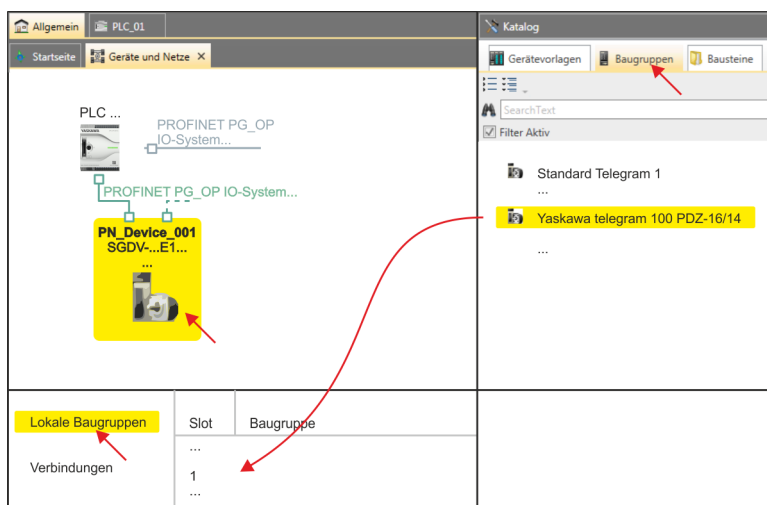
- SGDV-xxxxE1...

Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK]. Sollte Ihr Antrieb nicht vorhanden sein, müssen Sie die entsprechende GSDML-Datei wie weiter oben beschrieben installieren.



- ➔ Der *Sigma-5* Antrieb wird an Ihren PROFINET-IO-Controller angebunden.

4. → Klicken Sie auf den *Sigma-5* Antrieb.



5. → Wählen Sie unter "*Katalog*" den Reiter "*Baugruppen*" an.

- ➔ Die Telegramme für den *Sigma-5* Antrieb werden aufgelistet.

6. ➔ Wählen Sie "Yaskawa telegram 100 PZD..." und ziehen Sie dieses unter "Lokale Baugruppen" auf "Slot 1".
- ➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress:
Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...":
Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress":
Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Anwenderprogramm ➔ [137](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

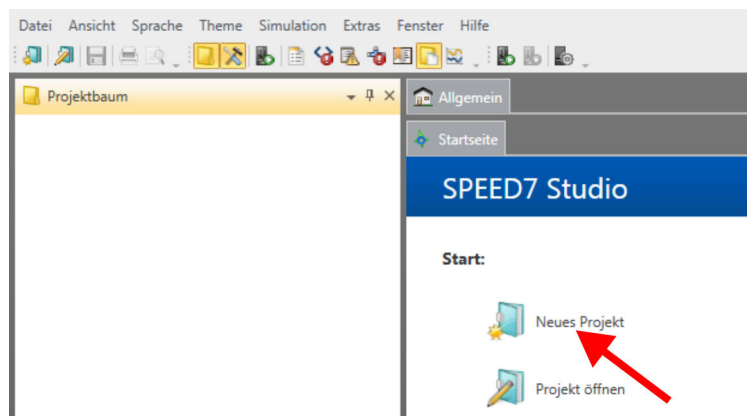
Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGDV-OCB03A		2045		2045
X1	PN-IO		2039		2039
X1 P1	Port 1		2038		2038
X1 P2	Port 2		2037		2037
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14		2036		2036
1.1	Parameter Access Point		2036		2036
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		0-27	0-31	2036

4.1.3.2 Hardware-Konfiguration System SLIO

CPU im Projekt anlegen

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.8

1. ➔ Starten Sie das *SPEED7 Studio*.



2. Erstellen sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektnamen".

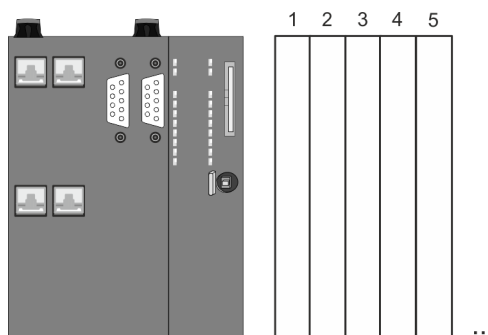
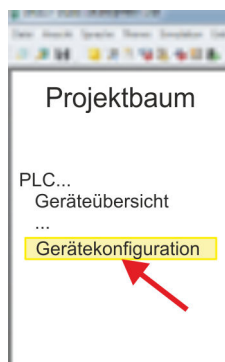
➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. Klicken Sie im Projektbaum auf "Neues Gerät hinzufügen ...".

➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

4. Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" Ihre PROFINET-CPU wie z.B. die CPU 015-CEFPR01 und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

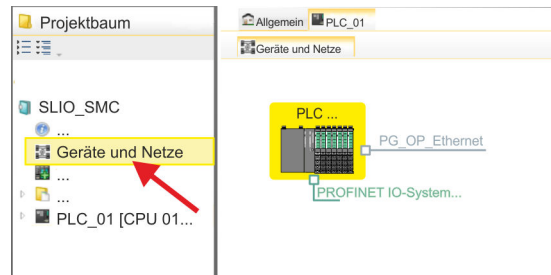


Gerätekonfiguration

Slot	Baugruppe
0	CPU 015-CEFPR01				
-X1	PG_OP_Ethernet				
-X3	MPI-Schnittstelle				
-X4	PROFINET-IO-System			...	
...					

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Geräte und Netze".
➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. Klicken Sie auf das Netzwerk "PG_OP_Ethernet".
3. Wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle".
➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "Geräte und Netze" unter "Lokale Baugruppen" aufgelistet.
Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

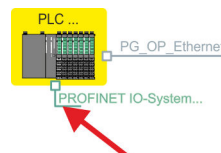
GSDML-Datei installieren

Damit der Sigma-5 PROFINET Antrieb im SPEED7 Studio konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein. In der Regel wird das SPEED7 Studio mit aktuellen GSDML-Dateien ausgeliefert und Sie können diesen Teil überspringen. Sollte Ihre GSDML-Datei veraltet sein, finden Sie die aktuellste GSDML-Datei für den Sigma-5 PROFINET Antrieb unter www.yaskawa.eu.com im "Download Center".

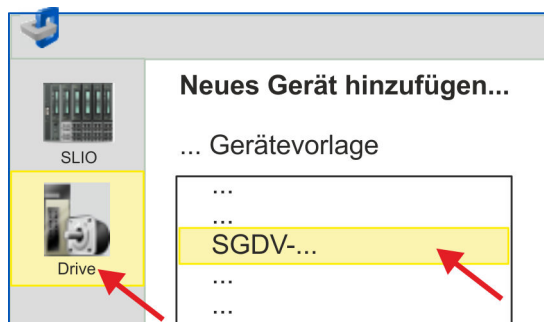
1. Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
2. Gehen Sie in Ihr SPEED7 Studio.
3. Öffnen Sie mit "Extras → Gerätebeschreibungdatei installieren (PROFINET - GSDML)" das zugehörige Dialogfenster.
4. Geben Sie unter "Quellpfad" die GSDML-Datei an und installieren Sie diese mit [Installieren].
➔ Die Geräte der GSDML-Datei steht Ihnen nun zur Verfügung.

Sigma-5 Antrieb hinzufügen

1. Klicken Sie im Projektbaum auf "Geräte und Netze".
2. Klicken Sie auf "PROFINET IO-System ..." und wählen sie "Kontextmenü → Neues Gerät hinzufügen".



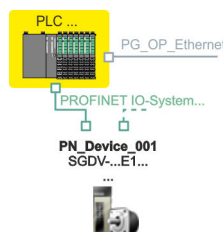
- ➔ Es öffnet sich die Gerätevorlage zur Auswahl eines PROFINET-Devices.



3. Wählen Sie Ihren *Sigma-5* Antrieb aus:

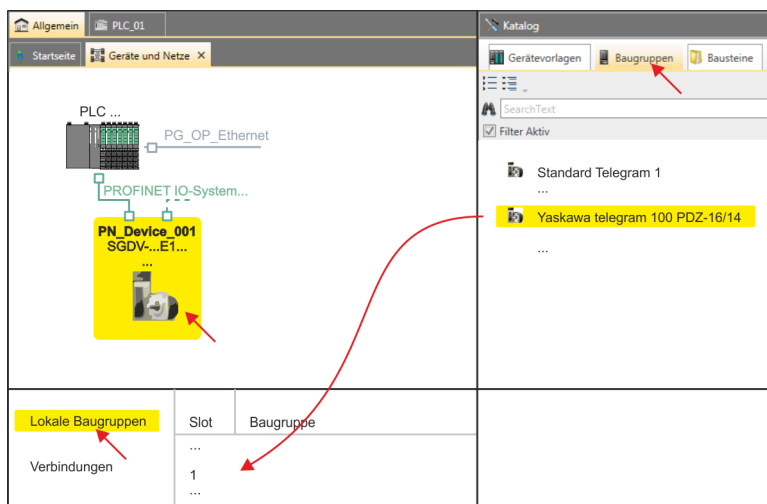
- SGDV-xxxxE1...

Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK]. Sollte Ihr Antrieb nicht vorhanden sein, müssen Sie die entsprechende GSDML-Datei wie weiter oben beschrieben installieren.



➔ Der *Sigma-5* Antrieb wird an Ihren PROFINET-IO-Controller angebunden.

4. Klicken Sie auf den *Sigma-5* Antrieb



5. Wählen Sie unter "Katalog" den Reiter "Baugruppen" an.

➔ Die Telegramme für den *Sigma-5* Antrieb werden aufgelistet.

6. Wählen Sie "Yaskawa telegram 100 PZD..." und ziehen Sie dieses unter "Lokale Baugruppen" auf "Slot 1".

➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

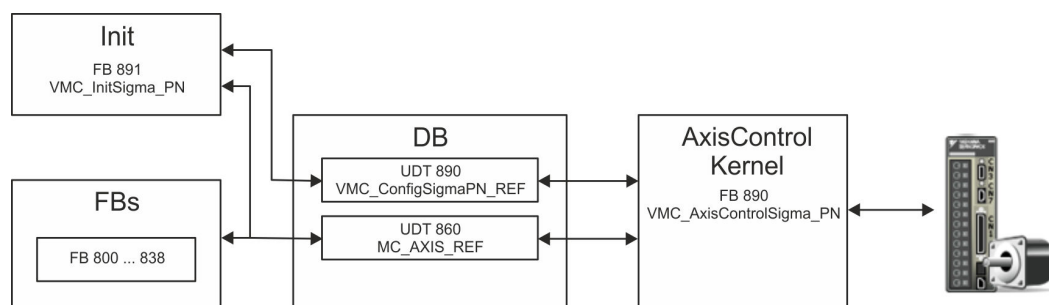
- Anwenderprogramm ➔ 137
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ 240

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGDV-OCB03A		2045		2045
X1	PN-IO		2039		2039
X1 P1	Port 1		2038		2038
X1 P2	Port 2		2037		2037
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14		2036		2036
1.1	Parameter Access Point		2036		2036
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		0-27	0-31	2036

4.1.3.3 Anwender-Programm

4.1.3.3.1 Programmstruktur



- DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achse-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

 - UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.

Spezifische Datenstruktur für Sigma-5/7 PROFINET.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 891 - *VMC_InitSigma_PN*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für Sigma-5/7 PROFINET.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*

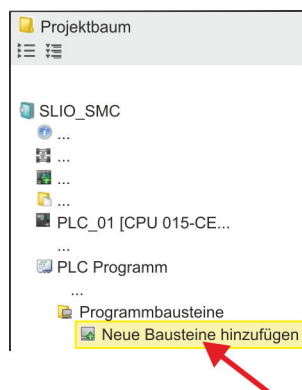
- Spezifischer Baustein für Sigma-5/7 PROFINET.
- Dieser Baustein ist eine Kombination aus einem *Kernel* und einem *AxisControl* Baustein und kommuniziert über PROFINET mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeranforderungen und gibt Statusmeldungen zurück.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*, haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ FB 800 ... FB 838 - *PLCopen*

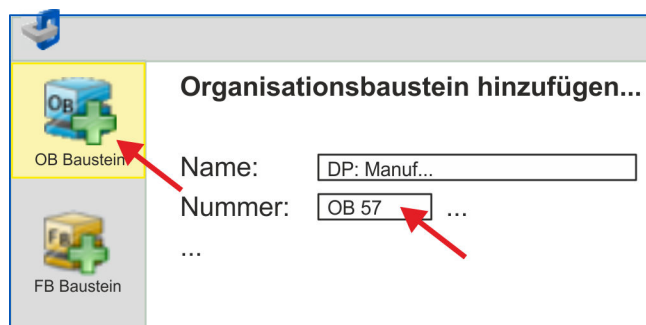
- Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

4.1.3.3.2 Programmierung

Alarm-OBs anlegen



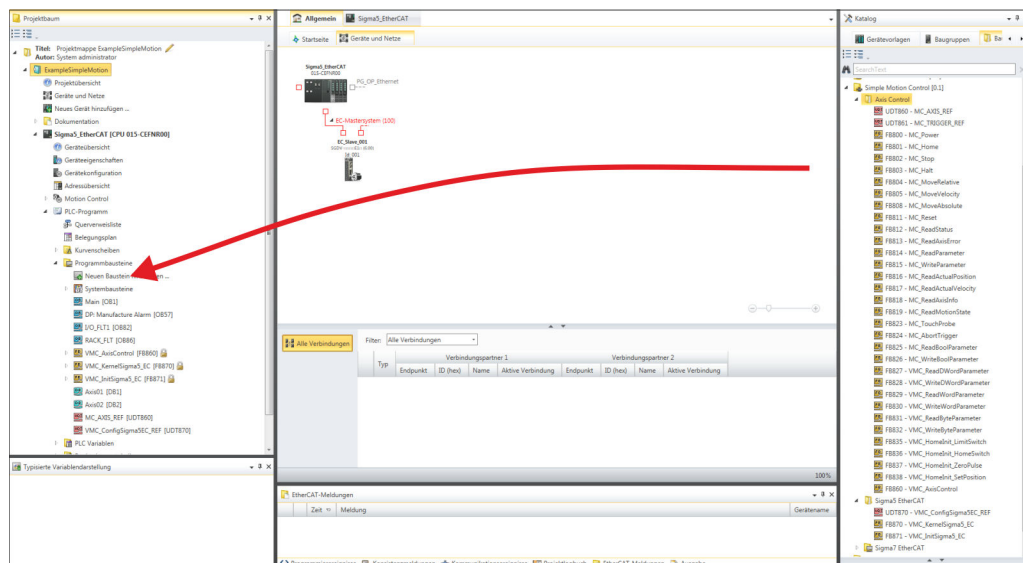
1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*".



➔ Das Dialogfenster "*Baustein hinzufügen*" öffnet sich.

2. ➔ Wählen Sie den Bausteintyp "*OB Baustein*" und fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.

Bausteine in Projekt kopieren



Öffnen Sie im "Katalog" unter "Bausteine" "Simple Motion Control" und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "Programmbausteine" des Projektbaums:

■ Sigma PROFINET:

- UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF ➔ ["UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF - Sigma-5/7 PROFINET Datenstruktur Achskonfiguration"...Seite 236](#)
- FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN ➔ ["FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET"...Seite 236](#)
- FB 891 - VMC_InitSigma_PN ➔ ["FB 891 - VMC_InitSigma_PN - Sigma-5/7 PROFINET Initialisierung"...Seite 240](#)

■ Axis Control

- UDT 860 - MC_AXIS_REF ➔ ["UDT 860 - MC_AXIS_REF - Datenstruktur Achsdaten"...Seite 491](#)
- FB 860 - VMC_AxisControl ➔ ["FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

Achs-DB anlegen

1. ➔ Fügen Sie Ihrem Projekt einen neuen DB als *Achs-DB* hinzu. Klicken Sie hierzu im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "PLC-Programm", "Programmbausteine" auf "Neuen Baustein hinzufügen", wählen Sie den Bausteintyp "DB Baustein" und vergeben Sie diesem den Namen "Axis01". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 10.

➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

2. ➔
- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 890 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
 - Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



Axis01 [DB10]
Bausteinstruktur

	Adr...	Name	Datentyp	...
	...	Config	UDT	[890]
	...	Axis	UDT	[860]

OB 1 - Konfiguration der Achsen

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:
FB 891 - VMC_InitSigma_PN, DB 891



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Hardware-Konfiguration ➔ [127](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGDV-OCB03A		2045		2045
X1	PN-IO		2039		2039
X1 P1	Port 1		2038		2038
X1 P2	Port 2		2037		2037
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14		2036		2036
1.1	Parameter Access Point		2036		2036
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		0-27	0-31	2036

Beispielaufruf

```
CALL "VMC_InitSigma_PN" , "VMC_InitSigma_PN_1"
Enable                := "InitS5PN1_Enable"
LogicalAddress        := 0 //HW config: Smallest IO addr.
ParaAccessPointAddress := 2036 //HW config: Diag addr.
InputsStartAddress    := 0 //HW config: Telegr. 100 start I addr.
OutputsStartAddress   := 0 //HW config: Telegr. 100 start O addr.
EncoderType           := 1
EncoderResolutionBits := 20
FactorPosition        := 1.048576e+006
FactorVelocity        := 1.048576e+006
FactorAcceleration    := 1.048576e+006
OffsetPosition        := 0.000000e+000
MaxVelocityApp        := 5.000000e+001
MaxAccelerationApp    := 1.000000e+002
MaxDecelerationApp    := 1.000000e+002
MaxVelocityDrive      := 6.000000e+001
```

```

MaxPosition          :=1.048500e+003
MinPosition          :=-1.048514e+003
EnableMaxPosition    :=TRUE
EnableMinPosition    :=TRUE
MinUserPosition      :="InitS5PN1_MinUserPos"
MaxUserPosition      :="InitS5PN1_MaxUserPos"
Valid                :="InitS5PN1_Valid"
Error                :="InitS5PN1_Error"
ErrorID              :="InitS5PN1_ErrorID"
Config               :="Axis01".Config
Axis                 :="Axis01".Axis

```

AxisControl verbinden

FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN, DB 890 ➔ ["FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET"...Seite 236](#)

Der Baustein verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über PROFINET weiter.

```

CALL "VMC_AxisControlSigma_PN" , "DI_AxisControlSigmaPN01"
AxisEnable           :="AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset            :="AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute          :="AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition         :="AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute          :="AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute    :="AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute    :="AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute    :="AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance     :="AxCtrl1_PositionDistance"
Direction            :="AxCtrl1_Direction"
Velocity             :="AxCtrl1_Velocity"
Acceleration         :="AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration         :="AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive          :="AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative          :="AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity          :="AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration      :="AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration      :="AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady            :="AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled          :="AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError            :="AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID          :="AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning         :="AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError           :="AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID         :="AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed              :="AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation      :="AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState         :="AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition       :="AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity       :="AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone              :="AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy              :="AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted           :="AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError             :="AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID           :="AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive    :="AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative    :="AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive     :="AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive     :="AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive     :="AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive     :="AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis                 :="Axis01".Axis

```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN mit Instanz-DB
- FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie "*Projekt → Alles übersetzen*" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.
 - ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init* Baustein FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit *Enable* = TRUE auf.
 - ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der *Init*-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN oder mit den PLCopen Bausteinen.

4.1.4 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

4.1.4.1 Hardware-Konfiguration System MICRO bzw. SLIO








Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2.
- Die Projektierung der System MICRO bzw. SLIO CPU erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form eines virtuellen PROFINET IO Devices.
Das PROFINET IO Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens SIMATIC Manager konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.

GSDML-Datei für System MICRO bzw. SLIO installieren

Die Installation des PROFINET-IO-Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1.  Gehen Sie in das *"Download Center"* von www.yaskawa.eu.com.
2.  Laden Sie unter *"GSDML SLIO"* die Konfigurationsdatei für Ihre System MICRO bzw. SLIO CPU.
3.  Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4.  Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5.  Schließen Sie alle Projekte.
6.  Gehen Sie auf *"Extras → GSD-Dateien installieren"*.
7.  Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O"*.

Von Yaskawa gibt es folgende PROFINET-IO-Devices:

- System MICRO: *"... Micro PLC"*
- System SLIO: *"... System SLIO"*







GSDML-Datei für *Sigma-5* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-5* PROFINET Antrieb finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im *"Download Center"*.

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:



- GSDML-V2.3-Yaskawa-SGDV-OCB03A-20140228.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1.  Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
2.  Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3.  Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
4.  Schließen Sie alle Projekte.
5.  Gehen Sie auf *"Extras → GSD-Dateien installieren"*.
6.  Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-5* Antrieb unter *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → Drives → Yaskawa Drives"*.

CPU im Projekt anlegen

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1.  Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2.  Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.

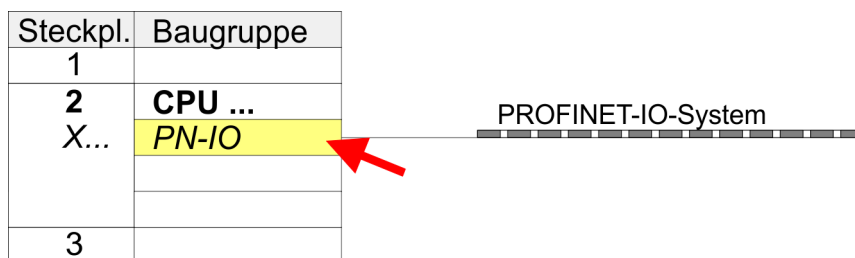
3. ➔ Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 abhängig von der eingesetzten CPU von Yaskawa, folgende CPU von Siemens:

Yaskawa CPU	zu projektieren als SIMATIC S7-300 > ...
M13-CCF0000 ab V2.4.12	CPU 314C-2 PN/DP (6ES7 314-6EH04-0AB0 V3.3)
013-CCF0R00 ab V2.4.12	CPU 314C-2 PN/DP (6ES7 314-6EH04-0AB0 V3.3)
014-CEF0R01 ab V2.4.12	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
015-CEFNR00 ab V2.4.16	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
015-CEFPR01 ab V2.4.12	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
017-CEFPR00 ab V2.4.12	CPU 317-2PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2)

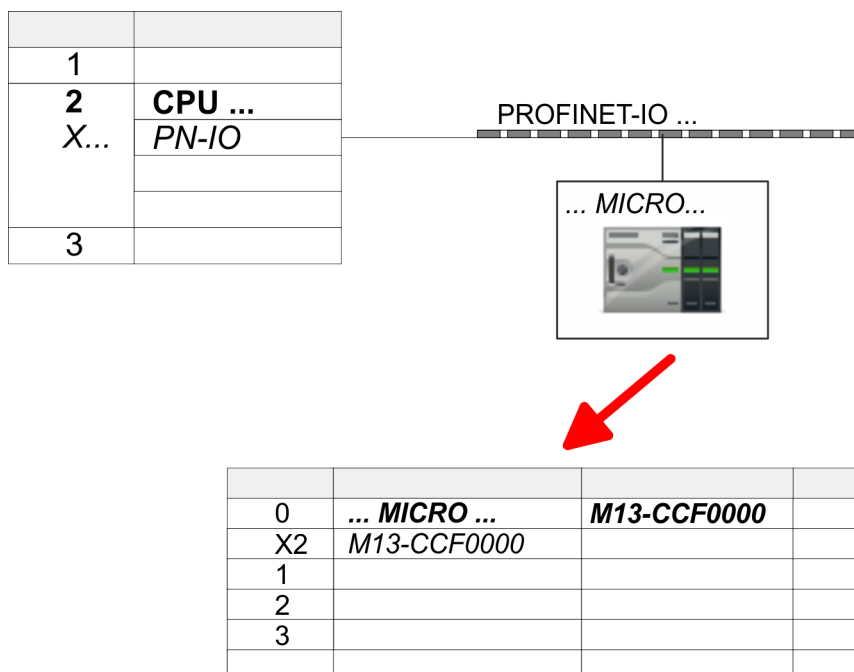
- ➔ Die CPU wird auf der Profilschiene eingefügt wie z.B. für das System MICRO die CPU 314C-2 PN/DP.

Anbindung CPU als PROFINET-IO-Device

1. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
 2. ➔ Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".



3. ➔ Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten
 4. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
 5. ➔ Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



6. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis "*PROFINET IO* → *Weitere Feldgeräte* → *I/O*" und binden Sie z.B. für System MICRO das IO-Device "*M13-CCF0000*" an Ihr PROFINET-System an.

Von Yaskawa gibt es folgende PROFINET-IO-Devices:

- System MICRO: "... *Micro PLC*"
- System SLIO: "... *System SLIO*"
- ➔ In der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device "... *MICRO CPU*" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

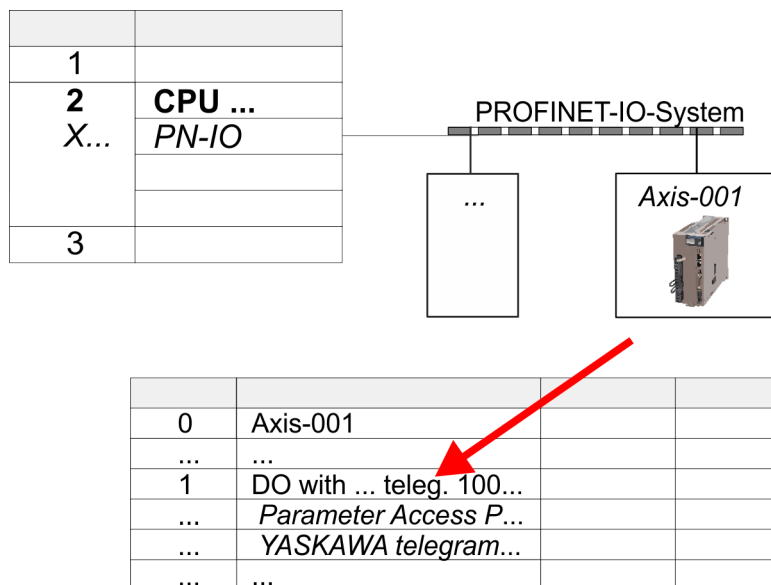
1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter "*Eigenschaften*" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
3. Ordnen Sie den CP einem "*Subnetz*" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

Sigma-5 PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-5* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. Wählen Sie Ihren *Sigma-5* PROFINET Antrieb "*SGDV-xxxxE1...*" aus dem Hardware-Katalog und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
 - ➔ Der *Sigma-5* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. Klicken Sie auf das *Sigma-5* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü* → *Objekteigenschaften*" den Eigenschaftsdialog.
3. Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie Axis-001.

4. ➔ Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].



5. ➔ Blenden Sie im Hardware-Katalog die Komponenten des Sigma-5 PROFINET Antriebs "SGDV-xxxxE1..." ein und ziehen Sie die Komponente "DO with YASKAWA teleg. 100..." auf Slot 1 des Sigma-5 PROFINET Antriebs.

➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Anwenderprogramm ➔ [153](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Steckplatz	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGDV-OCB03A				2037
X1	PN-IO				2036
X1 P1	Port 1				2035
X1 P2	Port 2				2034
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2033
1.1	Parameter Access Point				2033
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		284-311	288-319	

4.1.4.2 Hardware-Konfiguration System 300S**Voraussetzung**

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens SIMATIC Manager konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.
- Die Bausteine können Sie bei folgenden CPUs einsetzen:
 - System 300S CPU 315-4PN43
 - System 300S CPU 315-4PN23
 - System 300S CPU 317-4PN23
- Die Projektierung der System 300S PROFINET CPU erfolgt im Siemens SIMATIC Manager als entsprechende Siemens CPU.
 - Die CPUs 315-4PNxx sind als Siemens CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2) zu projektieren.
 - Die CPU 317-4PN23 ist als Siemens CPU 317-2 PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2) zu projektieren.







GSDML-Datei für *Sigma-5* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-5* PROFINET Antrieb finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im "Download Center".

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:

- GSDML-V2.3-Yaskawa-SGDV-OCB03A-20140228.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

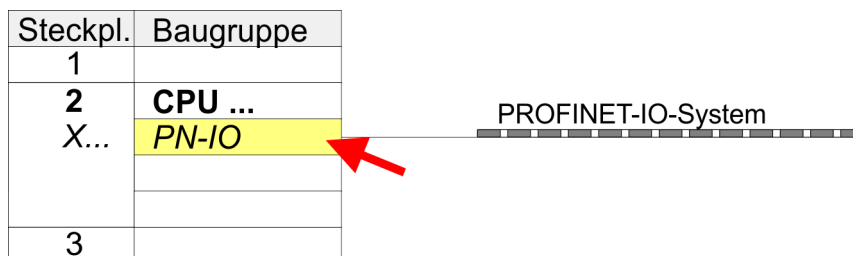
1.  Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
2.  Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3.  Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
4.  Schließen Sie alle Projekte.
5.  Gehen Sie auf "Extras → GSD-Dateien installieren".
6.  Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-5* Antrieb unter "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → Drives → Yaskawa Drives".

CPU im Projekt anlegen

Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 315-2 PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
3	

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 für die CPU 315PN die Siemens CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2) und für die CPU 317PN die Siemens CPU 317-2 PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2).
4. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
5. Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".

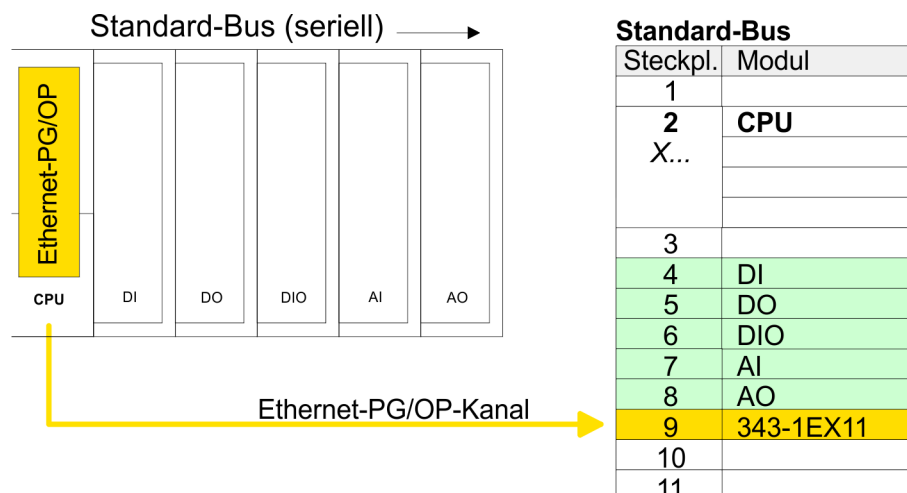


6. Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an.
7. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
8. Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Gerätenamen muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Die CPU hat einen Ethernet-PG/OP-Kanal integriert. Über diesen Kanal können Sie Ihre CPU programmieren und fernwarten.

1. Projektieren Sie die Module am Standard-Bus.
2. Für den Ethernet-PG/OP-Kanal ist immer unterhalb der reell gesteckten Module ein Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX11 0XE0) zu platzieren.
3. Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX11 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter "Eigenschaften" die IP-Adress-Daten aus der Urtaufe an.
4. Ordnen Sie den CP einem "Subnetz" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!
5. Übertragen Sie Ihr Projekt in Ihre CPU
 - ➔ Die IP-Adress-Daten werden in Ihr Projekt übernommen.

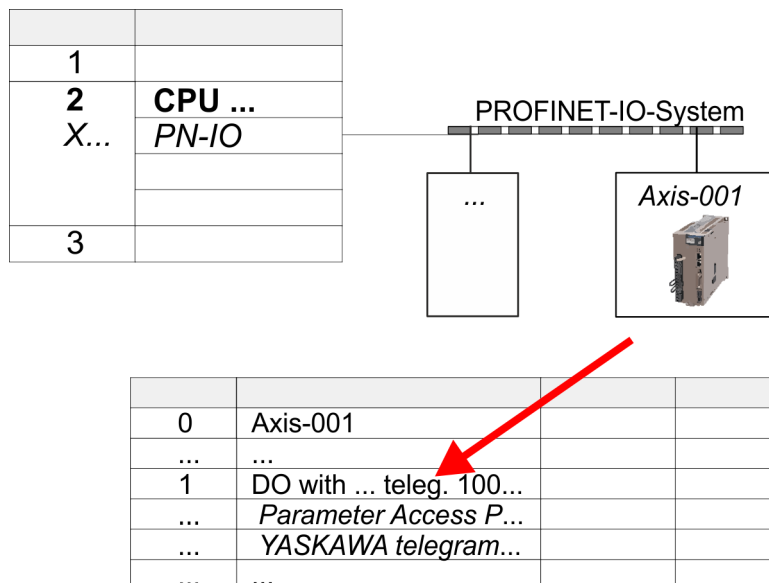


Näheres zur Urtaufe und zum Einsatz des Ethernet-PG/OP-Kanals finden Sie im Handbuch zu Ihrer CPU.

***Sigma-5* PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren**

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-5* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. ➔ Wählen Sie Ihren *Sigma-5* PROFINET Antrieb "*SGDV-xxxxE1...*" aus dem Hardware-Katalog und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
 - ➔ Der *Sigma-5* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. ➔ Klicken Sie auf das *Sigma-5* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü*" → "*Objekteigenschaften*" den Eigenschaftsdialog.
3. ➔ Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie Axis-001.
4. ➔ Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].



5. Blenden Sie im Hardware-Katalog die Komponenten des Sigma-5 PROFINET Antriebs "SGDV-xxxxE1..." ein und ziehen Sie die Komponente "DO with YASKAWA teleg. 100..." auf Slot 1 des Sigma-5 PROFINET Antriebs.

➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Anwenderprogramm ➔ [153](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Steckplatz	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGDV-OCB03A				2037
X1	PN-IO				2036
X1 P1	Port 1				2035
X1 P2	Port 2				2034
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2033
1.1	Parameter Access Point				2033
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		284-311	288-319	

4.1.4.3 Hardware-Konfiguration Siemens S7-300**Voraussetzung**

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens SIMATIC Manager konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.
- Die Bausteine können Sie bei allen aktuellen Siemens S7-300 CPUs einsetzen, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzen:

GSDML-Datei für *Sigma-5* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-5* PROFINET Antrieb finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im "Download Center".

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:

- GSDML-V2.3-Yaskawa-SGDV-OCB03A-20140228.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
2. ➤ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
4. ➤ Schließen Sie alle Projekte.
5. ➤ Gehen Sie auf "Extras → GSD-Dateien installieren".
6. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-5* Antrieb unter "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → Drives → Yaskawa Drives".

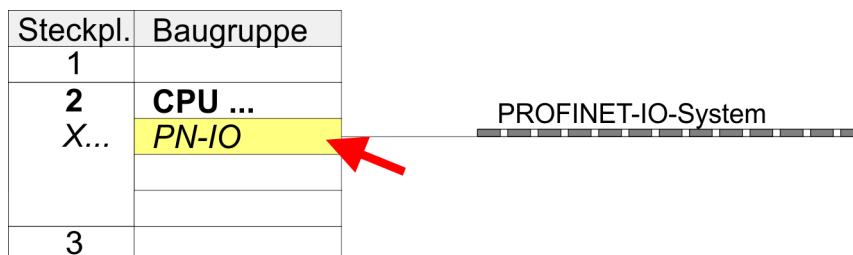
CPU im Projekt anlegen

Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 315-2 PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
3	

Im Siemens SIMATIC Manager sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.

2. ➔ Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. ➔ Wählen Sie im Hardware-Katalog die entsprechende Siemens S7-300 CPU, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzt, wie z.B. die Siemens CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2). Platzieren Sie diese auf "Slot"-Nummer 2.
4. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
5. ➔ Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".

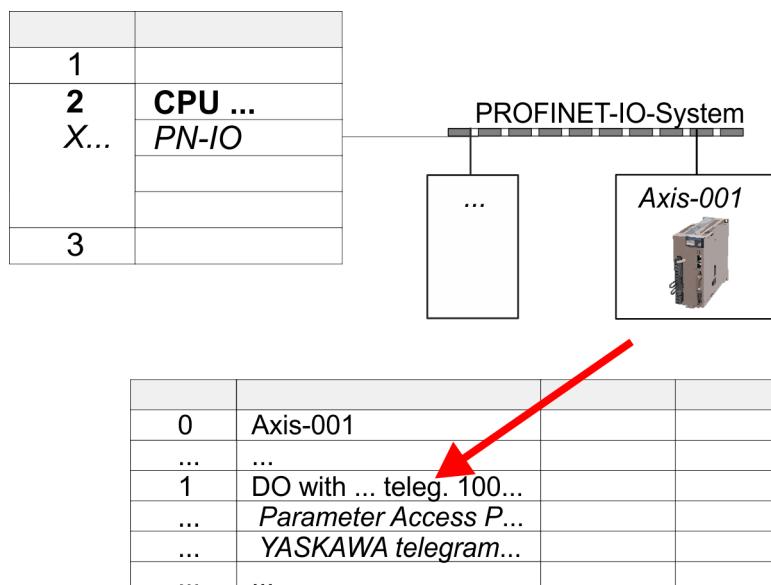


6. ➔ Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an.
7. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
8. ➔ Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.

***Sigma-5* PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren**

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-5* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. ➔ Wählen Sie Ihren *Sigma-5* PROFINET Antrieb "*SGDV-xxxxE1...*" aus dem Hardware-Katalog und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
 - ➔ Der *Sigma-5* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. ➔ Klicken Sie auf das *Sigma-5* IO-Device und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschaftsdialog.
3. ➔ Vergeben Sie einen passenden "Gerätenamen" wie Axis-001.
4. ➔ Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].



5. Blenden Sie im Hardware-Katalog die Komponenten des Sigma-5 PROFINET Antriebs "SGDV-xxxxE1..." ein und ziehen Sie die Komponente "DO with YASKAWA teleg. 100..." auf Slot 1 des Sigma-5 PROFINET Antriebs.

➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

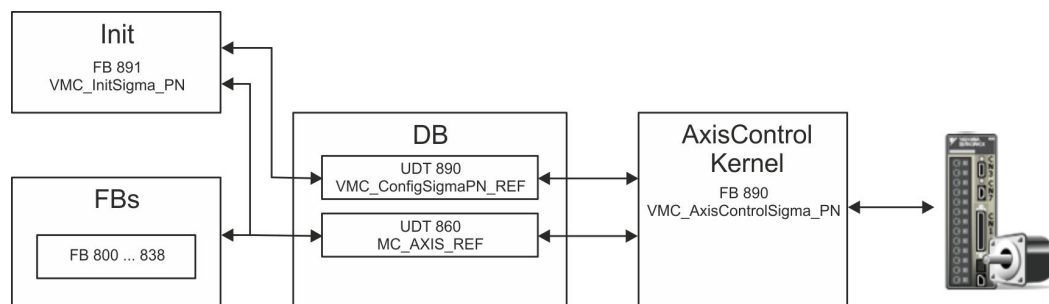
- Anwenderprogramm ➔ [153](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Steckplatz	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGDV-OCB03A				2037
X1	PN-IO				2036
X1 P1	Port 1				2035
X1 P2	Port 2				2034
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2033
1.1	Parameter Access Point				2033
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		284-311	288-319	

4.1.4.4 Anwender-Programm

4.1.4.4.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 890 - *VMC_ConfigSigmaPN_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für *Sigma-5/7* PROFINET.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 891 - *VMC_InitSigma_PN*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*

- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Dieser Baustein ist eine Kombination aus einem *Kernel* und einem *AxisControl* Baustein und kommuniziert über PROFINET mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeranforderungen und gibt Statusmeldungen zurück.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*, haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.
- FB 800 ... FB 838 - *PLCopen*
 - Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
 - Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

4.1.4.4.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➤ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Laden Sie aus dem Downloadbereich unter "*Controls Library*" die *Simple Motion Control Library*.
3. ➤ Öffnen Sie mit "*Datei → Dearchivieren*" das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.
4. ➤ Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
5. ➤ Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].

Alarm-OBs anlegen

1. ➤ Klicken Sie in Ihrem Projekt auf "*Bausteine*" und wählen Sie "*Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Organisationsbaustein*".
 - ➔ Das Dialogfenster "*Eigenschaften Organisationsbaustein*" öffnet sich.
2. ➤ Fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.

Bausteine in Projekt kopieren

- Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*Bausteine*" Ihres Projekts:
 - *Sigma* PROFINET:
 - UDT 890 - *VMC_ConfigSigmaPN_REF* ➔ "*UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF - Sigma-5/7 PROFINET Datenstruktur Achskonfiguration*"...Seite 236
 - FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN* ➔ "*FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET*"...Seite 236
 - FB 891 - *VMC_InitSigma_PN* ➔ "*FB 891 - VMC_InitSigma_PN - Sigma-5/7 PROFINET Initialisierung*"...Seite 240
 - *Axis Control*
 - UDT 860 - *MC_AXIS_REF* ➔ "*UDT 860 - MC_AXIS_REF - Datenstruktur Achsdaten*"...Seite 491
 - FB 860 - *VMC_AxisControl* ➔ "*FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle*"...Seite 491

Achs-DB anlegen

1. → Klicken Sie in Ihrem Projekt auf **"Bausteine"** und wählen Sie **"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein"**.

Geben Sie folgende Parameter an:

- Name und Typ
 - Die DB-Nr. als **"Name"** können Sie frei wählen wie z.B. DB 10.
 - Stellen Sie **"Global-DB"** als **"Typ"** ein.
- Symbolischer Name
 - Geben Sie **"Axis01"** an.

Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].

➔ Der Baustein wird angelegt.

2. → Öffnen Sie DB 10 "Axis01" durch Doppelklick.

- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 890 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



DB10

Adresse	Name	Typ	...
		Struct	
...	Config	"VMC_ConfigSigmaPN_REF"	
...	Axis	"MC_AXIS_REF"	
...		END_STRUCT	

OB 1 - Konfiguration der Achsen

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:
FB 891 - VMC_InitSigma_PN, DB 891



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC_InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft **"Parameter Access Point"**: Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC_InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress:
Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft **"YASKAWA Telegram PZD..."**:
Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC_InitSigma_PN: "InputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC_InitSigma_PN: "OutputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC_InitSigma_PN: "LogicalAddress":
Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Hardware-Konfiguration ➔ [139](#)
- FB 891 - VMC_InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Steckplatz	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGDV-OCB03A				2037
X1	PN-IO				2036
X1 P1	Port 1				2035
X1 P2	Port 2				2034
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2033
1.1	Parameter Access Point				2033
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		284-311	288-319	

Beispielaufruf

```

CALL "VMC_InitSigma_PN" , "VMC_InitSigma_PN_1"
Enable           := "InitS5PN1_Enable"
LogicalAddress   := 284 //HW config: Smallest IO addr.
ParaAccessPointAddress := 2033 //HW config: Diag addr.
InputsStartAddress := 284 //HW config: Telegr. 100 start I addr.
OutputsStartAddress := 288 //HW config: Telegr. 100 start O addr.
EncoderType      := 1
EncoderResolutionBits := 20
FactorPosition   := 1.048576e+006
FactorVelocity   := 1.048576e+006
FactorAcceleration := 1.048576e+006
OffsetPosition   := 0.000000e+000
MaxVelocityApp   := 5.000000e+001
MaxAccelerationApp := 1.000000e+002
MaxDecelerationApp := 1.000000e+002
MaxVelocityDrive  := 6.000000e+001
MaxPosition      := 1.048500e+003
MinPosition      := -1.048514e+003
EnableMaxPosition := TRUE
EnableMinPosition := TRUE
MinUserPosition   := "InitS5PN1_MinUserPos"
MaxUserPosition   := "InitS5PN1_MaxUserPos"
Valid             := "InitS5PN1_Valid"
Error             := "InitS5PN1_Error"
ErrorID           := "InitS5PN1_ErrorID"
Config            := "Axis01".Config
Axis              := "Axis01".Axis

```

AxisControl verbinden

FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN, DB 890 → ["FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET"...Seite 236](#)

Der Baustein verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über PROFINET weiter.

```

CALL "VMC_AxisControlSigma_PN" , "DI_AxisControlSigmaPN01"
AxisEnable       := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset        := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute      := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition     := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute      := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Direction        := "AxCtrl1_Direction"

```

```

Velocity           := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration       := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration       := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive        := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative        := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity        := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration    := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration    := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady          := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled        := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError          := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID        := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning       := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError         := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID       := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed            := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation    := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState       := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition     := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity     := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone            := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy            := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted         := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError           := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID         := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive  := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative  := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive   := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive   := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive   := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive   := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis               := "Axis01".Axis

```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN mit Instanz-DB
- FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➤ Wählen Sie "Projekt → Alles übersetzen" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.
 - ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init* Baustein FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit *Enable* = TRUE auf.

- ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN oder mit den PLCopen Bausteinen.

4.1.5 Einsatz im Siemens TIA Portal - Yaskawa CPUs bzw. Siemens S7-300 CPUs

4.1.5.1 Hardware-Konfiguration System MICRO bzw. SLIO

Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V14.
- Die Projektierung der System MICRO bzw. SLIO CPU erfolgt im Siemens TIA Portal in Form eines virtuellen PROFINET IO Devices.
Das PROFINET IO Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens TIA Portal konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.

GSDML-Datei für System MICRO bzw. SLIO installieren

Die Installation des PROFINET-IO-Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter "GSDML" die Konfigurationsdatei für Ihre System MICRO bzw. SLIO CPU.
3. ➔ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➔ Starten Sie das Siemens TIA Portal.
5. ➔ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➔ Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
7. ➔ Gehen Sie auf "Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren".
8. ➔ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation wird der Hardware-Katalog aktualisiert und das Siemens TIA Portal beendet. Nach einem Neustart des Siemens TIA Portals finden Sie das entsprechende PROFINET-IO-Device unter "Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → I/O → VIPA ...".

Von Yaskawa gibt es folgende PROFINET-IO-Devices:

- System MICRO: "... Micro PLC"
- System SLIO: "... System SLIO"



Damit die Komponenten von Yaskawa angezeigt werden können, müssen Sie im Hardware-Katalog bei "Filter" den Haken entfernen.

GSDML-Datei für *Sigma-5* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-5* PROFINET Antrieb finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im "*Download Center*".

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:

- GSDML-V2.3-Yaskawa-SGDV-OCB03A-20140228.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
2. ➤ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3. ➤ Starten Sie das Siemens TIA Portal.
4. ➤ Schließen Sie alle Projekte.
5. ➤ Gehen Sie auf "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren*".
6. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-5* Antrieb unter "*Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ...*".

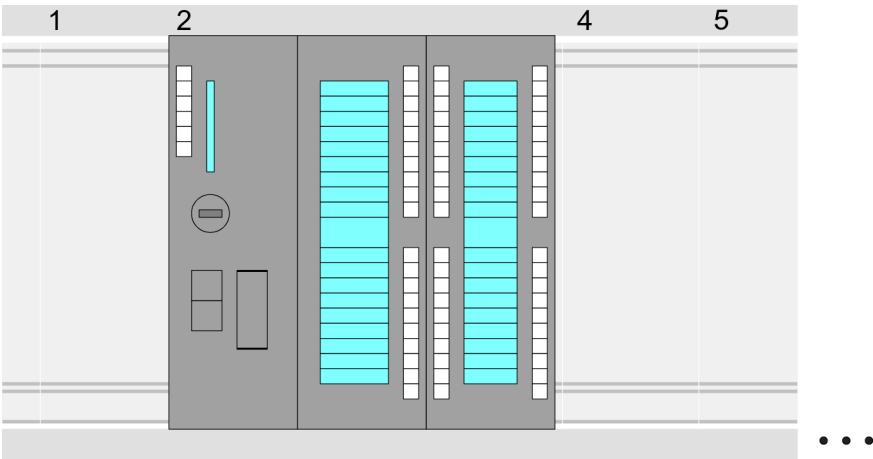
CPU im Projekt anlegen

Um kompatibel mit dem Siemens TIA Portal zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➤ Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.
2. ➤ Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
3. ➤ Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "*Neues Gerät hinzufügen*".
4. ➤ Wählen Sie, abhängig von der eingesetzten CPU von Yaskawa, folgende CPU von Siemens aus:

Yaskawa CPU	zu projektieren als SIMATIC S7-300 > ...
M13-CCF0000 ab V2.4.12	CPU 314C-2 PN/DP (6ES7 314-6EH04-0AB0 V3.3)
013-CCF0R00 ab V2.4.12	CPU 314C-2 PN/DP (6ES7 314-6EH04-0AB0 V3.3)
014-CEF0R01 ab V2.4.12	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
015-CEFNR00 ab V2.4.16	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
015-CEFPR01 ab V2.4.12	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
017-CEFPR00 ab V2.4.12	CPU 317-2PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2)

- ➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt wie z.B. für das System MICRO die CPU 314C-2 PN/DP.



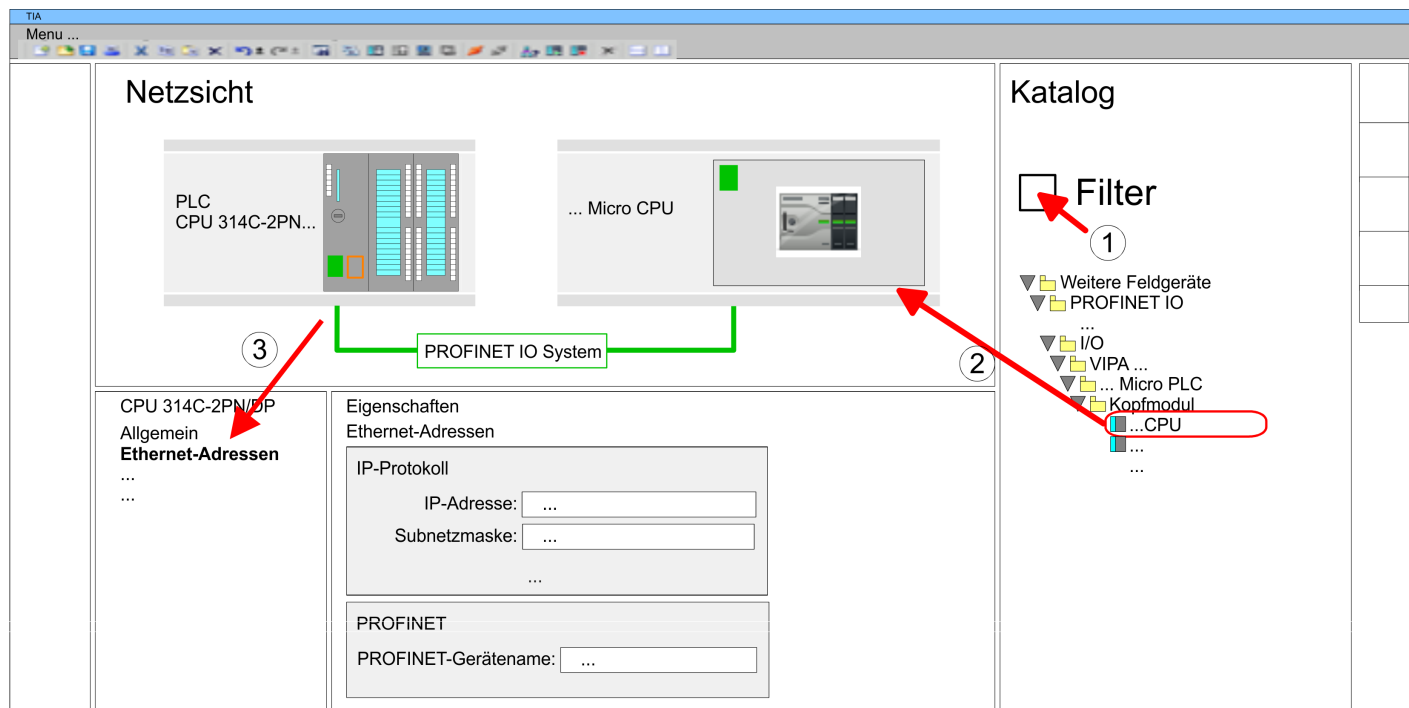
Geräteübersicht:

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC...		2		CPU 314C-2PN/DP	
MPI-Schnittstelle...		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnitt...		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
DI24/DO16...		2 5		DI24/DO16	
AI5/AO2...		2 6		AI5/AO2	
Zählen...		2 7		Zählen	
...					

Anbindung CPU als PROFINET-IO-Device

1. ➔ Wechseln Sie im *Projektbereich* in die *"Netzsicht"*.
2. ➔ Navigieren Sie im Hardware-Katalog zu *"Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → I/O → VIPA ..."* und binden Sie das Slave-System an die CPU an, indem Sie dies aus dem Hardware-Katalog in die *Netzsicht* ziehen und dieses über PROFINET an die CPU anbinden.

Von Yaskawa gibt es folgende PROFINET-IO-Devices:
 - System MICRO: *"... Micro PLC"*
 - System SLIO: *"... System SLIO"*
3. ➔ Klicken Sie in der *Netzsicht* auf den PROFINET-Teil der Siemens CPU und geben Sie in *"Eigenschaften"* unter *"Ethernet-Adressen"* im Bereich *"IP-Protokoll"* gültige IP-Adressdaten an.
4. ➔ Geben Sie unter *"PROFINET"* einen *"PROFINET Gerätenamen"* an. Der Geräte-name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



5. ➔ Wählen Sie in der *Netzsicht* das IO-Device wie z.B. "... MICRO PLC" an und wechseln Sie in die *Geräteübersicht*.

➔ In der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... MICRO PLC" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre System MICRO bzw. SLIO Module platzieren.

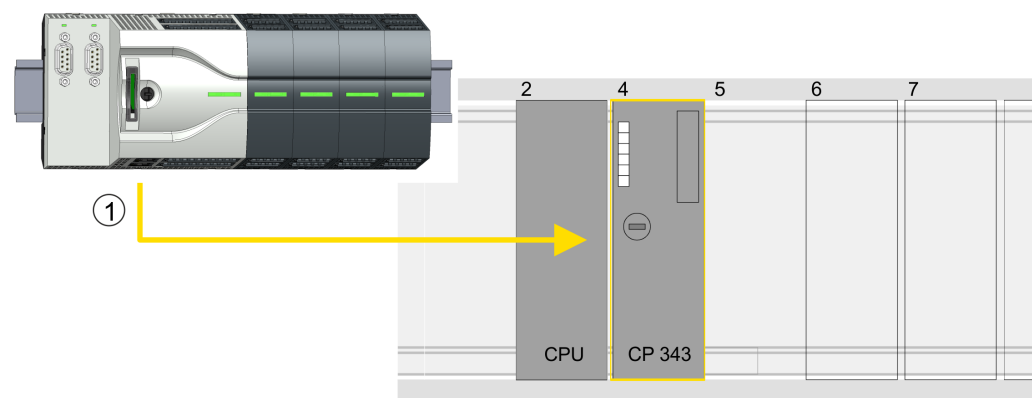
Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Damit Sie auf die entsprechende Ethernet-Schnittstelle online zugreifen können, müssen Sie dieser durch die "Initialisierung" bzw. "Urtaufe" IP-Adress-Parameter zuweisen. Bitte beachten Sie, dass Sie die IP-Adress-Daten in Ihr Projekt für den CP 343-1 übernehmen.



Näheres zur Urtaufe und zum Einsatz des Ethernet-PG/OP-Kanals finden Sie im Handbuch zu Ihrer CPU.

1. ➔ Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 des Siemens-Systems den Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. ➔ Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX30 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP unter "*Eigenschaften*" die IP-Adress-Daten aus der Urtaufe an.
3. ➔ Ordnen Sie den CP einem "*Subnetz*" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!
4. ➔ Übertragen Sie Ihr Projekt in Ihre CPU
 - ➔ Die IP-Adress-Daten werden in Ihr Projekt übernommen. Beispielhaft wird dies nachfolgend am System MICRO gezeigt.



(1) Ethernet-PG/OP-Kanal

Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 314C-2PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		
CP 343-1		4		CP 343-1	
...		

Sigma-5 PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren

- Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-5* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.
1. ➤ Wählen Sie Ihren *Sigma-5* PROFINET Antrieb "*SGDV-0CB...*" aus dem Hardware-Katalog unter "*Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ...*" und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
➡ Der *Sigma-5* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
 2. ➤ Klicken Sie auf das *Sigma-5* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü → Gerätekonfiguration*" die "*Geräteübersicht*".
 3. ➤ Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie Axis-001.

Axis-001



4. Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
Axis-001		0		SGDV-0CB03A	
PN-IO		0 X1		SGDV-0CB03A	
DO w/ Yaskawa teleg. 100, PZD...		1		DO w/ Yaskawa teleg. 100, PZD-16/14	
Parameter Access Point		1 1		Parameter Access Point	
Yaskawa telegram, PZD-16/14		1 2		Yaskawa telegram, PZD-16/14	
...		

Blenden Sie im Hardware-Katalog die Module des Sigma-5 PROFINET Antriebs "SGDV-0CB..." ein und ziehen Sie die Komponente "DO w/ YASKAWA teleg. 100..." auf "Steckplatz 1" des Sigma-5 PROFINET Antriebs.

➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress:
Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...":
Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress":
Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Anwenderprogramm ➔ [170](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGDV-OCB03A				2037
X1	PN-IO				2036
X1 P1	Port 1				2035
X1 P2	Port 2				2034
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2033
1.1	Parameter Access Point				2033
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		284-311	288-319	

4.1.5.2 Hardware-Konfiguration System 300S**Voraussetzung****Übersicht**

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V14.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens TIA Portal konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.
- Die Bausteine können Sie bei folgenden CPUs einsetzen:
 - System 300S CPU 315-4PN43
 - System 300S CPU 315-4PN23
 - System 300S CPU 317-4PN23
- Die Projektierung der System 300S PROFINET CPU erfolgt im Siemens TIA Portal als entsprechende Siemens CPU.
 - Die CPUs 315-4PNxx sind als Siemens CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2) zu projektieren.
 - Die CPU 317-4PN23 ist als Siemens CPU 317-2 PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2) zu projektieren.







GSDML-Datei für *Sigma-5* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-5* PROFINET Antrieb finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im "*Download Center*".

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:

- GSDML-V2.3-Yaskawa-SGDV-OCB03A-20140228.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

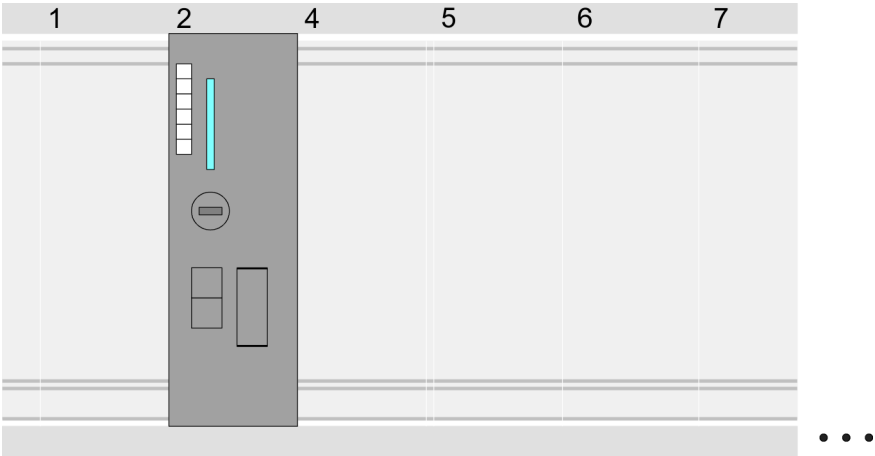
1.  Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
2.  Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3.  Starten Sie das Siemens TIA Portal.
4.  Schließen Sie alle Projekte.
5.  Gehen Sie auf "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren*".
6.  Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-5* Antrieb unter "*Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ...*".

CPU im Projekt anlegen

Um kompatibel mit dem Siemens TIA Portal zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1.  Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.

- 2. ➔ Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
- 3. ➔ Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "*Neues Gerät hinzufügen*".
- 4. ➔ Wählen Sie, abhängig von der eingesetzten CPU von Yaskawa, folgende CPU von Siemens aus:
 - Die CPUs 315-4PNxx sind als Siemens CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2) zu projektieren.
 - Die CPU 317-4PN23 ist als Siemens CPU 317-2 PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2) zu projektieren.
- ➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt wie z.B. für die CPU 315-4PN23 die CPU 315-2 PN/DP.




Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 315-2PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

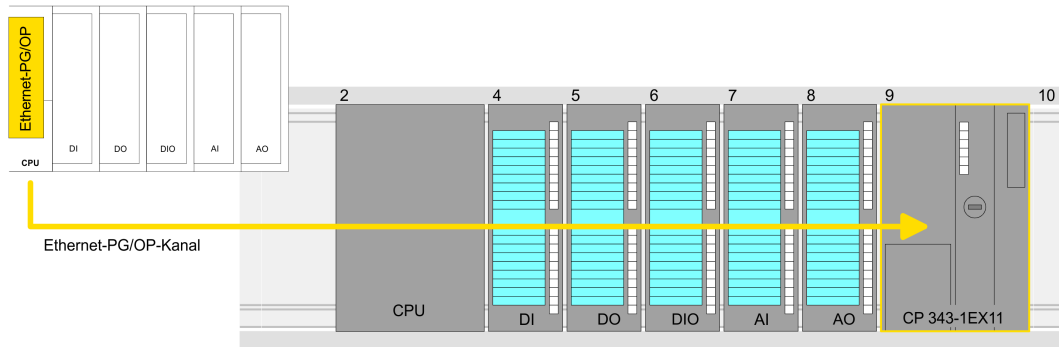
Damit Sie auf die entsprechende Ethernet-Schnittstelle online zugreifen können, müssen Sie dieser durch die "Initialisierung" bzw. "Urtaufe" IP-Adress-Parameter zuweisen. Bitte beachten Sie, dass Sie die IP-Adress-Daten in Ihr Projekt für den CP 343-1 übernehmen.



Näheres zur Urtaufe und zum Einsatz des Ethernet-PG/OP-Kanals finden Sie im Handbuch zu Ihrer CPU.

1. ➔
- Projektieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal immer als letztes Modul nach den gesteckten System 300 Modulen einen Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX11 0XE0).
2. ➔
- Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX11 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP unter "Eigenschaften" die IP-Adress-Daten aus der Urtaufe an.
3. ➔
- Ordnen Sie den CP einem "Subnetz" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!
4. ➔
- Übertragen Sie Ihr Projekt in Ihre CPU

➔ Die IP-Adress-Daten werden in Ihr Projekt übernommen. Beispielhaft wird dies nachfolgend an der CPU 315-4PN23 gezeigt.



Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC...		2		CPU 315-2PN/DP	
...		
DI...		4		DI...	
DO...		5		DO...	
DIO...		6		DIO...	
AI...		7		AI...	
AO...		8		AO...	
 CP 343-1		9		CP 343-1	

Sigma-5 PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein Sigma-5 PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. ➔ Wählen Sie Ihren *Sigma-5* PROFINET Antrieb "*SGDV-0CB...*" aus dem Hardware-Katalog unter "*Weitere Feldgeräte* → *PROFINET IO* → *Drives* → *Yaskawa ...*" und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
➔ Der *Sigma-5* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. ➔ Klicken Sie auf das *Sigma-5* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü* → *Gerätekonfiguration*" die "*Geräteübersicht*".
3. ➔ Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie *Axis-001*.

Axis-001



4. ➔ Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
Axis-001		0		SGDV-0CB03A	
PN-IO		0 X1		SGDV-0CB03A	
DO w/ Yaskawa teleg.100,PZD...		1		DO w/ Yaskawa teleg.100,PZD-16/14	
Parameter Access Point		1 1		Parameter Access Point	
Yaskawa telegram, PZD-16/14		1 2		Yaskawa telegram, PZD-16/14	
...		

Blenden Sie im Hardware-Katalog die Module des *Sigma-5* PROFINET Antriebs "*SGDV-0CB...*" ein und ziehen Sie die Komponente "*DO w/ YASKAWA teleg.100...*" auf "*Steckplatz 1*" des *Sigma-5* PROFINET Antriebs.

- ➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Anwenderprogramm ➔ 170
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ 240

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGDV-OCB03A				2037
X1	PN-IO				2036
X1 P1	Port 1				2035
X1 P2	Port 2				2034
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2033
1.1	Parameter Access Point				2033
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		284-311	288-319	

4.1.5.3 Hardware-Konfiguration Siemens S7-300

Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V14.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens TIA Portal konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.
- Die Bausteine können Sie bei allen aktuellen Siemens S7-300 CPUs einsetzen, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzen.

GSDML-Datei für Sigma-5 PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den Sigma-5 PROFINET Antrieb finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im "Download Center".

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:

- GSDML-V2.3-Yaskawa-SGDV-OCB03A-20140228.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

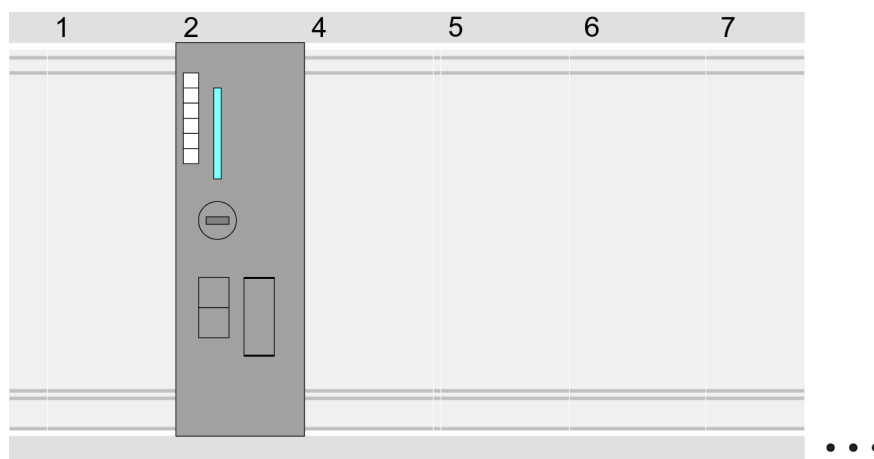
1. ➔ Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.

2. Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3. Starten Sie das Siemens TIA Portal.
4. Schließen Sie alle Projekte.
5. Gehen Sie auf "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren*".
6. Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-5* Antrieb unter "*Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ...*".

CPU im Projekt anlegen

Im TIA Portal sind folgende Schritte durchzuführen:

1. Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.
2. Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
3. Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "*Neues Gerät hinzufügen*".
4. Wählen Sie die entsprechende Siemens S7-300 CPU, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzt, wie z.B. die CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2).
 - ➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.



Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 315-2PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		

Sigma-5 PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-5* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. Wählen Sie Ihren *Sigma-5* PROFINET Antrieb "*SGDV-0CB...*" aus dem Hardware-Katalog unter "*Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ...*" und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
 - ➔ Der *Sigma-5* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. Klicken Sie auf das *Sigma-5* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü → Gerätekonfiguration*" die "*Geräteübersicht*".
3. Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie Axis-001.

Axis-001



4. Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
Axis-001		0		SGDV-0CB03A	
PN-IO		0 X1		SGDV-0CB03A	
DO w/ Yaskawa telegr.100,PZD...		1		DO w/ Yaskawa telegr.100,PZD-16/14	
Parameter Access Point		1 1		Parameter Access Point	
Yaskawa telegram, PZD-16/14		1 2		Yaskawa telegram, PZD-16/14	
...		

Blenden Sie im Hardware-Katalog die Module des *Sigma-5* PROFINET Antriebs "SGDV-0CB..." ein und ziehen Sie die Komponente "DO w/ YASKAWA telegr.100..." auf "Steckplatz 1" des *Sigma-5* PROFINET Antriebs.

➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress:
Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...":
Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress":
Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

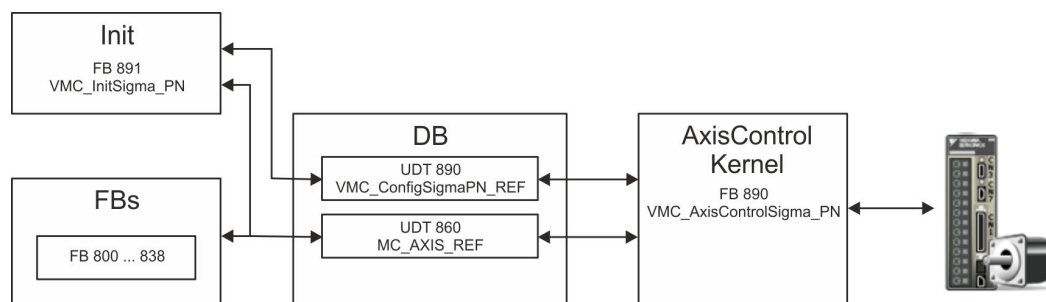
- Anwenderprogramm ➔ [170](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGDV-OCB03A				2037
X1	PN-IO				2036
X1 P1	Port 1				2035
X1 P2	Port 2				2034
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2033
1.1	Parameter Access Point				2033
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		284-311	288-319	

4.1.5.4 Anwender-Programm

4.1.5.4.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 890 - *VMC_ConfigSigmaPN_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für *Sigma-5/7* PROFINET.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 891 - *VMC_InitSigma_PN*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*

- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Dieser Baustein ist eine Kombination aus einem *Kernel* und einem *AxisControl* Baustein und kommuniziert über PROFINET mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeranforderungen und gibt Statusmeldungen zurück.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*, haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

- FB 800 ... FB 838 - *PLCopen*

- Die PLCopen-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

4.1.5.4.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➔ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter "*Controls Library*" die *Simple Motion Control Library*.
Die Bibliothek liegt für die entsprechende TIA Portal Version als gepackte zip-Datei vor.
3. ➔ Starten Sie mit einem Doppelklick auf die Datei ...TIA_Vxx.zip ihr Unzip-Programm, entpacken Sie Dateien und Ordner in ein Arbeitsverzeichnis für das Siemens TIA Portal.
4. ➔ Wechseln Sie im Siemens TIA Portal in die *Projektansicht*.
5. ➔ Wählen Sie auf der rechten Seite die Task-Card "Bibliotheken".
6. ➔ Klicken Sie auf "Globale Bibliothek".
7. ➔ Klicken Sie innerhalb der "*Globalen Bibliothek*" auf die freie Fläche und wählen Sie "*Kontextmenü → Bibliothek dearchivieren*".
8. ➔ Navigieren Sie zu ihrem Arbeitsverzeichnis und laden Sie die Datei ...Simple Motion.zalxx.

Alarm-OBs anlegen

1. ➔ Klicken Sie auf "*Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen*".
➔ Das Dialogfenster "*Neuen Baustein hinzufügen*" öffnet sich.
2. ➔ Geben Sie OB 57 an und bestätigen Sie mit [OK].
➔ Der OB 57 wird angelegt.
3. ➔ Fügen Sie nacheinander OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.

Bausteine in Projekt kopieren

1. ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*Programmbausteine*" Ihres Projekts:
 - *Sigma* PROFINET:
 - FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN ➔ "*FB 890 - VMC_Axis-ControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET*"...Seite 236
 - FB 891 - VMC_InitSigma_PN ➔ "*FB 891 - VMC_InitSigma_PN - Sigma-5/7 PROFINET Initialisierung*"...Seite 240
2. ➔ Ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*PLC-Datentypen*" Ihres Projekts:
 - *Sigma* PROFINET:
 - UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF ➔ "*UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF - Sigma-5/7 PROFINET Datenstruktur Achskonfiguration*"...Seite 236
 - Axis Control
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF ➔ "*UDT 860 - MC_AXIS_REF - Datenstruktur Achsdaten*"...Seite 491

Achs-DB anlegen

1. ➔ Klicken Sie auf "Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen".
 - ➔ Das Dialogfenster "Baustein hinzufügen" öffnet sich.
2. ➔ Wählen Sie den Bausteintyp "DB Baustein" und vergeben Sie diesem den Namen "Axis01". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 10. Geben Sie DB 10 an und legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
 - ➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.
3. ➔ Legen Sie in "Axis01" folgende Variablen an:
 - "Config" vom Typ UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF.
Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
 - "Axis" vom Typ UDT 860 - MC_AXIS_REF.
Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.

OB 1 - Konfiguration der Achsen

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:
FB 891 - VMC_InitSigma_PN, DB 891



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress:
Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...":
Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress":
Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Hardware-Konfiguration ➔ [156](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGDV-OCB03A				2037
X1	PN-IO				2036
X1 P1	Port 1				2035
X1 P2	Port 2				2034
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2033
1.1	Parameter Access Point				2033
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		284-311	288-319	

Beispielaufruf

```

CALL "VMC_InitSigma_PN" , "VMC_InitSigma_PN_1"
Enable           := "InitS5PN1_Enable"
LogicalAddress   := 284 //HW config: Smallest IO addr.
ParaAccessPointAddress := 2033 //HW config: Diag addr.
InputsStartAddress := 284 //HW config: Telegr. 100 start I addr.
OutputsStartAddress := 288 //HW config: Telegr. 100 start O addr.
EncoderType      := 1
EncoderResolutionBits := 20
FactorPosition   := 1.048576e+006
FactorVelocity   := 1.048576e+006
FactorAcceleration := 1.048576e+006
OffsetPosition   := 0.000000e+000
MaxVelocityApp   := 5.000000e+001
MaxAccelerationApp := 1.000000e+002
MaxDecelerationApp := 1.000000e+002
MaxVelocityDrive  := 6.000000e+001
MaxPosition      := 1.048500e+003
MinPosition      := -1.048514e+003
EnableMaxPosition := TRUE
EnableMinPosition := TRUE
MinUserPosition   := "InitS5PN1_MinUserPos"
MaxUserPosition   := "InitS5PN1_MaxUserPos"
Valid             := "InitS5PN1_Valid"
Error             := "InitS5PN1_Error"
ErrorID           := "InitS5PN1_ErrorID"
Config            := "Axis01".Config
Axis              := "Axis01".Axis

```

AxisControl verbinden

FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN, DB 890 ➔ ["FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET"...Seite 236](#)

Der Baustein verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über PROFINET weiter.

```

CALL "VMC_AxisControlSigma_PN" , "DI_AxisControlSigmaPN01"
AxisEnable       := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset        := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute      := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition     := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute      := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Direction        := "AxCtrl1_Direction"
Velocity         := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration     := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration     := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive      := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative      := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity      := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration  := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration  := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady        := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled      := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError        := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID      := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning     := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError       := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID     := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed          := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation  := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCOpenState     := "AxCtrl1_PLCOpenState"

```



```

ActualPosition      := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity      := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone             := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy             := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted          := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError            := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID          := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive   := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative   := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive    := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive    := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive    := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive    := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis                := "Axis01".Axis

```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN mit Instanz-DB
- FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init* Baustein FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit *Enable* = TRUE auf.

➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN oder mit den PLCopen Bausteinen.

4.1.6 Einsatz im Siemens TIA Portal - Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs

4.1.6.1 Hardware-Konfiguration Siemens S7-1200 bzw. S7-1500

Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V15.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens TIA Portal konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.
- Die Bausteine können Sie bei folgenden Siemens-CPU's einsetzen:
 - Alle Siemens S7-1200 mit FW V4.2, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzen.
 - Alle Siemens S7-1500 mit FW V2.5, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzen.







GSDML-Datei für *Sigma-5* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-5* PROFINET Antrieb finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im "*Download Center*".

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:





- GSDML-V2.3-Yaskawa-SGDV-OCB03A-20140228.xml

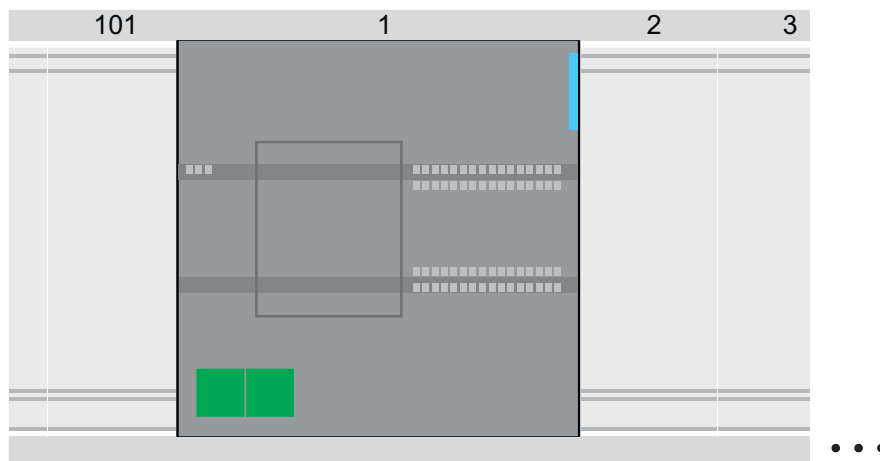
Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1.  Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
2.  Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3.  Starten Sie das Siemens TIA Portal.
4.  Schließen Sie alle Projekte.
5.  Gehen Sie auf "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren*".
6.  Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-5* Antrieb unter "*Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ...*".

CPU im Projekt anlegen

Im Siemens TIA Portal sind folgende Schritte durchzuführen:

1.  Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.
2.  Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
3.  Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "*Neues Gerät hinzufügen*".
4.  Wählen Sie die entsprechende Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPU, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzt wie z.B. die Siemens CPU 1215C DC/DC/DC (6ES7 215-1AG40-0xB0).
 - ➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.



Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
...	...	101
PLC ...		1		CPU 1215C DC/DC/DC	
...		
PROFINET-Schnittstelle		1 X1		PROFINET-Schnittstelle	
...		

Sigma-5 PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-5* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. Wählen Sie Ihren *Sigma-5* PROFINET Antrieb "*SGDV-0CB...*" aus dem Hardware-Katalog unter "*Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ...*" und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
 - ➔ Der *Sigma-5* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. Klicken Sie auf das *Sigma-5* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü → Gerätekonfiguration*" die "*Geräteübersicht*".
3. Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie Axis-001.
4. Blenden Sie im Hardware-Katalog die Module des *Sigma-5* PROFINET Antriebs "*SGDV-0CB...*" ein und ziehen Sie die Komponente "*DO w/ YASKAWA telegr. 100...*" auf "*Steckplatz 1*" des *Sigma-5* PROFINET Antriebs.
 - ➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.

Axis-001



Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
Axis-001		0		SGDV-0CB03A	
PN-IO		0 X1		SGDV-0CB03A	
DO w/ Yaskawa teleg.100,PZD...		1		DO w/ Yaskawa teleg.100,PZD-16/14	
Parameter Access Point		1 1		Parameter Access Point	
Yaskawa telegram, PZD-16/14		1 2		Yaskawa telegram, PZD-16/14	
...		



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des VMC InitSigma_PN:

Parameter für Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs

- HW_ID_ParaAccessPoint
 - HW-Kennung der Hardware-Konfiguration der Achse. ➔ 243
- HW_ID_Telegramm100
 - HW-Kennung des YASKAWA Telegramm 100 der Achse. ➔ 243

- Anwenderprogramm ➔ 177
- VMC InitSigma_PN ➔ 240

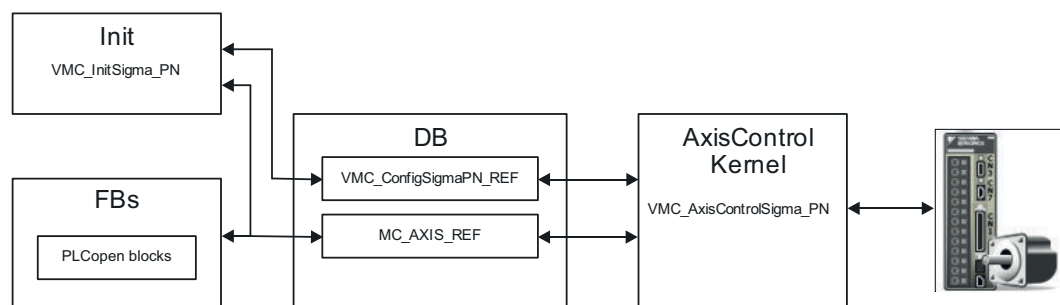
Beispiel Hardware-Konfiguration

Geräteübersicht	Slot
SGDV-OCB03A	0
PN-IO	0 X1
DO with YASKAWA teleg.100, PZD-16/14	1
Parameter Access Point	1.1
YASKAWA telegram, PZD-16/14	1.2
Systemkonstanten	HW-Kennung
Parameter Access Point	279
DO with YASKAWA teleg.100,	278

4.1.6.2 Anwender-Programm

Bitte beachten Sie, dass im Siemens TIA Portal bei Einsatz der Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs ausschließlich Bausteinnamen zum Einsatz kommen. Die Bausteinnummern werden dynamisch vergeben.

4.1.6.2.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT - *VMC_ConfigSigmaPN_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für *Sigma-5/7* PROFINET.

– UDT - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.
Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB - *VMC_InitSigma_PN*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB - *VMC_AxisControlSigma_PN*

- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Dieser Baustein ist eine Kombination aus einem *Kernel* und einem *AxisControl* Baustein und kommuniziert über PROFINET mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeranforderungen und gibt Statusmeldungen zurück.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum *VMC_AxisControlSigma_PN*, haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ PLCopen blocks - *PLCopen*

- Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

4.1.6.2.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➞ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➞ Laden Sie unter "*Controls Library*" die *Simple Motion Control Library*.
Die Bibliothek liegt für die entsprechende TIA Portal Version als gepackte zip-Datei vor.
3. ➞ Starten Sie mit einem Doppelklick auf die Datei ...TIA_Vxx.zip ihr Unzip-Programm, entpacken Sie Dateien und Ordner in ein Arbeitsverzeichnis für das Siemens TIA Portal.
4. ➞ Wechseln sie im Siemens TIA Portal in die *Projektansicht*.

5. ➔ Wählen Sie auf der rechten Seite die Task-Card "Bibliotheken".
6. ➔ Klicken Sie auf "Globale Bibliothek".
7. ➔ Klicken Sie innerhalb der "*Globalen Bibliothek*" auf die freie Fläche und wählen Sie "*Kontextmenü → Bibliothek dearchivieren*".
8. ➔ Navigieren Sie zu ihrem Arbeitsverzeichnis und laden Sie die Datei Simple Motion Control 1200 1500.zalxx.



Bitte beachten Sie, dass im Siemens TIA Portal bei Einsatz der Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs ausschließlich Bausteinnamen zum Einsatz kommen. Die Bausteinnummern werden dynamisch vergeben.

Bausteine in Projekt kopieren

1. ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*Programmbausteine*" Ihres Projekts:
 - Sigma PROFINET:
 - VMC_AxisControlSigma_PN ➔ [236](#)
 - VMC_InitSigma_PN ➔ [240](#)
2. ➔ Ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*PLC-Datentypen*" Ihres Projekts:
 - Sigma PROFINET:
 - VMC_ConfigSigmaPN_REF ➔ [236](#)
 - Axis Control
 - MC_AXIS_REF ➔ [491](#)

Achs-DB anlegen

1. ➔ Klicken Sie auf "*Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen*".
 - ➔ Das Dialogfenster "*Baustein hinzufügen*" öffnet sich.
2. ➔ Wählen Sie den Bausteintyp "*DB Baustein*" und vergeben Sie diesem den Namen "Axis01". Legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
 - ➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.
3. ➔ Legen Sie in "Axis01" folgende Variablen an:
 - "*Config*" vom Typ VMC_ConfigSigmaPN_REF.
Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
 - "*Axis*" vom Typ MC_AXIS_REF.
Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.

OB 1 - Konfiguration der Achsen

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende Aufrufe:
VMC_InitSigma_PN



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des VMC InitSigma_PN:

Parameter für Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs

- HW_ID_ParaAccessPoint
 - HW-Kennung der Hardware-Konfiguration der Achse. ➔ 243
- HW_ID_Telegramm100
 - HW-Kennung des YASKAWA Telegramm 100 der Achse. ➔ 243

- Hardware-Konfiguration ➔ 174
- VMC InitSigma_PN ➔ 240

Beispiel Hardware-Konfiguration

Geräteübersicht	Slot
SGDV-OCB03A	0
PN-IO	0 X1
DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14	1
Parameter Access Point	1.1
YASKAWA telegram, PZD-16/14	1.2

Systemkonstanten	HW-Kennung
Parameter Access Point	279
DO with YASKAWA telegr.100,	278

Beispielaufruf - SCL

```
"VMC_InitSigma_PN_DB" (Enable:="InitS5PN1_Enable"
HW_ID_ParaAccessPoint :=279 //HW config: Axis
HW_ID_Telegramm100    :=278 //HW config: Axis
FactorPosition        :=1.048576e+006
FactorVelocity        :=1.048576e+006
FactorAcceleration    :=1.048576e+006
OffsetPosition        :=0.000000e+000
MaxVelocityApp        :=5.000000e+001
MaxAccelerationApp    :=1.000000e+002
MaxDecelerationApp    :=1.000000e+002
MaxVelocityDrive      :=6.000000e+001
MaxPosition           :=1.048500e+003
MinPosition           :=-1.048514e+003
EnableMaxPosition     :=TRUE
EnableMinPosition     :=TRUE
MinUserPosition       :="InitS5PN1_MinUserPos"
MaxUserPosition       :="InitS5PN1_MaxUserPos"
Valid                 :="InitS5PN1_Valid"
Error                 :="InitS5PN1_Error"
ErrorID               :="InitS5PN1_ErrorID"
Config                :="Axis01".Config
Axis                  :="Axis01".Axis);
```

AxisControl verbinden - SCL VMC_AxisControlSigma_PN ➔ 236

Der Baustein verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über PROFINET weiter.

```

"VMC_AxisControlSigma_PN" (AxisEnable:="AxCtrl1_AxisEnable",
AxisReset:="AxCtrl1_AxisReset",
HomeExecute      := "AxCtrl1_HomeExecute",
HomePosition     := "AxCtrl1_HomePosition",
StopExecute      := "AxCtrl1_StopExecute",
MvVelocityExecute:= "AxCtrl1_MvVelExecute",
MvRelativeExecute:= "AxCtrl1_MvRelExecute",
MvAbsoluteExecute:= "AxCtrl1_MvAbsExecute",
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance",
Direction        := "AxCtrl1_Direction",
Velocity         := "AxCtrl1_Velocity",
Acceleration     := "AxCtrl1_Acceleration",
Deceleration     := "AxCtrl1_Deceleration",
JogPositive      := "AxCtrl1_JogPositive",
JogNegative      := "AxCtrl1_JogNegative",
JogVelocity      := "AxCtrl1_JogVelocity",
JogAcceleration  := "AxCtrl1_JogAcceleration",
JogDeceleration  := "AxCtrl1_JogDeceleration",
AxisReady        := "AxCtrl1_AxisReady",
AxisEnabled      := "AxCtrl1_AxisEnabled",
AxisError        := "AxCtrl1_AxisError",
AxisErrorID      := "AxCtrl1_AxisErrorID",
DriveWarning     := "AxCtrl1_DriveWarning",
DriveError       := "AxCtrl1_DriveError",
DriveErrorID     := "AxCtrl1_DriveErrorID",
IsHomed          := "AxCtrl1_IsHomed",
ModeOfOperation  := "AxCtrl1_ModeOfOperation",
PLCopenState     := "AxCtrl1_PLCopenState",
ActualPosition   := "AxCtrl1_ActualPosition",
ActualVelocity   := "AxCtrl1_ActualVelocity",
CmdDone          := "AxCtrl1_CmdDone",
CmdBusy          := "AxCtrl1_CmdBusy",
CmdAborted       := "AxCtrl1_CmdAborted",
CmdError         := "AxCtrl1_CmdError",
CmdErrorID       := "AxCtrl1_CmdErrorID",
DirectionPositive:= "AxCtrl1_DirectionPos",
DirectionNegative:= "AxCtrl1_DirectionNeg",
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive",
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive",
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive",
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive",
Axis             := "Axis01".Axis);

```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- VMC_AxisControlSigma_PN mit Instanz-DB
- VMC_InitSigma_PN mit Instanz-DB
- MC_Axis_REF
- VMC_ConfigSigmaPN_REF

Zeitlicher Ablauf

1. → Wählen Sie "*Projekt* → *Alles übersetzen*" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. → Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init* Baustein VMC_InitSigma_PN mit *Enable* = TRUE auf.

➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. → Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem Funktionsbaustein VMC_AxisControl-Sigma_PN oder mit den PLCopen Bausteinen.

4.2 Einsatz *Sigma-7* PROFINET

4.2.1 Übersicht

Voraussetzung

Für den Einsatz in CPUs von Yaskawa

- SPEED7 Studio ab V1.8 oder Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2 oder TIA Portal V14
- Simple Motion Control Library
 - SPEED7 Studio ab V1.8: *Simple Motion Control Library* ist bereits integriert
 - SIMATIC Manager ab V5.5 SP2: SMC_S7_V0041.zip
 - Siemens TIA Portal V14: SMC_TIA_V0027.zip
- CPU mit PROFINET-IO-Controller wie z.B. CPU 015-CEFPR01
- *Sigma-7*-Antrieb mit PROFINET-Anbindung

Für den Einsatz in S7-300 CPUs von Siemens.

- Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2 oder TIA Portal V14
- Simple Motion Control Library
 - SIMATIC Manager ab V5.5 SP2: SMC_S7_V0041.zip
 - Siemens TIA Portal V14: SMC_TIA_V0027.zip
- Siemens CPU mit PROFINET-IO-Controller
- *Sigma-7*-Antrieb mit PROFINET-Anbindung

Für den Einsatz in S7-1200 und S7-1500 CPUs von Siemens.

- Siemens TIA Portal V15
- Simple Motion Control Library
 - Siemens TIA Portal V15: SMC_TIA_1x00_V0003.zip
- Siemens CPU S7-1200 mit FW V4.2 bzw. S7-1500 mit FW V2.5 mit PROFINET-IO-Controller
- *Sigma-7*-Antrieb mit PROFINET-Anbindung

Schritte der Projektierung

1. ➞ Parameter am Antrieb einstellen
 - Die Einstellung der Parameter hat mit dem Softwaretool *Sigma Win+* zu erfolgen.
2. ➞ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder TIA Portal.
 - Projektierung einer CPU mit PROFINET-IO-Controller.
 - Projektierung eines *Sigma-7* PROFINET-Antriebs.
3. ➞ Programmierung im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder TIA Portal.
 - *Init*-Baustein zur Konfiguration der Achse beschalten.
 - *Kernel*-Baustein zur Kommunikation mit der Achse beschalten.
 - Bausteine für die Bewegungsabläufe beschalten.
 - ➞ "*Demo-Projekte*"...Seite 13

4.2.2 Parameter am Antrieb einstellen

Parameter *Sigma-7*



VORSICHT

Vor der Erstinbetriebnahme müssen Sie Ihren Antrieb mit dem Softwaretool *Sigma Win+* an Ihre Applikation anpassen! Näheres hierzu finden Sie im Handbuch zu ihrem Antrieb.

Zur Abstimmung auf die *Simple Motion Control Library* sind folgende Parameter über *Sigma Win+* einzustellen:

Sigma-7S (24bit Encoder)

Servopack Parameter	Adresse	Name	Wert
PnB32	606Dh	Velocity Window	1000 Velocity units
PnB34	606Eh	Velocity Window Time	50 ms
PnC20	0922h	Telegram Selection (100: General Telegram: All OP modes)	100



Bitte beachten Sie, dass Sie gemäß ihren Anforderungen die entsprechende Fahrtrichtung für Ihren Antrieb freigeben. Verwenden Sie hierzu die Parameter Pn50A (P-OT) bzw. Pn50B (N-OT) in Sigma Win+.

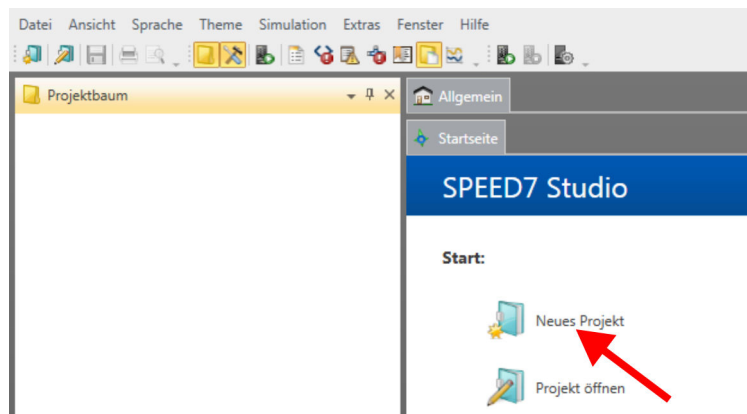
4.2.3 Einsatz im SPEED7 Studio

4.2.3.1 Hardware-Konfiguration System MICRO

CPU im Projekt anlegen

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.8

1. ➔ Starten Sie das *SPEED7 Studio*.

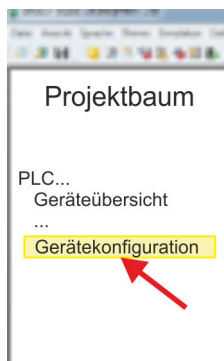


2. ➔ Erstellen sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektnamen".

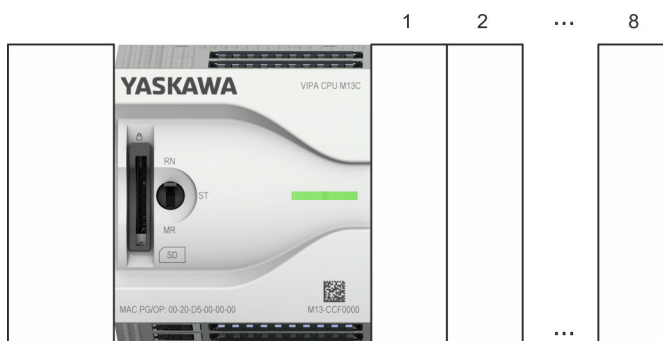
➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Neues Gerät hinzufügen ...".

➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.



4. ➔ Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" die System MICRO CPU M13-CCF0000 V2.4.... und klicken Sie auf [OK].
 - ➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

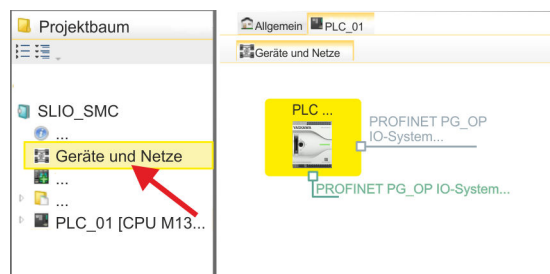


Gerätekonfiguration

Slot	Baugruppe
0	CPU M13-CCF0000				
-X2	MPI-Schnittstelle				
-X3	PROFINET PG_OP IO-System				
...	

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Geräte und Netze".
 - ➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU. Hierbei werden beide Schnittstellen des PROFINET bzw. Ethernet-PG/OP Kanal Switch unter identischem Namen aufgeführt.



2. ➔ Klicken Sie auf eins der Netzwerke "PROFINET PG_OP_Ethernet IO-System ...".
3. ➔ Wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle".
 - ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. ➔ Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 - ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "Geräte und Netze" unter "Lokale Baugruppen" aufgelistet.

Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

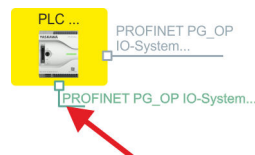
GSDML-Datei installieren

Damit der *Sigma-7* PROFINET Antrieb im *SPEED7 Studio* konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein. In der Regel wird das *SPEED7 Studio* mit aktuellen GSDML-Dateien ausgeliefert und Sie können diesen Teil überspringen. Sollte Ihre GSDML-Datei veraltet sein, finden Sie die aktuellste GSDML-Datei für den *Sigma-7* PROFINET Antrieb unter www.yaskawa.eu.com im "Download Center".

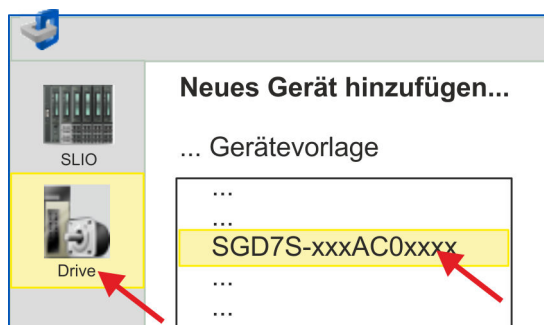
1. ➔ Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
 2. ➔ Gehen Sie in Ihr *SPEED7 Studio*.
 3. ➔ Öffnen Sie mit "Extras → Gerätebeschreibungsdatei installieren (PROFINET - GSDML)" das zugehörige Dialogfenster.
 4. ➔ Geben Sie unter "Quellpfad" die GSDML-Datei an und installieren Sie diese mit [Installieren].
- ➔ Die Geräte der GSDML-Datei steht Ihnen nun zur Verfügung.

Sigma-7 Antrieb hinzufügen

1. ➔ Klicken Sie im Projektbaum auf "Geräte und Netze".
2. ➔ Klicken Sie auf "PROFINET PG_OP_Ethernet IO-System ..." und wählen sie "Kontextmenü → Neues Gerät hinzufügen".

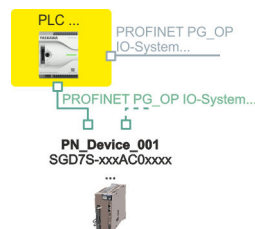


➔ Es öffnet sich die Gerätevorlage zur Auswahl eines PROFINET-Devices.



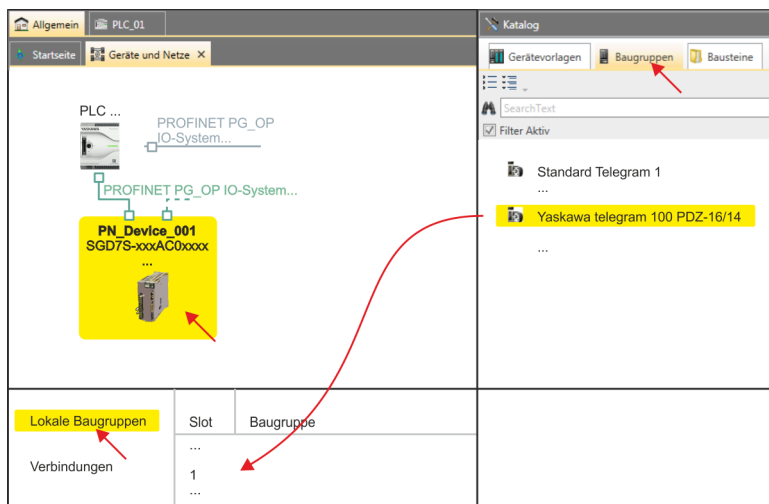
3. ➔ Wählen Sie Ihren *Sigma-7* Antrieb aus:
 - SGD7S-xxxAC0xxxx

Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK]. Sollte Ihr Antrieb nicht vorhanden sein, müssen Sie die entsprechende GSDML-Datei wie weiter oben beschrieben installieren.



➔ Der *Sigma-7* Antrieb wird an Ihren PROFINET-IO-Controller angebunden.

4. ➔ Klicken Sie auf den *Sigma-7* Antrieb.



5. ➤ Wählen Sie unter "Katalog" den Reiter "Baugruppen" an.
 - ➔ Die Telegramme für den Sigma-7 Antrieb werden aufgelistet.
6. ➤ Wählen Sie "Yaskawa telegram 100 PZD..." und ziehen Sie dieses unter "Lokale Baugruppen" auf "Slot 1".
 - ➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Anwenderprogramm ➔ [193](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

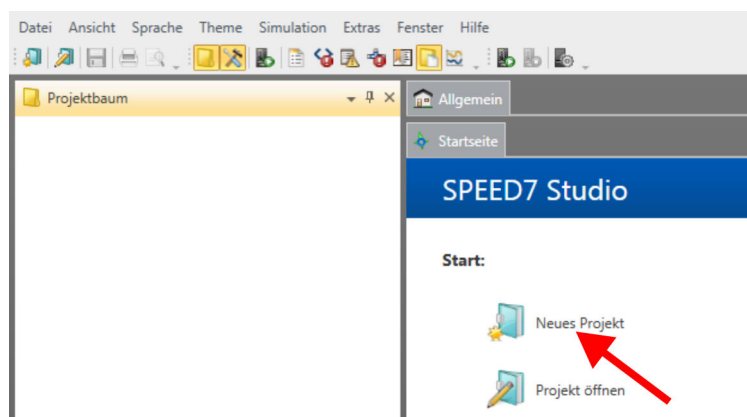
Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGD7S-xxxAC0xxxx		2035		2035
X1	PN-IO		2034		2034
X1 P1	Port 1		2033		2033
X1 P2	Port 2		2032		2032
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14		2044		2044
1.1	Parameter Access Point		2044		2044
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		28-55	32-63	2044

4.2.3.2 Hardware-Konfiguration System SLIO**CPU im Projekt anlegen**

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.8

1. Starten Sie das *SPEED7 Studio*.



2. Erstellen Sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektnamen".

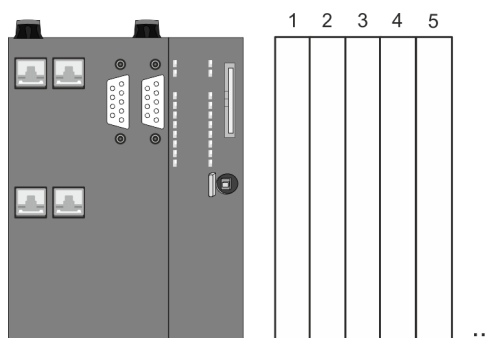
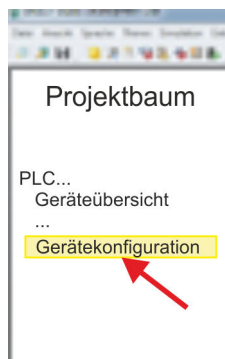
➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Neues Gerät hinzufügen ...".

➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

4. Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" Ihre PROFINET-CPU wie z.B. die CPU 015-CEFPR01 und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

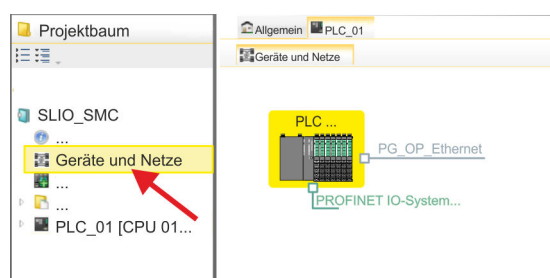


Gerätekonfiguration

Slot	Baugruppe
0	CPU 015-CEFPR01				
-X1	PG_OP_Ethernet				
-X3	MPI-Schnittstelle				
-X4	PROFINET-IO-System			...	
...					

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*Geräte und Netze*".
➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. Klicken Sie auf das Netzwerk "*PG_OP_Ethernet*".
3. Wählen Sie "*Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle*".
➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "*Geräte und Netze*" unter "*Lokale Baugruppen*" aufgelistet.
Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

GSDML-Datei installieren

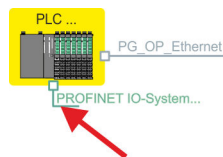
Damit der *Sigma-7* PROFINET Antrieb im *SPEED7 Studio* konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein. In der Regel wird das *SPEED7 Studio* mit aktuellen GSDML-Dateien ausgeliefert und Sie können diesen Teil überspringen. Sollte Ihre GSDML-Datei veraltet sein, finden Sie die aktuellste GSDML-Datei für den *Sigma-7* PROFINET Antrieb unter www.yaskawa.eu.com im "*Download Center*".

1. Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
2. Gehen Sie in Ihr *SPEED7 Studio*.
3. Öffnen Sie mit "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei installieren (PROFINET - GSDML)*" das zugehörige Dialogfenster.
4. Geben Sie unter "*Quellpfad*" die GSDML-Datei an und installieren Sie diese mit [Installieren].
➔ Die Geräte der GSDML-Datei steht Ihnen nun zur Verfügung.

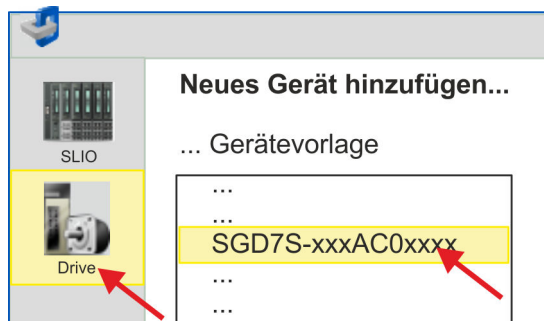
***Sigma-7* Antrieb hinzufügen**

1. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*Geräte und Netze*".

2. ➔ Klicken Sie auf "**PROFINET IO-System ...**" und wählen sie "**Kontextmenü → Neues Gerät hinzufügen**".



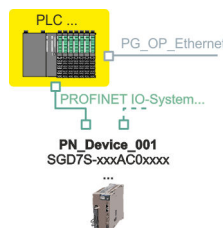
- ➔ Es öffnet sich die Gerätevorlage zur Auswahl eines PROFINET-Devices.



3. ➔ Wählen Sie Ihren *Sigma-7* Antrieb aus:

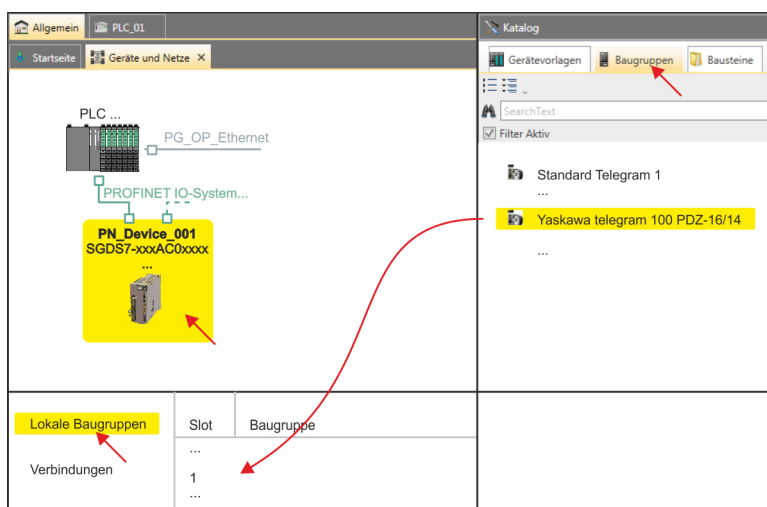
- SGD7S-xxxACxxxx

Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK]. Sollte Ihr Antrieb nicht vorhanden sein, müssen Sie die entsprechende GSDML-Datei wie weiter oben beschrieben installieren.



- ➔ Der *Sigma-7* Antrieb wird an Ihren PROFINET-IO-Controller angebunden.

4. ➔ Klicken Sie auf den *Sigma-7* Antrieb



5. ➔ Wählen Sie unter "**Katalog**" den Reiter "**Baugruppen**" an.

- ➔ Die Telegramme für den *Sigma-7* Antrieb werden aufgelistet.

6. ➔ Wählen Sie "Yaskawa telegram 100 PZD..." und ziehen Sie dieses unter "Lokale Baugruppen" auf "Slot 1".
- ➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

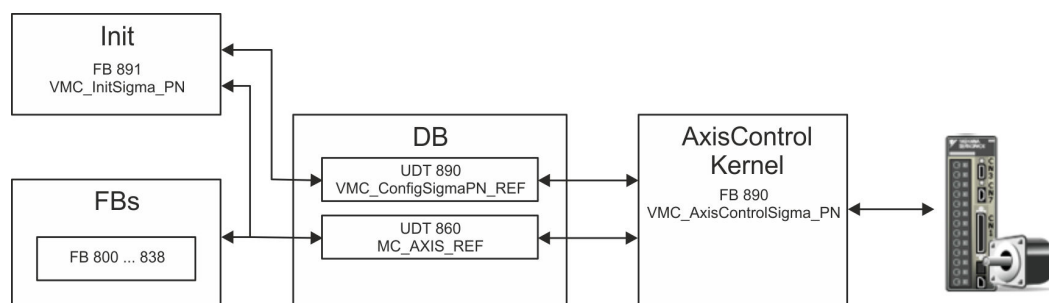
- Anwenderprogramm ➔ 193
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ 240

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGD7S-xxxAC0xxxx		2035		2035
X1	PN-IO		2034		2034
X1 P1	Port 1		2033		2033
X1 P2	Port 2		2032		2032
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14		2044		2044
1.1	Parameter Access Point		2044		2044
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		28-55	32-63	2044

4.2.3.3 Anwender-Programm

4.2.3.3.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 890 - *VMC_ConfigSigmaPN_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für *Sigma-5/7 PROFINET*.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 891 - *VMC_InitSigma_PN*

– Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.

– Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7 PROFINET*.

– Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*

– Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7 PROFINET*.

– Dieser Baustein ist eine Kombination aus einem *Kernel* und einem *AxisControl* Baustein und kommuniziert über PROFINET mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeranforderungen und gibt Statusmeldungen zurück.

– Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.

– Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

– Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.

– Zusätzlich zum FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*, haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

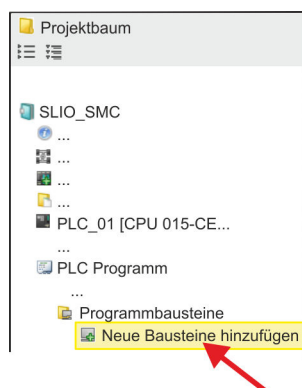
■ FB 800 ... FB 838 - *PLCopen*

– Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.

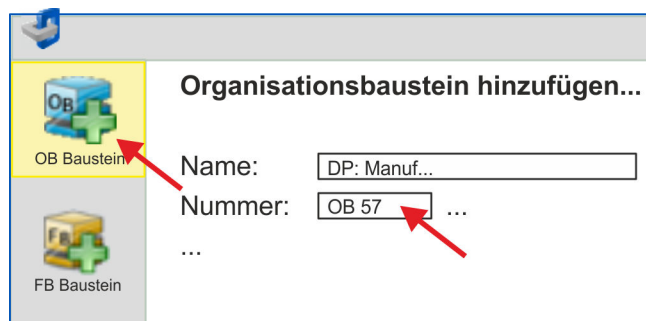
– Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

4.2.3.3.2 Programmierung

Alarm-OBs anlegen



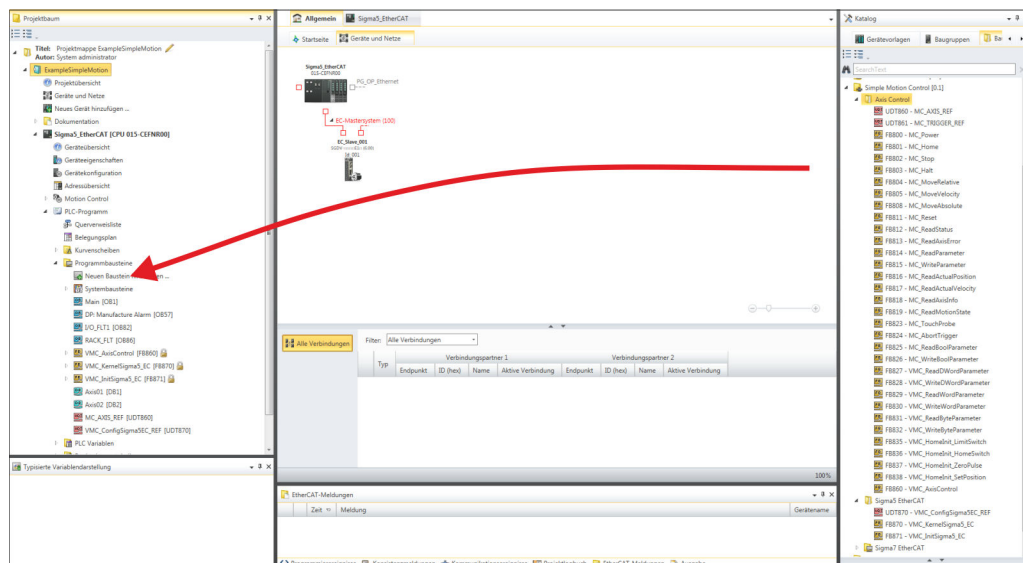
1. Klicken Sie im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*".



➔ Das Dialogfenster "*Baustein hinzufügen*" öffnet sich.

2. Wählen Sie den Bausteintyp "*OB Baustein*" und fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.

Bausteine in Projekt kopieren



Öffnen Sie im "Katalog" unter "Bausteine" "Simple Motion Control" und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "Programmbausteine" des Projektbaums:

■ Sigma PROFINET:

- UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF ➔ ["UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF - Sigma-5/7 PROFINET Datenstruktur Achskonfiguration"...Seite 236](#)
- FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN ➔ ["FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET"...Seite 236](#)
- FB 891 - VMC_InitSigma_PN ➔ ["FB 891 - VMC_InitSigma_PN - Sigma-5/7 PROFINET Initialisierung"...Seite 240](#)

■ Axis Control

- UDT 860 - MC_AXIS_REF ➔ ["UDT 860 - MC_AXIS_REF - Datenstruktur Achsdaten"...Seite 491](#)
- FB 860 - VMC_AxisControl ➔ ["FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

Achs-DB anlegen

1. ➔ Fügen Sie Ihrem Projekt einen neuen DB als *Achs-DB* hinzu. Klicken Sie hierzu im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*", wählen Sie den Bausteintyp "*DB Baustein*" und vergeben Sie diesem den Namen "*Axis01*". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 10.

➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

2. ➔
 - Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 890 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
 - Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



Axis01 [DB10]
Bausteinstruktur

	Adr...	Name	Datentyp	...
	...	Config	UDT	[890]
	...	Axis	UDT	[860]

OB 1 - Konfiguration der Achsen

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:
FB 891 - VMC_InitSigma_PN, DB 891



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Hardware-Konfiguration ➔ [183](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGD7S-xxxAC0xxxx		2035		2035
X1	PN-IO		2034		2034
X1 P1	Port 1		2033		2033
X1 P2	Port 2		2032		2032
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14		2044		2044
1.1	Parameter Access Point		2044		2044
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		28-55	32-63	2044

Beispielaufruf

```
CALL "VMC_InitSigma_PN" , "VMC_InitSigma_PN_1"
Enable                := "InitS7PN1_Enable"
LogicalAddress         := 28 //HW config: Smallest IO addr.
ParaAccessPointAddress := 2044 //HW config: Diag addr.
InputsStartAddress     := 28 //HW config: Telegr. 100 start I addr.
OutputsStartAddress    := 32 //HW config: Telegr. 100 start O addr.
EncoderType            := 1
EncoderResolutionBits  := 20
FactorPosition         := 1.048576e+006
FactorVelocity         := 1.048576e+006
FactorAcceleration     := 1.048576e+006
OffsetPosition         := 0.000000e+000
MaxVelocityApp         := 5.000000e+001
MaxAccelerationApp     := 1.000000e+002
MaxDecelerationApp     := 1.000000e+002
MaxVelocityDrive       := 6.000000e+001
```

```

MaxPosition          :=1.048500e+003
MinPosition          :=-1.048514e+003
EnableMaxPosition    :=TRUE
EnableMinPosition    :=TRUE
MinUserPosition      :="InitS7PN1_MinUserPos"
MaxUserPosition      :="InitS7PN1_MaxUserPos"
Valid                :="InitS7PN1_Valid"
Error                :="InitS7PN1_Error"
ErrorID              :="InitS7PN1_ErrorID"
Config               :="Axis01".Config
Axis                 :="Axis01".Axis

```

AxisControl verbinden

FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN, DB 890 ➔ ["FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET"...Seite 236](#)

Der Baustein verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über PROFINET weiter.

```

CALL "VMC_AxisControlSigma_PN" , "DI_AxisControlSigmaPN01"
AxisEnable           :="AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset            :="AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute          :="AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition         :="AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute          :="AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute    :="AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute    :="AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute    :="AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance     :="AxCtrl1_PositionDistance"
Direction            :="AxCtrl1_Direction"
Velocity             :="AxCtrl1_Velocity"
Acceleration         :="AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration         :="AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive          :="AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative          :="AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity          :="AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration      :="AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration      :="AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady            :="AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled          :="AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError            :="AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID          :="AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning         :="AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError           :="AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID         :="AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed              :="AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation      :="AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState         :="AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition       :="AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity       :="AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone              :="AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy              :="AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted           :="AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError             :="AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID           :="AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive    :="AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative    :="AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive     :="AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive     :="AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive     :="AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive     :="AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis                 :="Axis01".Axis

```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN mit Instanz-DB
- FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie "Projekt → Alles übersetzen" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.
 - ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init* Baustein FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit *Enable* = TRUE auf.
 - ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der *Init*-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN oder mit den PLCopen Bausteinen.

4.2.4 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

4.2.4.1 Hardware-Konfiguration System MICRO bzw. SLIO

Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2.
- Die Projektierung der System MICRO bzw. SLIO CPU erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form eines virtuellen PROFINET IO Devices.
Das PROFINET IO Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens SIMATIC Manager konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.

GSDML-Datei für System MICRO bzw. SLIO installieren

Die Installation des PROFINET-IO-Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Gehen Sie in das *"Download Center"* von www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Laden Sie unter *"GSDML SLIO"* die Konfigurationsdatei für Ihre System MICRO bzw. SLIO CPU.
3. ➤ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➤ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➤ Gehen Sie auf *"Extras → GSD-Dateien installieren"*.
7. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O"*.

Von Yaskawa gibt es folgende PROFINET-IO-Devices:

- System MICRO: *"... Micro PLC"*
- System SLIO: *"... System SLIO"*

GSDML-Datei für *Sigma-7* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-7* PROFINET Antrieb finden Sie im *"Download Center"* auf www.yaskawa.eu.com.

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:

- GSDML-V2.33-Yaskawa-SGD7S-xxxAC0xxx-20170914.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
2. ➤ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
4. ➤ Schließen Sie alle Projekte.
5. ➤ Gehen Sie auf *"Extras → GSD-Dateien installieren"*.
6. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-7* Antrieb unter *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → Drives → Yaskawa Drives"*.

CPU im Projekt anlegen

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. ➤ Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.

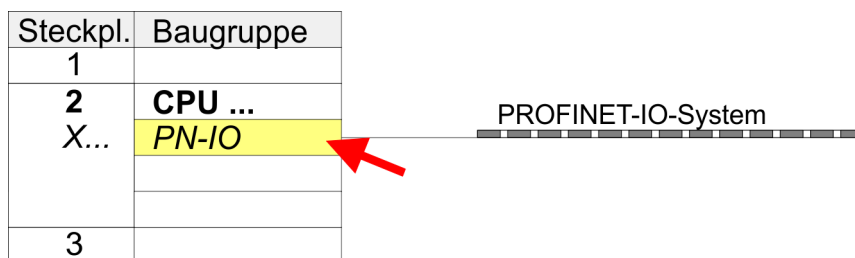
3. Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 abhängig von der eingesetzten CPU von Yaskawa, folgende CPU von Siemens:

Yaskawa CPU	zu projektieren als SIMATIC S7-300 > ...
M13-CCF0000 ab V2.4.12	CPU 314C-2 PN/DP (6ES7 314-6EH04-0AB0 V3.3)
013-CCF0R00 ab V2.4.12	CPU 314C-2 PN/DP (6ES7 314-6EH04-0AB0 V3.3)
014-CEF0R01 ab V2.4.12	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
015-CEFNR00 ab V2.4.16	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
015-CEFPR01 ab V2.4.12	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
017-CEFPR00 ab V2.4.12	CPU 317-2PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2)

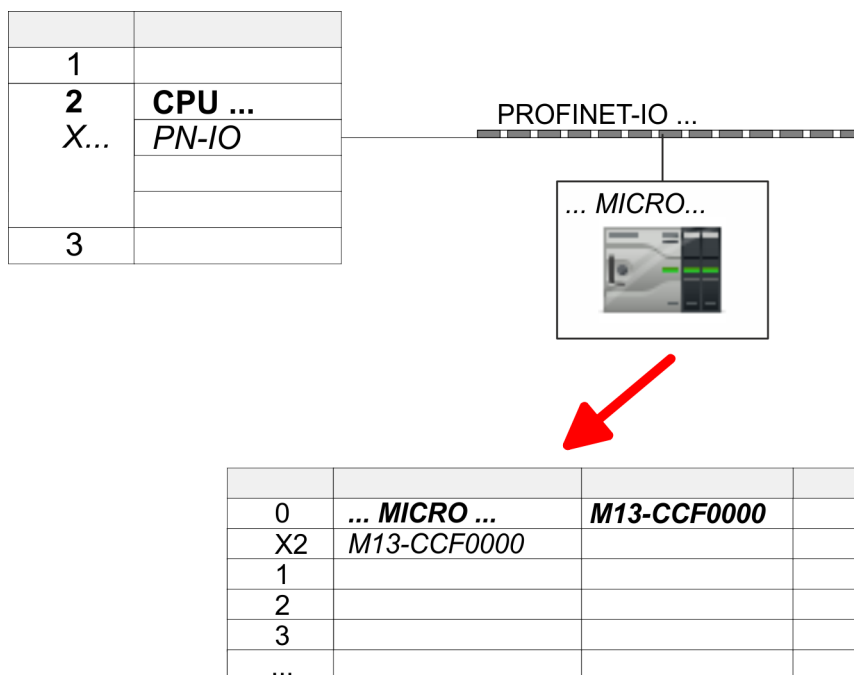
- ➔ Die CPU wird auf der Profilschiene eingefügt wie z.B. für das System MICRO die CPU 314C-2 PN/DP.

Anbindung CPU als PROFINET-IO-Device

1. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
 2. Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".



3. Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten
 4. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
 5. Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



6. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis "*PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O*" und binden Sie z.B. für System MICRO das IO-Device "*M13-CCF0000*" an Ihr PROFINET-System an.

Von Yaskawa gibt es folgende PROFINET-IO-Devices:

- System MICRO: "*... Micro PLC*"
- System SLIO: "*... System SLIO*"
- ➔ In der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device "*... MICRO CPU*" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

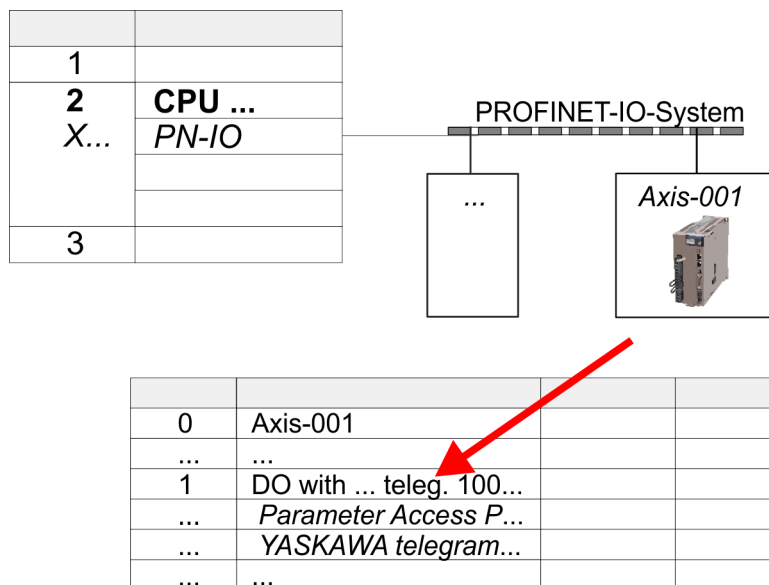
1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter "*Eigenschaften*" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
3. Ordnen Sie den CP einem "*Subnetz*" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

Sigma-7 PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-7* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. Wählen Sie Ihren *Sigma-7* PROFINET Antrieb "*SGD7S-xxxAC0xxxx*" aus dem Hardware-Katalog und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
 - ➔ Der *Sigma-7* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. Klicken Sie auf das *Sigma-7* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü → Objekteigenschaften*" den Eigenschaftsdialog.
3. Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie Axis-001.

4. ➔ Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].



5. ➔ Blenden Sie im Hardware-Katalog die Komponenten des Sigma-7 PROFINET Antriebs "SGD7S-xxxAC0xxxx" ein und ziehen Sie die Komponente "DO with YASKAWA teleg. 100..." auf Slot 1 des Sigma-7 PROFINET Antriebs.

➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Anwenderprogramm ➔ 208
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ 240

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGD7S-xxxAC0xxxx				2035
X1	PN-IO				2034
X1 P1	Port 1				2033
X1 P2	Port 2				2032
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2044
1.1	Parameter Access Point				2044
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		28-55	32-63	

4.2.4.2 Hardware-Konfiguration System 300S**Voraussetzung**

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens SIMATIC Manager konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.
- Die Bausteine können Sie bei folgenden CPUs einsetzen:
 - System 300S CPU 315-4PN43
 - System 300S CPU 315-4PN23
 - System 300S CPU 317-4PN23
- Die Projektierung der System 300S PROFINET CPU erfolgt im Siemens SIMATIC Manager als entsprechende Siemens CPU.
 - Die CPUs 315-4PNxx sind als Siemens CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2) zu projektieren.
 - Die CPU 317-4PN23 ist als Siemens CPU 317-2 PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2) zu projektieren.







GSDML-Datei für *Sigma-7* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-7* PROFINET Antrieb finden Sie im "Download Center" auf www.yaskawa.eu.com.

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:

- GSDML-V2.33-Yaskawa-SGD7S-xxxAC0xxxx-20170914.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

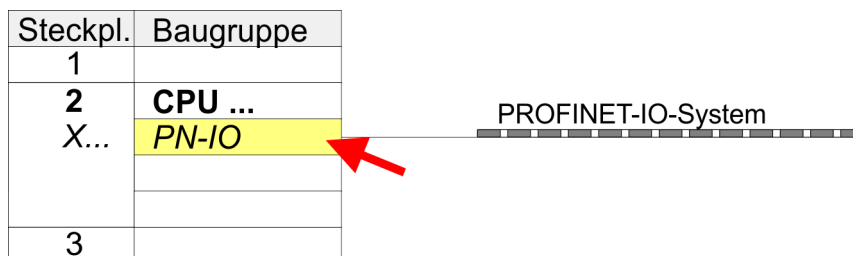
1.  Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
2.  Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3.  Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
4.  Schließen Sie alle Projekte.
5.  Gehen Sie auf "Extras → GSD-Dateien installieren".
6.  Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-7* Antrieb unter "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → Drives → Yaskawa Drives".

CPU im Projekt anlegen

Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 315-2 PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
3	

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 für die CPU 315PN die Siemens CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2) und für die CPU 317PN die Siemens CPU 317-2 PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2).
4. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
5. Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".

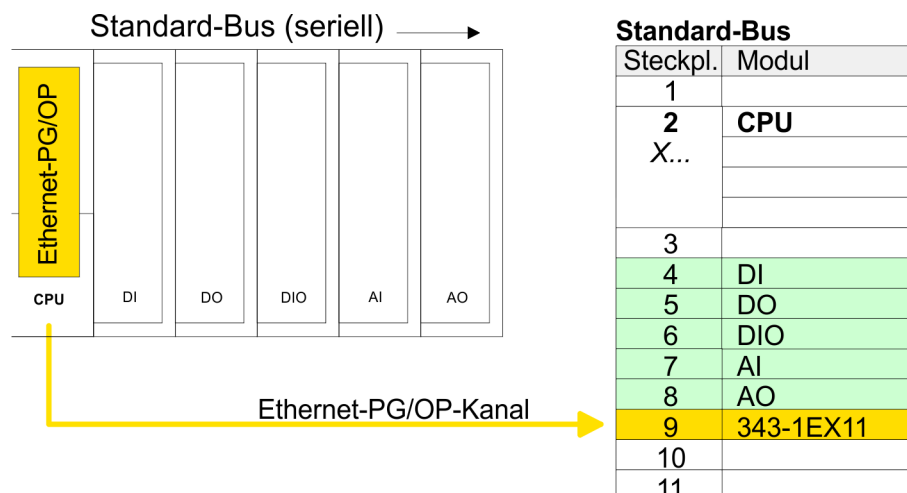


6. Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an.
7. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
8. Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Gerätenamen muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Die CPU hat einen Ethernet-PG/OP-Kanal integriert. Über diesen Kanal können Sie Ihre CPU programmieren und fernwarten.

1. Projektieren Sie die Module am Standard-Bus.
2. Für den Ethernet-PG/OP-Kanal ist immer unterhalb der reell gesteckten Module ein Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX11 0XE0) zu platzieren.
3. Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX11 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter "Eigenschaften" die IP-Adress-Daten aus der Urtaufe an.
4. Ordnen Sie den CP einem "Subnetz" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!
5. Übertragen Sie Ihr Projekt in Ihre CPU
 - ➔ Die IP-Adress-Daten werden in Ihr Projekt übernommen.

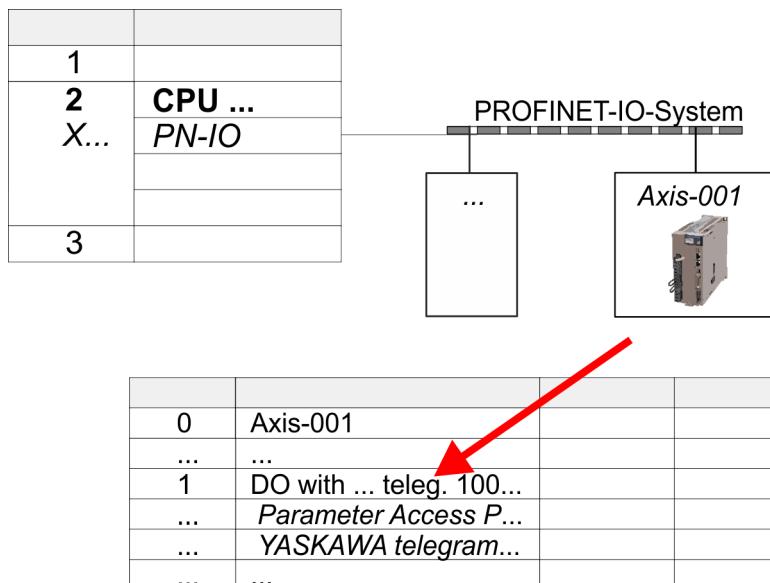


Näheres zur Urtaufe und zum Einsatz des Ethernet-PG/OP-Kanals finden Sie im Handbuch zu Ihrer CPU.

***Sigma-7* PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren**

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-7* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. ➤ Wählen Sie Ihren *Sigma-7* PROFINET Antrieb "*SGD7S-xxxAC0xxxx*" aus dem Hardware-Katalog und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
 - ➡ Der *Sigma-7* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. ➤ Klicken Sie auf das *Sigma-7* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü*" → "*Objekteigenschaften*" den Eigenschaftsdialog.
3. ➤ Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie Axis-001.
4. ➤ Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].



5. ➔ Blenden Sie im Hardware-Katalog die Komponenten des Sigma-7 PROFINET Antriebs "SGD7S-xxxAC0xxxx" ein und ziehen Sie die Komponente "DO with YASKAWA teleg. 100..." auf Slot 1 des Sigma-7 PROFINET Antriebs.

➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress:
Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...":
Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress":
Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Anwenderprogramm ➔ [208](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGD7S-xxxAC0xxxx				2035
X1	PN-IO				2034
X1 P1	Port 1				2033
X1 P2	Port 2				2032
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2044
1.1	Parameter Access Point				2044
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		28-55	32-63	

4.2.4.3 Hardware-Konfiguration Siemens S7-300**Voraussetzung**

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens SIMATIC Manager konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.
- Die Bausteine können Sie bei allen aktuellen Siemens S7-300 CPUs einsetzen, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzen:

GSDML-Datei für *Sigma-7* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-7* PROFINET Antrieb finden Sie im "*Download Center*" auf www.yaskawa.eu.com.

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:

- GSDML-V2.33-Yaskawa-SGD7S-xxxAC0xxxx-20170914.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
2. Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3. Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
4. Schließen Sie alle Projekte.
5. Gehen Sie auf "*Extras → GSD-Dateien installieren*".
6. Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-7* Antrieb unter "*PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → Drives → Yaskawa Drives*".

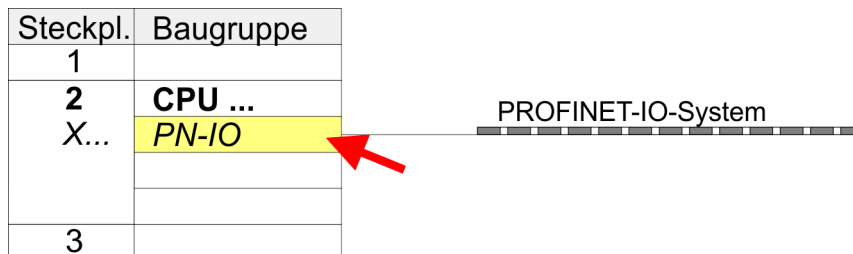
CPU im Projekt anlegen

Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 315-2 PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
3	

Im Siemens SIMATIC Manager sind folgende Schritte durchzuführen:

1. Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.

3. ➔ Wählen Sie im Hardware-Katalog die entsprechende Siemens S7-300 CPU, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzt, wie z.B. die Siemens CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2). Platzieren Sie diese auf "Slot"-Nummer 2.
4. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
5. ➔ Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".

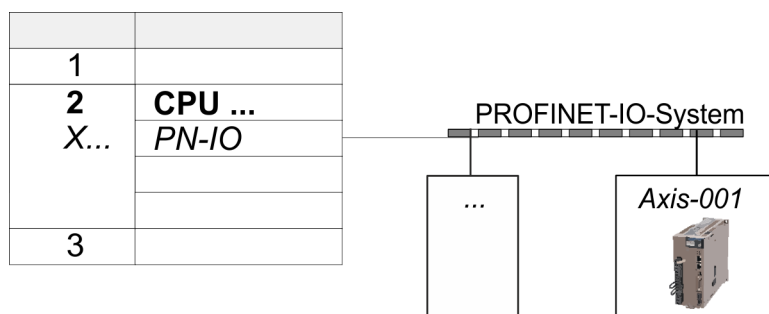


6. ➔ Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an.
7. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
8. ➔ Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.

Sigma-7 PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein Sigma-7 PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. ➔ Wählen Sie Ihren Sigma-7 PROFINET Antrieb "SGD7S-xxxAC0xxxx" aus dem Hardware-Katalog und ziehen Sie ihn auf das "PROFINET-IO-System".
 - ➔ Der Sigma-7 PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. ➔ Klicken Sie auf das Sigma-7 IO-Device und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschaftsdialog.
3. ➔ Vergeben Sie einen passenden "Gerätenamen" wie Axis-001.
4. ➔ Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].



0	Axis-001		
...	...		
1	DO with ... teleg. 100...		
...	Parameter Access P...		
...	YASKAWA telegram...		
...	...		

5. ➔ Blenden Sie im Hardware-Katalog die Komponenten des Sigma-7 PROFINET Antriebs "SGD7S-xxxAC0xxxx" ein und ziehen Sie die Komponente "DO with YASKAWA teleg. 100..." auf Slot 1 des Sigma-7 PROFINET Antriebs.
 - ➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

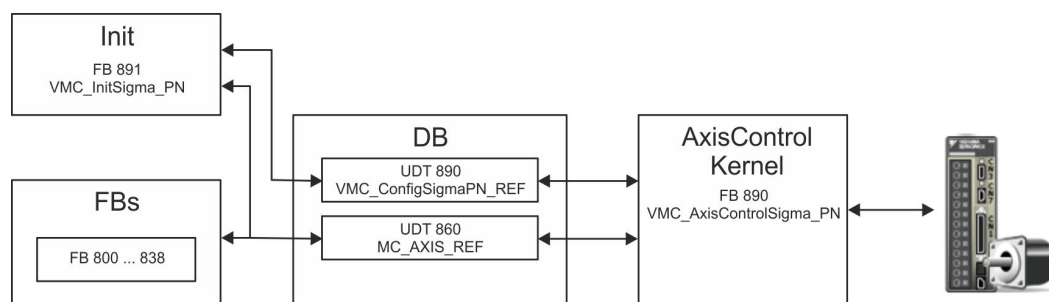
- Anwenderprogramm → 208
- FB 891 - VMC InitSigma_PN → 240

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGD7S-xxxAC0xxxx				2035
X1	PN-IO				2034
X1 P1	Port 1				2033
X1 P2	Port 2				2032
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2044
1.1	Parameter Access Point				2044
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		28-55	32-63	

4.2.4.4 Anwender-Programm

4.2.4.4.1 Programmstruktur



- DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achse-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

 - UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.

Spezifische Datenstruktur für *Sigma-5/7* PROFINET.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 891 - *VMC_InitSigma_PN*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*

- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Dieser Baustein ist eine Kombination aus einem *Kernel* und einem *AxisControl* Baustein und kommuniziert über PROFINET mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeranforderungen und gibt Statusmeldungen zurück.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*, haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ FB 800 ... FB 838 - *PLCopen*

- Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

4.2.4.4.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➞ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➞ Laden Sie aus dem Downloadbereich unter "*Controls Library*" die *Simple Motion Control Library*.
3. ➞ Öffnen Sie mit "*Datei → Dearchivieren*" das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.
4. ➞ Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
5. ➞ Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].

Alarm-OBs anlegen

1. ➞ Klicken Sie in Ihrem Projekt auf "*Bausteine*" und wählen Sie "*Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Organisationsbaustein*".
 - ➡ Das Dialogfenster "*Eigenschaften Organisationsbaustein*" öffnet sich.
2. ➞ Fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.

Bausteine in Projekt kopieren

➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "Bausteine" Ihres Projekts:

- *Sigma* PROFINET:
 - UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF ➔ "[UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF - Sigma-5/7 PROFINET Datenstruktur Achskonfiguration](#)"...Seite 236
 - FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN ➔ "[FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET](#)"...Seite 236
 - FB 891 - VMC_InitSigma_PN ➔ "[FB 891 - VMC_InitSigma_PN - Sigma-5/7 PROFINET Initialisierung](#)"...Seite 240
- Axis Control
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF ➔ "[UDT 860 - MC_AXIS_REF - Datenstruktur Achsdaten](#)"...Seite 491
 - FB 860 - VMC_AxisControl ➔ "[FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle](#)"...Seite 491

Achs-DB anlegen

1. ➔ Klicken Sie in Ihrem Projekt auf "Bausteine" und wählen Sie "Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein".

Geben Sie folgende Parameter an:

- Name und Typ
 - Die DB-Nr. als "Name" können Sie frei wählen wie z.B. DB 10.
 - Stellen Sie "Global-DB" als "Typ" ein.
- Symbolischer Name
 - Geben Sie "Axis01" an.

Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].

➔ Der Baustein wird angelegt.

2. ➔ Öffnen Sie DB 10 "Axis01" durch Doppelklick.

- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 890 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



DB10

Adresse	Name	Typ	...
		Struct	
...	Config	"VMC_ConfigSigmaPN_REF"	
...	Axis	"MC_AXIS_REF"	
...		END_STRUCT	

OB 1 - Konfiguration der Achsen

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:
FB 891 - VMC_InitSigma_PN, DB 891



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Hardware-Konfiguration ➔ [195](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGD7S-xxxAC0xxxx				2035
X1	PN-IO				2034
X1 P1	Port 1				2033
X1 P2	Port 2				2032
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2044
1.1	Parameter Access Point				2044
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		28-55	32-63	

Beispielaufruf

```
CALL "VMC_InitSigma_PN" , "VMC_InitSigma_PN_1"
Enable                := "InitS7PN1_Enable"
LogicalAddress        := 28 //HW config: Smallest IO addr.
ParaAccessPointAddress := 2044 //HW config: Diag addr.
InputsStartAddress    := 28 //HW config: Telegr. 100 start I addr.
OutputsStartAddress   := 32 //HW config: Telegr. 100 start O addr.
EncoderType           := 1
EncoderResolutionBits := 20
FactorPosition        := 1.048576e+006
FactorVelocity        := 1.048576e+006
FactorAcceleration    := 1.048576e+006
OffsetPosition        := 0.000000e+000
MaxVelocityApp        := 5.000000e+001
MaxAccelerationApp    := 1.000000e+002
MaxDecelerationApp    := 1.000000e+002
MaxVelocityDrive      := 6.000000e+001
MaxPosition           := 1.048500e+003
MinPosition           := -1.048514e+003
EnableMaxPosition     := TRUE
```

```

EnableMinPosition      :=TRUE
MinUserPosition        := "InitS7PN1_MinUserPos"
MaxUserPosition        := "InitS7PN1_MaxUserPos"
Valid                  := "InitS7PN1_Valid"
Error                  := "InitS7PN1_Error"
ErrorID                := "InitS7PN1_ErrorID"
Config                 := "Axis01".Config
Axis                   := "Axis01".Axis

```

AxisControl verbinden

FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN, DB 890 ➔ ["FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET"...Seite 236](#)

Der Baustein verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über PROFINET weiter.

```

CALL "VMC_AxisControlSigma_PN" , "DI_AxisControlSigmaPN01"
AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Direction       := "AxCtrl1_Direction"
Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration    := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration    := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive     := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative     := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity     := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady       := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled     := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError       := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID     := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning    := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError      := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID    := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed         := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState    := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition  := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity  := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone         := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy         := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted      := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError        := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID     := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis            := "Axis01".Axis

```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN mit Instanz-DB
- FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie "*Projekt → Alles übersetzen*" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init* Baustein FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit *Enable* = TRUE auf.

➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der *Init*-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN oder mit den PLCopen Bausteinen.

4.2.5 Einsatz im Siemens TIA Portal - Yaskawa CPUs bzw. Siemens S7-300 CPUs

4.2.5.1 Hardware-Konfiguration System MICRO bzw. SLIO









Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V14.
- Die Projektierung der System MICRO bzw. SLIO CPU erfolgt im Siemens TIA Portal in Form eines virtuellen PROFINET IO Devices.
Das PROFINET IO Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens TIA Portal konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.

GSDML-Datei für System MICRO bzw. SLIO installieren

Die Installation des PROFINET-IO-Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1.  Gehen Sie in das *"Download Center"* von www.yaskawa.eu.com.
2.  Laden Sie unter *"GSDML"* die Konfigurationsdatei für Ihre System MICRO bzw. SLIO CPU.
3.  Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4.  Starten Sie das Siemens TIA Portal.
5.  Schließen Sie alle Projekte.
6.  Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
7.  Gehen Sie auf *"Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren"*.
8.  Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.

- ➔ Nach der Installation wird der Hardware-Katalog aktualisiert und das Siemens TIA Portal beendet. Nach einem Neustart des Siemens TIA Portals finden Sie das entsprechende PROFINET-IO-Device unter *"Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → I/O → VIPA ..."*.

Von Yaskawa gibt es folgende PROFINET-IO-Devices:

- System MICRO: *"... Micro PLC"*
- System SLIO: *"... System SLIO"*



Damit die Komponenten von Yaskawa angezeigt werden können, müssen Sie im Hardware-Katalog bei "Filter" den Haken entfernen.







GSDML-Datei für *Sigma-7* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-7* PROFINET Antrieb finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im *"Download Center"*.

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:




- GSDML-V2.33-Yaskawa-SGD7S-xxxAC0xxx-20170914.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1.  Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
 2.  Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
 3.  Starten Sie das Siemens TIA Portal.
 4.  Schließen Sie alle Projekte.
 5.  Gehen Sie auf *"Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren"*.
 6.  Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
- ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-7* Antrieb unter *"Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ..."*.

CPU im Projekt anlegen

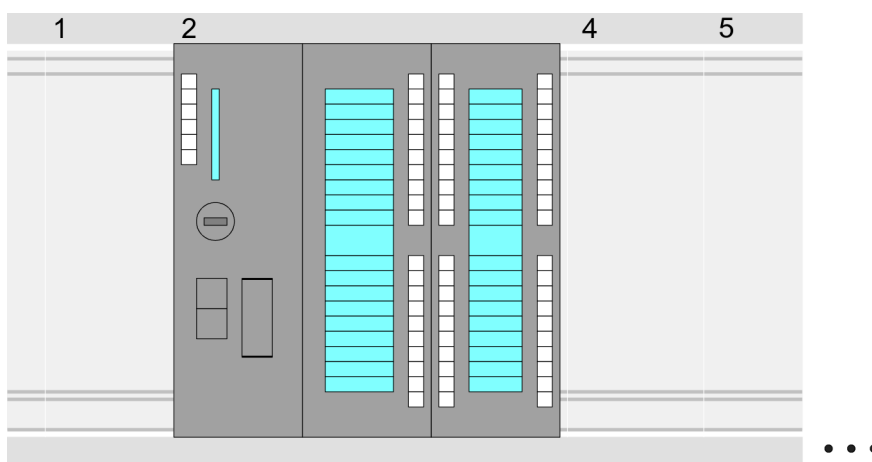
Um kompatibel mit dem Siemens TIA Portal zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1.  Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.
2.  Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
3.  Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf *"Neues Gerät hinzufügen"*.

4. ➔ Wählen Sie, abhängig von der eingesetzten CPU von Yaskawa, folgende CPU von Siemens aus:

Yaskawa CPU	zu projektieren als SIMATIC S7-300 > ...
M13-CCF0000 ab V2.4.12	CPU 314C-2 PN/DP (6ES7 314-6EH04-0AB0 V3.3)
013-CCF0R00 ab V2.4.12	CPU 314C-2 PN/DP (6ES7 314-6EH04-0AB0 V3.3)
014-CEF0R01 ab V2.4.12	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
015-CEFNR00 ab V2.4.16	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
015-CEFPR01 ab V2.4.12	CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
017-CEFPR00 ab V2.4.12	CPU 317-2PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2)

- ➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt wie z.B. für das System MICRO die CPU 314C-2 PN/DP.



Geräteübersicht:

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC...		2		CPU 314C-2PN/DP	
MPI-Schnittstelle...		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnitt...		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
DI24/DO16...		2 5		DI24/DO16	
AI5/AO2...		2 6		AI5/AO2	
Zählen...		2 7		Zählen	
...					

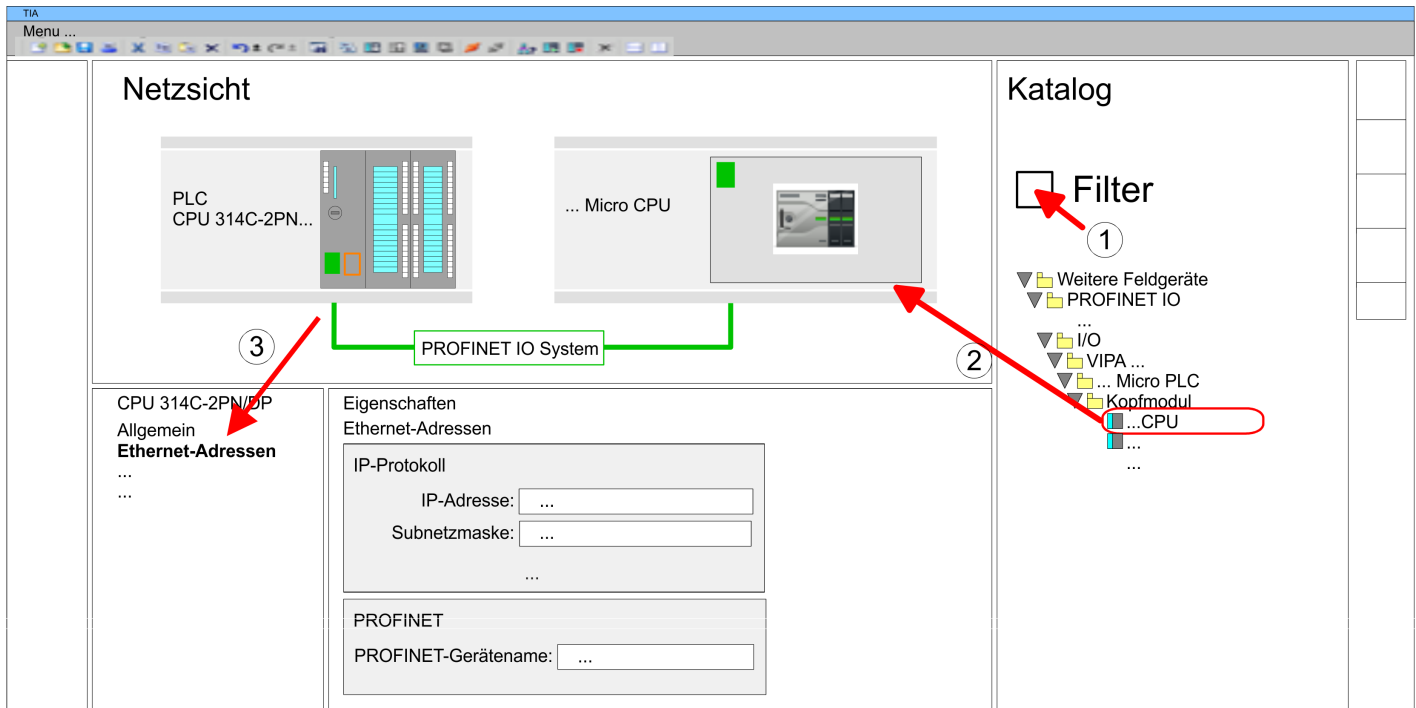
Anbindung CPU als PROFINET-IO-Device

- ➔ Wechseln Sie im *Projektbereich* in die "Netzsicht".
- ➔ Navigieren Sie im Hardware-Katalog zu "*Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → I/O → VIPA ...*" und binden Sie das Slave-System an die CPU an, indem Sie dies aus dem Hardware-Katalog in die *Netzsicht* ziehen und dieses über PROFINET an die CPU anbinden.

Von Yaskawa gibt es folgende PROFINET-IO-Devices:

- System MICRO: "... *Micro PLC*"
- System SLIO: "... *System SLIO*"

3. ➔ Klicken Sie in der *Netzansicht* auf den PROFINET-Teil der Siemens CPU und geben Sie in "*Eigenschaften*" unter "*Ethernet-Adressen*" im Bereich "*IP-Protokoll*" gültige IP-Adressdaten an.
4. ➔ Geben Sie unter "*PROFINET*" einen "*PROFINET Gerätenamen*" an. Der Geräte-name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



5. ➔ Wählen Sie in der *Netzansicht* das IO-Device wie z.B. "... MICRO PLC" an und wechseln Sie in die *Geräteübersicht*.
 - ➔ In der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... MICRO PLC" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre System MICRO bzw. SLIO Module platzieren.

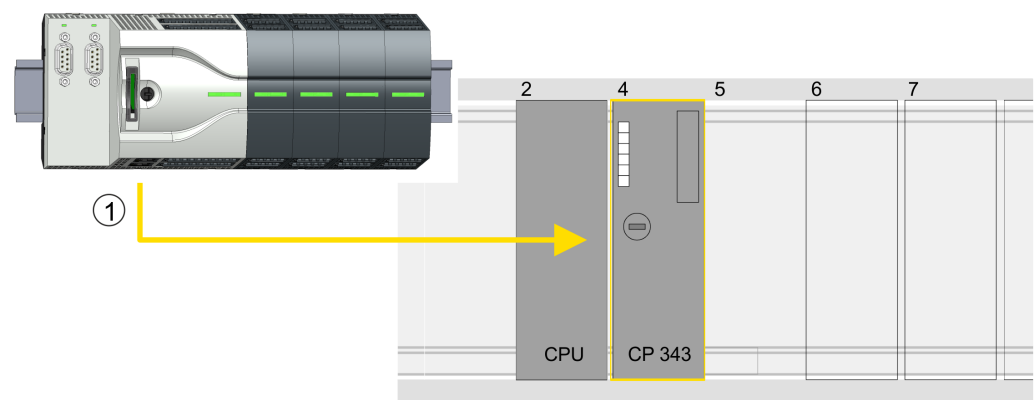
Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Damit Sie auf die entsprechende Ethernet-Schnittstelle online zugreifen können, müssen Sie dieser durch die "Initialisierung" bzw. "Urtaufe" IP-Adress-Parameter zuweisen. Bitte beachten Sie, dass Sie die IP-Adress-Daten in Ihr Projekt für den CP 343-1 übernehmen.



Näheres zur Urtaufe und zum Einsatz des Ethernet-PG/OP-Kanals finden Sie im Handbuch zu Ihrer CPU.

1. ➔ Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 des Siemens-Systems den Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. ➔ Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX30 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP unter "*Eigenschaften*" die IP-Adress-Daten aus der Urtaufe an.
3. ➔ Ordnen Sie den CP einem "*Subnetz*" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!
4. ➔ Übertragen Sie Ihr Projekt in Ihre CPU
 - ➔ Die IP-Adress-Daten werden in Ihr Projekt übernommen. Beispielhaft wird dies nachfolgend am System MICRO gezeigt.



(1) Ethernet-PG/OP-Kanal

Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 314C-2PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		
CP 343-1		4		CP 343-1	
...		

Sigma-7 PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-7* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. ➤ Wählen Sie Ihren *Sigma-7* PROFINET Antrieb "*SGD7S-xxxAC0xxxx*" aus dem Hardware-Katalog unter "*Weitere Feldgeräte* → *PROFINET IO* → *Drives* → *Yaskawa ...*" und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
➤ Der *Sigma-7* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. ➤ Klicken Sie auf das *Sigma-7* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü* → *Gerätekonfiguration*" die "*Geräteübersicht*".
3. ➤ Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie Axis-001.

Axis-001



4. Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
Axis-001		0		SGD7S-xxxAC0xxxx	
PN-IO		0 X1		SGD7S-xxxAC0xxxx	
DO w/ Yaskawa teleg. 100, PZD...		1		DO w/ Yaskawa teleg. 100, PZD-16/14	
Parameter Access Point		1 1		Parameter Access Point	
Yaskawa telegram, PZD-16/14		1 2		Yaskawa telegram, PZD-16/14	
...		

Blenden Sie im Hardware-Katalog die Module des Sigma-7 PROFINET Antriebs "SGD7S-xxxAC0xxxx" ein und ziehen Sie die Komponente "DO w/ YASKAWA teleg. 100..." auf "Steckplatz 1" des Sigma-7 PROFINET Antriebs.

➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress:
Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...":
Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress":
Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Anwenderprogramm ➔ [225](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGD7S-xxxAC0xxxx				2035
X1	PN-IO				2034
X1 P1	Port 1				2033
X1 P2	Port 2				2032
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2044
1.1	Parameter Access Point				2044
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		28-55	32-63	

4.2.5.2 Hardware-Konfiguration System 300S**Voraussetzung****Übersicht**

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V14.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens TIA Portal konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.
- Die Bausteine können Sie bei folgenden CPUs einsetzen:
 - System 300S CPU 315-4PN43
 - System 300S CPU 315-4PN23
 - System 300S CPU 317-4PN23
- Die Projektierung der System 300S PROFINET CPU erfolgt im Siemens TIA Portal als entsprechende Siemens CPU.
 - Die CPUs 315-4PNxx sind als Siemens CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2) zu projektieren.
 - Die CPU 317-4PN23 ist als Siemens CPU 317-2 PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2) zu projektieren.







GSDML-Datei für *Sigma-7* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-7* PROFINET Antrieb finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im "Download Center".

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:

- GSDML-V2.33-Yaskawa-SGD7S-xxxAC0xxxx-20170914.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

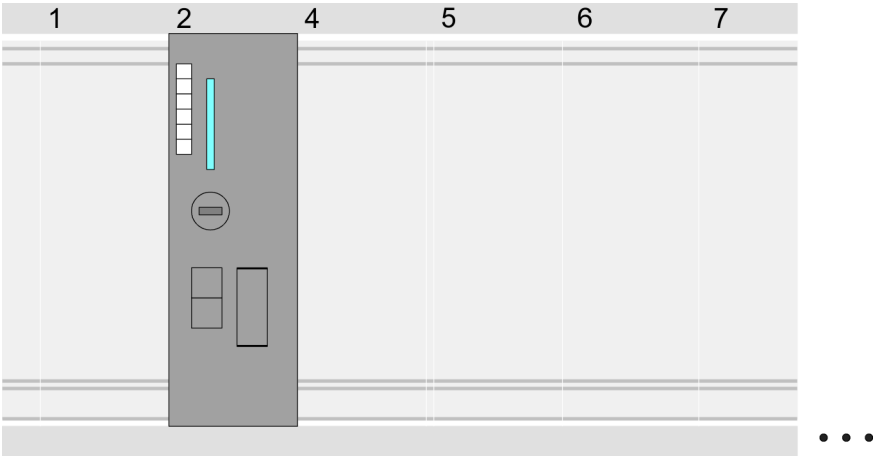
1.  Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
2.  Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3.  Starten Sie das Siemens TIA Portal.
4.  Schließen Sie alle Projekte.
5.  Gehen Sie auf "Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren".
6.  Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-7* Antrieb unter "Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ...".

CPU im Projekt anlegen

Um kompatibel mit dem Siemens TIA Portal zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1.  Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.

2. ➤ Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
3. ➤ Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "*Neues Gerät hinzufügen*".
4. ➤ Wählen Sie, abhängig von der eingesetzten CPU von Yaskawa, folgende CPU von Siemens aus:
 - Die CPUs 315-4PNxx sind als Siemens CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2) zu projektieren.
 - Die CPU 317-4PN23 ist als Siemens CPU 317-2 PN/DP (6ES7 317-2EK14-0AB0 V3.2) zu projektieren.➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt wie z.B. für die CPU 315-4PN23 die CPU 315-2 PN/DP.



Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 315-2PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		

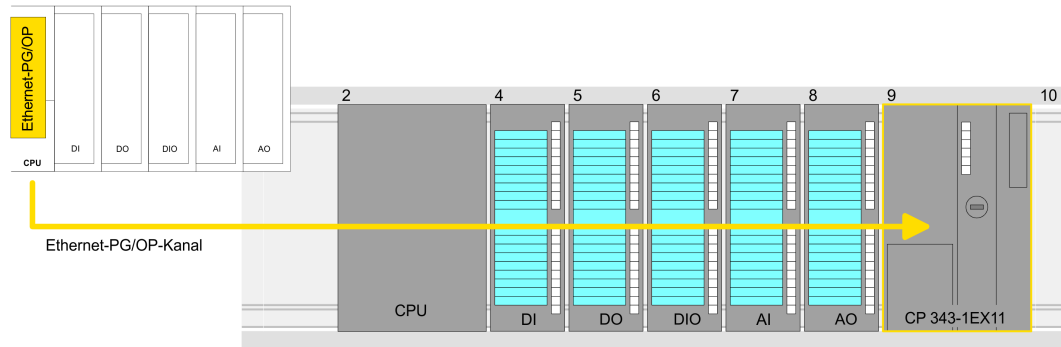
Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Damit Sie auf die entsprechende Ethernet-Schnittstelle online zugreifen können, müssen Sie dieser durch die "Initialisierung" bzw. "Urtaufe" IP-Adress-Parameter zuweisen. Bitte beachten Sie, dass Sie die IP-Adress-Daten in Ihr Projekt für den CP 343-1 übernehmen.



Näheres zur Urtaufe und zum Einsatz des Ethernet-PG/OP-Kanals finden Sie im Handbuch zu Ihrer CPU.

- 1. Projektieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal immer als letztes Modul nach den gesteckten System 300 Modulen einen Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX11 0XE0).
- 2. Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX11 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP unter "Eigenschaften" die IP-Adress-Daten aus der Urtaufe an.
- 3. Ordnen Sie den CP einem "Subnetz" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!
- 4. Übertragen Sie Ihr Projekt in Ihre CPU
 - Die IP-Adress-Daten werden in Ihr Projekt übernommen. Beispielhaft wird dies nachfolgend an der CPU 315-4PN23 gezeigt.



Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC...		2		CPU 315-2PN/DP	
...		
DI...		4		DI...	
DO...		5		DO...	
DIO...		6		DIO...	
AI...		7		AI...	
AO...		8		AO...	
 CP 343-1		9		CP 343-1	

Sigma-7 PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein Sigma-7 PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. ➔ Wählen Sie Ihren *Sigma-7* PROFINET Antrieb "*SGD7S-xxxAC0xxxx*" aus dem Hardware-Katalog unter "*Weitere Feldgeräte* → *PROFINET IO* → *Drives* → *Yaskawa ...*" und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
➔ Der *Sigma-7* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. ➔ Klicken Sie auf das *Sigma-7* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü* → *Gerätekonfiguration*" die "*Geräteübersicht*".
3. ➔ Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie *Axis-001*.

Axis-001



4. ➔ Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
Axis-001		0		SGD7S-xxxAC0xxxx	
PN-IO		0 X1		SGD7S-xxxAC0xxxx	
DO w/ Yaskawa teleg.100,PZD...		1		DO w/ Yaskawa teleg.100,PZD-16/14	
Parameter Access Point		1 1		Parameter Access Point	
Yaskawa telegram, PZD-16/14		1 2		Yaskawa telegram, PZD-16/14	
...		

Blenden Sie im Hardware-Katalog die Module des *Sigma-7* PROFINET Antriebs "*SGD7S-xxxAC0xxxx*" ein und ziehen Sie die Komponente "*DO w/ YASKAWA teleg.100...*" auf "*Steckplatz 1*" des *Sigma-7* PROFINET Antriebs.

- ➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress: Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...": Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress": Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress": Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Anwenderprogramm ➔ 225
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ 240

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGD7S-xxxAC0xxxx				2035
X1	PN-IO				2034
X1 P1	Port 1				2033
X1 P2	Port 2				2032
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2044
1.1	Parameter Access Point				2044
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		28-55	32-63	

4.2.5.3 Hardware-Konfiguration Siemens S7-300

Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V14.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens TIA Portal konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.
- Die Bausteine können Sie bei allen aktuellen Siemens S7-300 CPUs einsetzen, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzen.

GSDML-Datei für Sigma-7 PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den Sigma-7 PROFINET Antrieb finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im "Download Center".

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:

- GSDML-V2.33-Yaskawa-SGD7S-xxxAC0xxxx-20170914.xml

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

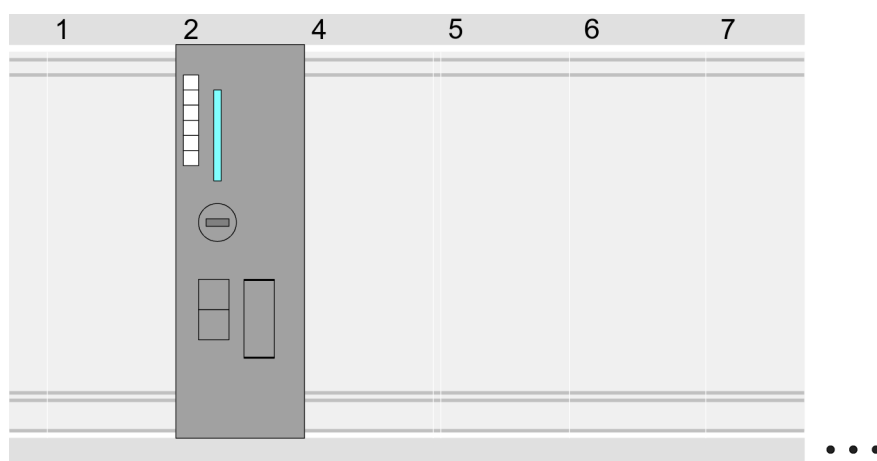
1. ➔ Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.

2. Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3. Starten Sie das Siemens TIA Portal.
4. Schließen Sie alle Projekte.
5. Gehen Sie auf "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren*".
6. Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-7* Antrieb unter "*Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ...*".

CPU im Projekt anlegen

Im TIA Portal sind folgende Schritte durchzuführen:

1. Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.
2. Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
3. Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "*Neues Gerät hinzufügen*".
4. Wählen Sie die entsprechende Siemens S7-300 CPU, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzt, wie z.B. die CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2).
 - ➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.



Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 315-2PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		

Sigma-7 PROFINET Antrieb einfügen und konfigurieren

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-7* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. Wählen Sie Ihren *Sigma-7* PROFINET Antrieb "*SGD7S-xxxAC0xxxx*" aus dem Hardware-Katalog unter "*Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ...*" und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
 - ➔ Der *Sigma-7* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. Klicken Sie auf das *Sigma-7* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü → Gerätekonfiguration*" die "*Geräteübersicht*".
3. Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie Axis-001.

Axis-001



4. Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
Axis-001		0		SGD7S-xxxAC0xxxx	
PN-IO		0 X1		SGD7S-xxxAC0xxxx	
DO w/ Yaskawa teleg. 100, PZD...		1		DO w/ Yaskawa teleg. 100, PZD-16/14	
Parameter Access Point		1 1		Parameter Access Point	
Yaskawa telegram, PZD-16/14		1 2		Yaskawa telegram, PZD-16/14	
...		

Blenden Sie im Hardware-Katalog die Module des Sigma-7 PROFINET Antriebs "SGD7S-xxxAC0xxxx" ein und ziehen Sie die Komponente "DO w/ YASKAWA teleg. 100..." auf "Steckplatz 1" des Sigma-7 PROFINET Antriebs.

➔ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress:
Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...":
Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress":
Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

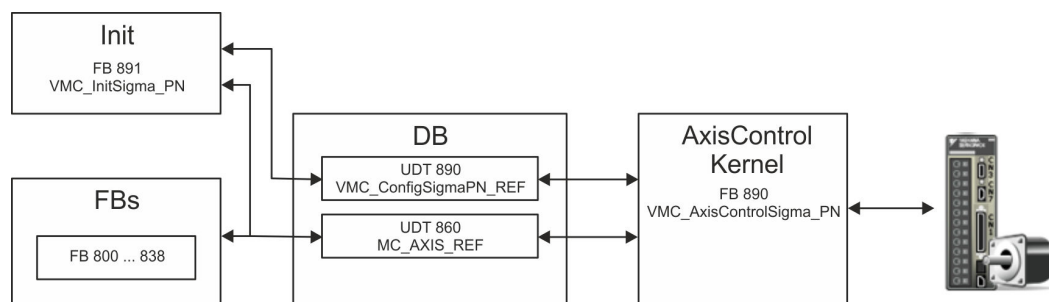
- Anwenderprogramm ➔ [225](#)
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ [240](#)

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGD7S-xxxAC0xxxx				2035
X1	PN-IO				2034
X1 P1	Port 1				2033
X1 P2	Port 2				2032
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2044
1.1	Parameter Access Point				2044
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		28-55	32-63	

4.2.5.4 Anwender-Programm

4.2.5.4.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 890 - *VMC_ConfigSigmaPN_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für *Sigma-5/7* PROFINET.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 891 - *VMC_InitSigma_PN*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*

- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Dieser Baustein ist eine Kombination aus einem *Kernel* und einem *AxisControl* Baustein und kommuniziert über PROFINET mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeranforderungen und gibt Statusmeldungen zurück.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 890 - *VMC_AxisControlSigma_PN*, haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ FB 800 ... FB 838 - PLCopen

- Die PLCopen-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

4.2.5.4.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➔ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter "Controls Library" die *Simple Motion Control Library*.
Die Bibliothek liegt für die entsprechende TIA Portal Version als gepackte zip-Datei vor.
3. ➔ Starten Sie mit einem Doppelklick auf die Datei ...TIA_Vxx.zip ihr Unzip-Programm, entpacken Sie Dateien und Ordner in ein Arbeitsverzeichnis für das Siemens TIA Portal.
4. ➔ Wechseln Sie im Siemens TIA Portal in die *Projektansicht*.
5. ➔ Wählen Sie auf der rechten Seite die Task-Card "Bibliotheken".
6. ➔ Klicken Sie auf "Globale Bibliothek".
7. ➔ Klicken Sie innerhalb der "Globalen Bibliothek" auf die freie Fläche und wählen Sie "Kontextmenü → Bibliothek dearchivieren".
8. ➔ Navigieren Sie zu ihrem Arbeitsverzeichnis und laden Sie die Datei ...Simple Motion.zalxx.

Alarm-OBs anlegen

1. ➔ Klicken Sie auf "Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen".
➔ Das Dialogfenster "Neuen Baustein hinzufügen" öffnet sich.
2. ➔ Geben Sie OB 57 an und bestätigen Sie mit [OK].
➔ Der OB 57 wird angelegt.
3. ➔ Fügen Sie nacheinander OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.

Bausteine in Projekt kopieren

1. ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "Programmbausteine" Ihres Projekts:
 - Sigma PROFINET:
 - FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN ➔ ["FB 890 - VMC_Axis-ControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET"...Seite 236](#)
 - FB 891 - VMC_InitSigma_PN ➔ ["FB 891 - VMC_InitSigma_PN - Sigma-5/7 PROFINET Initialisierung"...Seite 240](#)
2. ➔ Ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "PLC-Datentypen" Ihres Projekts:
 - Sigma PROFINET:
 - UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF ➔ ["UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF - Sigma-5/7 PROFINET Datenstruktur Achskonfiguration"...Seite 236](#)
 - Axis Control
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF ➔ ["UDT 860 - MC_AXIS_REF - Datenstruktur Achsdaten"...Seite 491](#)

Achs-DB anlegen

1. ➔ Klicken Sie auf "Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen".
 - ➔ Das Dialogfenster "Baustein hinzufügen" öffnet sich.
2. ➔ Wählen Sie den Bausteintyp "DB Baustein" und vergeben Sie diesem den Namen "Axis01". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 10. Geben Sie DB 10 an und legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
 - ➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.
3. ➔ Legen Sie in "Axis01" folgende Variablen an:
 - "Config" vom Typ UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF.
Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
 - "Axis" vom Typ UDT 860 - MC_AXIS_REF.
Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.

OB 1 - Konfiguration der Achsen

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:
FB 891 - VMC_InitSigma_PN, DB 891



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des FB 891 - VMC InitSigma_PN:

- Moduleeigenschaft "Parameter Access Point": Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: ParaAccessPointAddress:
Angabe der Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Steckplatzübersicht.
- Moduleeigenschaft "YASKAWA Telegram PZD...":
Jeweilige Startadresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "InputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Eingabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "OutputsStartAddress":
Angabe der Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs.
 - FB 891 - VMC InitSigma_PN: "LogicalAddress":
Angabe des kleineren Werts der Startadressen des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs.

- Hardware-Konfiguration ➔ 211
- FB 891 - VMC InitSigma_PN ➔ 240

Beispiel Hardware-Konfiguration

Slot	Baugruppe	...	E-Adr.	A-Adr.	Diagnoseadresse
0	SGD7S-xxxAC0xxxx				2035
X1	PN-IO				2034
X1 P1	Port 1				2033
X1 P2	Port 2				2032
1	DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14				2044
1.1	Parameter Access Point				2044
1.2	YASKAWA telegram, PZD-16/14		28-55	32-63	

Beispielaufruf

```

CALL "VMC_InitSigma_PN" , "VMC_InitSigma_PN_1"
Enable           := "InitS7PN1_Enable"
LogicalAddress   := 28 //HW config: Smallest IO addr.
ParaAccessPointAddress := 2044 //HW config: Diag addr.
InputsStartAddress := 28 //HW config: Telegr. 100 start I addr.
OutputsStartAddress := 32 //HW config: Telegr. 100 start O addr.
EncoderType      := 1
EncoderResolutionBits := 20
FactorPosition   := 1.048576e+006
FactorVelocity   := 1.048576e+006
FactorAcceleration := 1.048576e+006
OffsetPosition   := 0.000000e+000
MaxVelocityApp   := 5.000000e+001
MaxAccelerationApp := 1.000000e+002
MaxDecelerationApp := 1.000000e+002
MaxVelocityDrive  := 6.000000e+001
MaxPosition      := 1.048500e+003
MinPosition      := -1.048514e+003
EnableMaxPosition := TRUE
EnableMinPosition := TRUE
MinUserPosition   := "InitS7PN1_MinUserPos"
MaxUserPosition   := "InitS7PN1_MaxUserPos"
Valid             := "InitS7PN1_Valid"
Error             := "InitS7PN1_Error"
ErrorID           := "InitS7PN1_ErrorID"
Config            := "Axis01".Config
Axis              := "Axis01".Axis

```

AxisControl verbinden

FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN, DB 890 ➔ ["FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET"...Seite 236](#)

Der Baustein verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über PROFINET weiter.

```

CALL "VMC_AxisControlSigma_PN" , "DI_AxisControlSigmaPN01"
AxisEnable       := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset        := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute      := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition     := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute      := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Direction        := "AxCtrl1_Direction"
Velocity         := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration     := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration     := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive      := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative      := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity      := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration  := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration  := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady        := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled      := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError        := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID      := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning     := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError       := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID     := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed          := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation  := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState     := "AxCtrl1_PLCopenState"

```



```

ActualPosition      := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity      := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone             := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy             := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted          := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError            := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID          := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive   := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative   := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive    := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive    := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive    := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive    := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis                := "Axis01".Axis

```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN mit Instanz-DB
- FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init* Baustein FB 891 - VMC_InitSigma_PN mit *Enable* = TRUE auf.

➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN oder mit den PLCopen Bausteinen.

4.2.6 Einsatz im Siemens TIA Portal - Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs

4.2.6.1 Hardware-Konfiguration Siemens S7-1200 bzw. S7-1500

Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V15.
- Damit der PROFINET Antrieb im Siemens TIA Portal konfiguriert werden kann, muss die entsprechende GSDML-Datei installiert sein.
- Die Bausteine können Sie bei folgenden Siemens-CPU's einsetzen:
 - Alle Siemens S7-1200 mit FW V4.2, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzen.
 - Alle Siemens S7-1500 mit FW V2.5, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzen.







GSDML-Datei für *Sigma-7* PROFINET Antrieb installieren

Die GSDML-Datei für den *Sigma-7* PROFINET Antrieb finden Sie auf www.yaskawa.eu.com im "*Download Center*".

Bitte verwenden Sie folgende GSDML:





- GSDML-V2.33-Yaskawa-SGD7S-xxxAC0xxx-20170914.xml

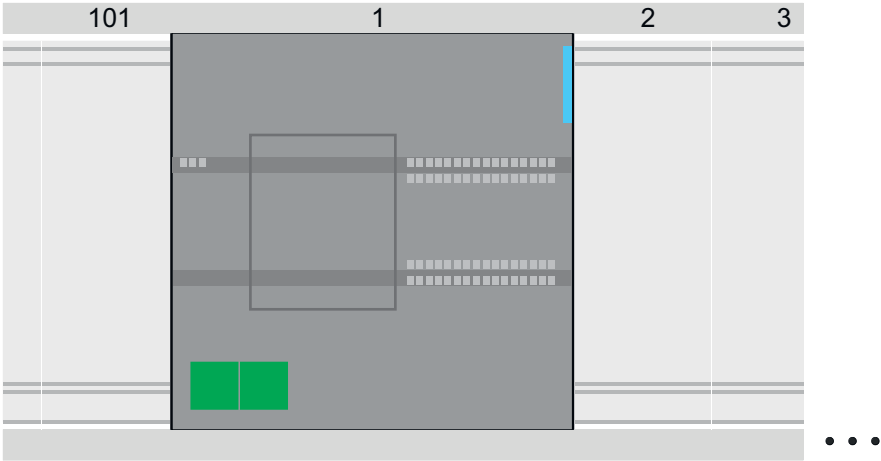
Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1.  Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende GSDML-Datei herunter.
2.  Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
3.  Starten Sie das Siemens TIA Portal.
4.  Schließen Sie alle Projekte.
5.  Gehen Sie auf "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren*".
6.  Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das PROFINET IO Device für den *Sigma-7* Antrieb unter "*Weitere Feldgeräte → PROFINET IO → Drives → Yaskawa ...*".

CPU im Projekt anlegen

Im Siemens TIA Portal sind folgende Schritte durchzuführen:

1.  Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.
2.  Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
3.  Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "*Neues Gerät hinzufügen*".
4.  Wählen Sie die entsprechende Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPU, welche einen PROFINET-IO-Controller besitzt wie z.B. die Siemens CPU 1215C DC/DC/DC (6ES7 215-1AG40-0xB0).
 - ➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.



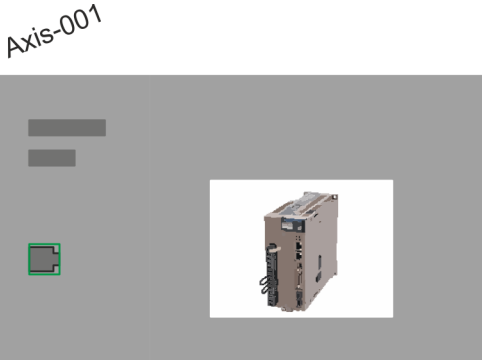
Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
...	...	101
PLC ...		1		CPU 1215C DC/DC/DC	
...		
PROFINET-Schnittstelle		1 X1		PROFINET-Schnittstelle	
...		

**Sigma-7 PROFINET Antrieb
einfügen und konfigurieren**

Bei der Konfiguration ist für jede Achse ein *Sigma-7* PROFINET-IO-Device zu konfigurieren.

1. ➤ Wählen Sie Ihren *Sigma-7* PROFINET Antrieb "*SGD7S-xxxAC0xxxx*" aus dem Hardware-Katalog unter "*Weitere Feldgeräte* → *PROFINET IO* → *Drives* → *Yaskawa* ..." und ziehen Sie ihn auf das "*PROFINET-IO-System*".
➡ Der *Sigma-7* PROFINET Antrieb wird an den IO-Controller angebunden und kann nun konfiguriert werden.
2. ➤ Klicken Sie auf das *Sigma-7* IO-Device und öffnen Sie mit "*Kontextmenü* → *Gerätekonfiguration*" die "*Geräteübersicht*".
3. ➤ Vergeben Sie einen passenden "*Gerätenamen*" wie *Axis-001*.
4. ➤ Blenden Sie im Hardware-Katalog die Module des *Sigma-7* PROFINET Antriebs "*SGD7S-xxxAC0xxxx*" ein und ziehen Sie die Komponente "*DO w/ YASKAWA telegr.100...*" auf "*Steckplatz 1*" des *Sigma-7* PROFINET Antriebs.
➡ Telegram 100 wird mit den entsprechenden Untergruppen eingefügt.



Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
Axis-001		0		SGD7S-xxxAC0xxxx	
PN-IO		0 X1		SGD7S-xxxAC0xxxx	
DO w/ Yaskawa teleg.100,PZD...		1		DO w/ Yaskawa teleg.100,PZD-16/14	
Parameter Access Point		1 1		Parameter Access Point	
Yaskawa telegram, PZD-16/14		1 2		Yaskawa telegram, PZD-16/14	
...		



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des VMC InitSigma_PN:

Parameter für Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs

- HW_ID_ParaAccessPoint
 - HW-Kennung der Hardware-Konfiguration der Achse. ➔ 243
- HW_ID_Telegramm100
 - HW-Kennung des YASKAWA Telegramm 100 der Achse. ➔ 243

- Anwenderprogramm ➔ 225
- VMC InitSigma_PN ➔ 240

Beispiel Hardware-Konfiguration

Baugruppe	Slot
SGD7S-xxxAC0xxxx	0
PN-IO	X1
Port 1	X1 P1
Port 2	X1 P2
DO with YASKAWA teleg.100, PZD-16/14	1
Parameter Access Point	1.1
YASKAWA telegram, PZD-16/14	1.2

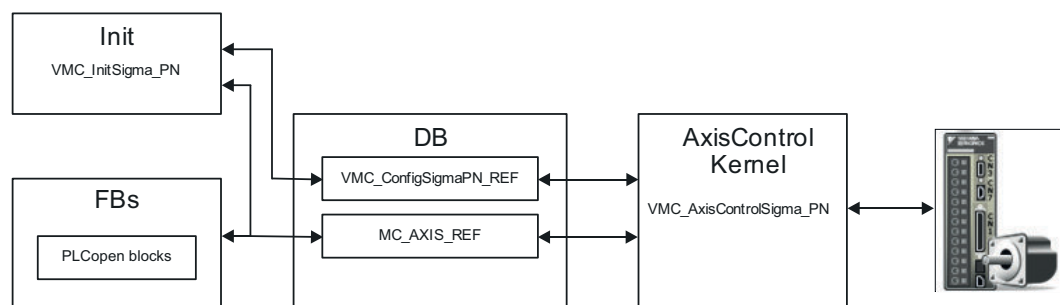
Systemkonstanten	HW-Kennung
Parameter Access Point	279
DO with YASKAWA teleg.100,	278

4.2.6.2 Anwender-Programm



Bitte beachten Sie, dass im Siemens TIA Portal bei Einsatz der Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs ausschließlich Bausteinnamen zum Einsatz kommen. Die Bausteinnummern werden dynamisch vergeben.

4.2.6.2.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT - *VMC_ConfigSigmaPN_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für *Sigma-5/7* PROFINET.

– UDT - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.
Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB - *VMC_InitSigma_PN*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB - *VMC_AxisControlSigma_PN*

- Spezifischer Baustein für *Sigma-5/7* PROFINET.
- Dieser Baustein ist eine Kombination aus einem *Kernel* und einem *AxisControl* Baustein und kommuniziert über PROFINET mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeranforderungen und gibt Statusmeldungen zurück.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum *VMC_AxisControlSigma_PN*, haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ PLCopen blocks - *PLCopen*

- Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

4.2.6.2.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

- ➞ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
- ➞ Laden Sie unter "*Controls Library*" die *Simple Motion Control Library*.
Die Bibliothek liegt für die entsprechende TIA Portal Version als gepackte zip-Datei vor.
- ➞ Starten Sie mit einem Doppelklick auf die Datei ...TIA_Vxx.zip ihr Unzip-Programm, entpacken Sie Dateien und Ordner in ein Arbeitsverzeichnis für das Siemens TIA Portal.
- ➞ Wechseln sie im Siemens TIA Portal in die *Projektansicht*.

5. ➔ Wählen Sie auf der rechten Seite die Task-Card "Bibliotheken".
6. ➔ Klicken Sie auf "Globale Bibliothek".
7. ➔ Klicken Sie innerhalb der "*Globalen Bibliothek*" auf die freie Fläche und wählen Sie "*Kontextmenü → Bibliothek dearchivieren*".
8. ➔ Navigieren Sie zu ihrem Arbeitsverzeichnis und laden Sie die Datei Simple Motion Control 1200 1500.zalxx.



Bitte beachten Sie, dass im Siemens TIA Portal bei Einsatz der Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs ausschließlich Bausteinnamen zum Einsatz kommen. Die Bausteinnummern werden dynamisch vergeben.

Bausteine in Projekt kopieren

1. ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*Programmbausteine*" Ihres Projekts:
 - Sigma PROFINET:
 - VMC_AxisControlSigma_PN ➔ [236](#)
 - VMC_InitSigma_PN ➔ [240](#)
2. ➔ Ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*PLC-Datentypen*" Ihres Projekts:
 - Sigma PROFINET:
 - VMC_ConfigSigmaPN_REF ➔ [236](#)
 - Axis Control
 - MC_AXIS_REF ➔ [491](#)

Achs-DB anlegen

1. ➔ Klicken Sie auf "*Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen*".
 - ➔ Das Dialogfenster "*Baustein hinzufügen*" öffnet sich.
2. ➔ Wählen Sie den Bausteintyp "*DB Baustein*" und vergeben Sie diesem den Namen "Axis01". Legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
 - ➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.
3. ➔ Legen Sie in "Axis01" folgende Variablen an:
 - "*Config*" vom Typ VMC_ConfigSigmaPN_REF.
Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
 - "*Axis*" vom Typ MC_AXIS_REF.
Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.

OB 1 - Konfiguration der Achsen

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende Aufrufe:
VMC_InitSigma_PN



Die Verbindung zwischen den Achsen in der Hardware-Konfiguration und Ihrem Anwenderprogramm erfolgt durch Angabe folgender Moduleigenschaften in den Aufrufparametern des VMC InitSigma_PN:

Parameter für Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs

- HW_ID_ParaAccessPoint
 - HW-Kennung der Hardware-Konfiguration der Achse. ➔ 243
- HW_ID_Telegramm100
 - HW-Kennung des YASKAWA Telegramm 100 der Achse. ➔ 243

- Hardware-Konfiguration ➔ 229
- VMC InitSigma_PN ➔ 240

Beispiel Hardware-Konfiguration

Baugruppe	Slot
SGD7S-xxxAC0xxxx	0
PN-IO	X1
Port 1	X1 P1
Port 2	X1 P2
DO with YASKAWA telegr.100, PZD-16/14	1
Parameter Access Point	1.1
YASKAWA telegram, PZD-16/14	1.2

Systemkonstanten	HW-Kennung
Parameter Access Point	279
DO with YASKAWA telegr.100,	278

Beispielaufruf - SCL

```
"VMC_InitSigma_PN_DB" (Enable:="InitS7PN1_Enable"
HW_ID_ParaAccessPoint :=279 //HW config: Axis
HW_ID_Telegramm100    :=278 //HW config: Axis
FactorPosition         :=1.048576e+006
FactorVelocity         :=1.048576e+006
FactorAcceleration     :=1.048576e+006
OffsetPosition         :=0.000000e+000
MaxVelocityApp         :=5.000000e+001
MaxAccelerationApp     :=1.000000e+002
MaxDecelerationApp     :=1.000000e+002
MaxVelocityDrive       :=6.000000e+001
MaxPosition            :=1.048500e+003
MinPosition            :=-1.048514e+003
EnableMaxPosition      :=TRUE
EnableMinPosition      :=TRUE
MinUserPosition        :="InitS7PN1_MinUserPos"
MaxUserPosition        :="InitS7PN1_MaxUserPos"
Valid                  :="InitS7PN1_Valid"
Error                  :="InitS7PN1_Error"
ErrorID                :="InitS7PN1_ErrorID"
Config                 :="Axis01".Config
Axis                   :="Axis01".Axis);
```

AxisControl verbinden - SCL VMC_AxisControlSigma_PN ➔ 236

Der Baustein verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über PROFINET weiter.

```
"VMC_AxisControlSigma_PN" (AxisEnable:="AxCtrl1_AxisEnable",
AxisReset:="AxCtrl1_AxisReset",
HomeExecute      :="AxCtrl1_HomeExecute",
HomePosition     :="AxCtrl1_HomePosition",
StopExecute      :="AxCtrl1_StopExecute",
MvVelocityExecute:="AxCtrl1_MvVelExecute",
MvRelativeExecute:="AxCtrl1_MvRelExecute",
MvAbsoluteExecute:="AxCtrl1_MvAbsExecute",
PositionDistance :="AxCtrl1_PositionDistance",
Direction        :="AxCtrl1_Direction",
Velocity         :="AxCtrl1_Velocity",
Acceleration     :="AxCtrl1_Acceleration",
Deceleration     :="AxCtrl1_Deceleration",
JogPositive      :="AxCtrl1_JogPositive",
JogNegative      :="AxCtrl1_JogNegative",
JogVelocity      :="AxCtrl1_JogVelocity",
JogAcceleration  :="AxCtrl1_JogAcceleration",
JogDeceleration  :="AxCtrl1_JogDeceleration",
AxisReady        :="AxCtrl1_AxisReady",
AxisEnabled      :="AxCtrl1_AxisEnabled",
AxisError        :="AxCtrl1_AxisError",
AxisErrorID      :="AxCtrl1_AxisErrorID",
DriveWarning     :="AxCtrl1_DriveWarning",
DriveError       :="AxCtrl1_DriveError",
DriveErrorID     :="AxCtrl1_DriveErrorID",
IsHomed          :="AxCtrl1_IsHomed",
ModeOfOperation  :="AxCtrl1_ModeOfOperation",
PLCopenState     :="AxCtrl1_PLCopenState",
ActualPosition   :="AxCtrl1_ActualPosition",
ActualVelocity   :="AxCtrl1_ActualVelocity",
CmdDone          :="AxCtrl1_CmdDone",
CmdBusy          :="AxCtrl1_CmdBusy",
CmdAborted       :="AxCtrl1_CmdAborted",
CmdError         :="AxCtrl1_CmdError",
CmdErrorID       :="AxCtrl1_CmdErrorID",
DirectionPositive:="AxCtrl1_DirectionPos",
DirectionNegative:="AxCtrl1_DirectionNeg",
SWLimitMinActive :="AxCtrl1_SWLimitMinActive",
SWLimitMaxActive :="AxCtrl1_SWLimitMaxActive",
HWLimitMinActive :="AxCtrl1_HWLimitMinActive",
HWLimitMaxActive :="AxCtrl1_HWLimitMaxActive",
Axis             :="Axis01".Axis);
```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- VMC_AxisControlSigma_PN mit Instanz-DB
- VMC_InitSigma_PN mit Instanz-DB
- MC_Axis_REF
- VMC_ConfigSigmaPN_REF

Zeitlicher Ablauf

1. → Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.
 ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. → Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init* Baustein VMC_InitSigma_PN mit *Enable* = TRUE auf.

- ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. → Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem Funktionsbaustein VMC_AxisControlSigma_PN oder mit den PLCopen Bausteinen.

4.3 Antriebsspezifische Bausteine



Bitte beachten Sie, dass im Siemens TIA Portal bei Einsatz der Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs ausschließlich Bausteinnamen zum Einsatz kommen. Die Bausteinnummern werden dynamisch vergeben.



Die PLCopen-Bausteine zur Achskontrolle finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...](#)Seite 489

4.3.1 UDT 890 - VMC_ConfigSigmaPN_REF - Sigma-5/7 PROFINET Datenstruktur Achskonfiguration

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Informationen zu den Konfigurationsdaten beinhaltet. Die UDT ist speziell angepasst an die Verwendung eines *Sigma-5/7*-Antriebs, welcher über PROFINET angebunden ist.

4.3.2 FB 890 - VMC_AxisControlSigma_PN - Control-Baustein Achskontrolle für Sigma-5/7 PROFINET

Beschreibung

Der FB *VMC_AxisControlSigma_PN* ist eine Kombination aus einem *Kernel* für Sigma-5/7 Achsen für PROFINET und einem *Axis_Control* Baustein zum Ansteuern der Motion Control Funktionen. Mit dem FB *VMC_AxisControlSigma_PN* können Sie die angebundene Achse steuern. Sie können den Status des Antriebs abrufen, den Antrieb ein- bzw. ausschalten oder verschiedene Bewegungskommandos ausführen.



Der Baustein VMC_AxisControlSigma_PN sollte nie gleichzeitig mit dem PLCopen-Baustein MC_Power verwendet werden. Da der VMC_AxisControlSigma_PN Funktionalitäten des MC_Power beinhaltet und immer der aktuellste Befehl vom Kernel ausgeführt wird, kann dies zu einem Fehlverhalten des Antriebs führen.



Bitte beachten Sie, dass durch einen Abbruchversuch einer Bewegung wie z.B. durch eine Referenzfahrt (Homing) der Status des aktuellen Bewegungsauftrags nicht mehr über CmdDone bzw. CmdBusy ermittelt werden kann. Hier sollte die Auswertung der aktuellen Bewegung über die aktuelle Position bzw. Geschwindigkeit und den PLCopen-Status erfolgen.



Wird ein laufender MoveVelocity-Auftrag durch einen neuen MoveRelative- oder MoveAbsolute-Auftrag abgebrochen, so wird der entsprechende Antrieb gestoppt und danach der neue Bewegungs-Auftrag ausgeführt.

Parameter

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
AxisEnable	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Achsenfreigabe <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Die Achse wird freigegeben. – FALSE: Die Achse wird gesperrt.
AxisReset	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Reset Achse <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Reset der Achse wird durchgeführt.
HomeExecute	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Referenzfahrt <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Referenzfahrt wird gestartet.
HomePosition	INPUT	REAL	Bei erfolgreicher Referenzierung wird die Istposition der Achse einmalig gleich Position gesetzt. Die Position ist in der verwendeten Anwindereinheit anzugeben.
StopExecute	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Achse stoppen <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Stoppen der Achse wird gestartet.
MvVelocityExecute	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verfahren der Achse starten <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Die Achse wird auf die angegebene Geschwindigkeit beschleunigt / abgebremst.
MvRelativeExecute	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verfahren der Achse starten <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Die relative Positionierung der Achse wird gestartet.
MvAbsoluteExecute	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verfahren der Achse starten <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Die absolute Positionierung der Achse wird gestartet.
Direction ¹	INPUT	BYTE	Modus für absolute Positionierung: <ul style="list-style-type: none"> ■ 0: kürzester Weg ■ 1: positive Richtung ■ 2: negative Richtung ■ 3: aktuelle Richtung

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
PositionDistance	INPUT	REAL	Absolute Position bzw. relative Wegstrecke je nach Kommando in [Anwendereinheiten].
Velocity	INPUT	REAL	Geschwindigkeitsvorgabe (vorzeichenbehafteter Wert) in [Anwendereinheiten/s].
Acceleration	INPUT	REAL	Beschleunigung in [Anwendereinheiten/s ²].
Deceleration	INPUT	REAL	Verzögerung in [Anwendereinheiten/s ²].
JogPositive	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Achse mit konstanter Geschwindigkeit in positive Richtung verfahren <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Das Verfahren der Achse mit konstanter Geschwindigkeit wird gestartet. – Flanke 1-0: Die Achse wird gestoppt.
JogNegative	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Achse mit konstanter Geschwindigkeit in negative Richtung verfahren <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Das Verfahren der Achse mit konstanter Geschwindigkeit wird gestartet. – Flanke 1-0: Die Achse wird gestoppt.
JogVelocity	INPUT	REAL	Geschwindigkeitsvorgabe für Jogging (positiver Wert) in [Anwendereinheiten/s].
JogAcceleration	INPUT	REAL	Beschleunigung in [Anwendereinheiten/s ²].
JogDeceleration	INPUT	REAL	Verzögerung für Jogging in [Anwendereinheiten/s ²].
KernelInitReset	INPUT	BOOL	Rücksetzen der <i>Kernel</i> -Funktionen. Achtung, laufende Kommandos werden abgebrochen!
AxisReady	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ AxisReady <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Die Achse ist einschaldbereit. – FALSE: Die Achse ist nicht einschaldbereit. <ul style="list-style-type: none"> → Prüfe und behebe <i>AxisError</i> (siehe <i>AxisErrorID</i>). → Prüfe und behebe <i>DriveError</i> (siehe <i>DriveErrorID</i>). → Prüfe Initialisierungs-FB (Input- und Output Adressen bzw. Diagnoseadresse richtig?)
AxisEnabled	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status Achse <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Achse ist eingeschaltet und nimmt Bewegungsaufträge an. – FALSE: Achse ist nicht eingeschaltet und nimmt keine Bewegungsaufträge an.
AxisError	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fehler bei Motion Achse <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. <p>Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>AxisErrorID</i> entnommen werden.</p> <p>→ Die Achse wird gesperrt.</p>
AxisErrorID	OUTPUT	WORD	<p>Zusätzliche Fehlerinformationen</p> <p>➔ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</p>
DriveWarning	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Warnung <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Der Antrieb liefert eine Warnung. <p>Zusätzliche Informationen sind aus dem entsprechenden Handbuch des Herstellers zu entnehmen.</p>

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
DriveError	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fehler direkt am Antrieb <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. <p>Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>DriveErrorID</i> entnommen werden.</p> <p>→ Die Achse wird gesperrt.</p>
DriveErrorID	OUTPUT	WORD	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fehler <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Der Antrieb liefert einen Fehler. <p>Zusätzliche Informationen sind aus dem entsprechenden Handbuch des Herstellers zu entnehmen.</p>
IsHomed	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Information Achse: referenziert <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Die Achse ist referenziert.
ModeOfOperation	OUTPUT	INT	<p>Antriebsspezifischer Modus. Weitere Infos siehe Antriebsmanual.</p> <p>Beispiel <i>Sigma-5</i>:</p> <p>0: No mode changed/no mode assigned</p> <p>1: Profile Position mode</p> <p>2: Reserved (keep last mode)</p> <p>3: Profile Velocity mode</p> <p>4: Torque Profile mode</p> <p>6: Homing mode</p> <p>7: Interpolated Position mode</p> <p>8: Cyclic Sync Position mode</p> <p>9: Cyclic Sync Velocity mode</p> <p>10: Cyclic Sync Torque mode</p> <p>Other Reserved (keep last mode)</p>
PLCopenState	OUTPUT	INT	<p>Aktueller PLCopenState:</p> <p>1: Disabled</p> <p>2: Standstill</p> <p>3: Homing</p> <p>4: Discrete Motion</p> <p>5: Continuous Motion</p> <p>7: Stopping</p> <p>8: Errorstop</p>
ActualPosition	OUTPUT	REAL	Position der Achse in [Anwendereinheit].
ActualVelocity	OUTPUT	REAL	Geschwindigkeit der Achse in [Anwendereinheit/s].
CmdDone	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Auftrag wurde ohne Fehler beendet.
CmdBusy	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
CmdAborted	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Status <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Der Auftrag wurde während der Bearbeitung von einem anderen Auftrag abgebrochen. <p>Ist <i>Mv...Execute</i> bereits FALSE bevor das Kommando unterbrochen wird, wird <i>CmdAborted</i> nur für einen Zyklus auf TRUE gesetzt.</p>
CmdError	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Status <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. <p>Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>CmdErrorID</i> entnommen werden.</p>
CmdErrorID	OUTPUT	WORD	<p>Zusätzliche Fehlerinformationen</p> <p>➔ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</p>
DirectionPositive	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Zustand Bewegungsauftrag: Position zunehmend <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Die Position der Achse nimmt zu.
DirectionNegative	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Zustand Bewegungsauftrag: Position abnehmend <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Die Position der Achse nimmt ab.
SWLimitMinActive	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Software Endschalter <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Software Endschalter Minimum aktiv (Minimale Position in negative Richtung überschritten).
SWLimitMaxActive	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Software Endschalter <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Software Endschalter Maximum aktiv (Maximale Position in positive Richtung überschritten).
HWLimitMinActive	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Hardware Endschalter <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Negativer Hardware Endschalter am Antrieb aktiv (NOT- Negative Overtravel).
HWLimitMaxActive	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Hardware Endschalter <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Positiver Hardware Endschalter am Antrieb aktiv (POT- Positive Overtravel).
Config	IN_OUT	VMC_ConfigSigmaPN_REF	Referenz zur Konfiguration der Achse.
Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Referenz zur Achse.

1) Dieser Parameter wird aktuell nicht unterstützt! Es wird immer der kürzester Weg genommen. Die Prüfung erfolgt aber auf Werte von 0 bis 3.

4.3.3 FB 891 - VMC_InitSigma_PN - *Sigma-5/7* PROFINET Initialisierung

Beschreibung

Dieser Baustein dient zur Konfiguration der Achse. Der Baustein ist speziell angepasst an die Verwendung eines *Sigma-5/7*-Antriebs, welcher über PROFINET angebunden ist.



Bitte beachten Sie, dass die Parameter, abhängig von der eingesetzten CPU, unterschiedlich strukturiert sind.

Parameter

Parameter für:	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs			
Enable	INPUT	BOOL	Freigabe der Initialisierung.
HW_ID_ParaAccessPoint	INPUT	HW_IO	HW-Kennung der Hardware-Konfiguration der Achse. → 243
HW_ID_Telegramm100	INPUT	HW_IO	HW-Kennung des YASKAWA Telegramm 100 der Achse. → 243
Parameter für:	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
CPUs von Yaskawa bzw. S7-300 CPUs von Siemens			
Enable	INPUT	BOOL	Freigabe der Initialisierung.
LogicalAddress	INPUT	INT	Kleinste Adresse des Ein-/Ausgabe-Adressbereichs der Hardware-Konfiguration der Achse.
ParaAccessPointAddress	INPUT	INT	Diagnoseadresse von Steckplatz 1 der Hardware-Konfiguration der Achse.
InputsStartAddress	INPUT	INT	Startadresse des Eingabe-Adressbereichs der Hardware-Konfiguration der Achse.
OutputsStartAddress	INPUT	INT	Startadresse des Ausgabe-Adressbereichs der Hardware-Konfiguration der Achse.
EncoderType	INPUT	INT	Encoder-Typ <ul style="list-style-type: none"> ■ 1: Absolut-Encoder ■ 2: Inkremental-Encoder
EncoderResolutionBits	INPUT	INT	Anzahl der Bits, die einer Geber-Umdrehung entsprechen. Default: 20
Parameter für alle CPUs	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
FactorPosition	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzereinheiten [u] in Antriebseinheiten [Inkmente] und zurück. Es gilt: $p_{[\text{Inkmente}]} = p_{[u]} \times \text{FactorPosition}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2301:1 und 0x2301:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
FactorVelocity	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Geschwindigkeit von Benutzereinheiten [u/s] in Antriebseinheiten [Inkmente/s] und zurück. Es gilt: $v_{[\text{Inkmente/s}]} = v_{[u/s]} \times \text{FactorVelocity}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2302:1 und 0x2302:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.

Parameter für alle CPUs	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
FactorAcceleration	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Beschleunigung von Benutzereinheiten [u/s ²] in Antriebseinheiten [10 ⁻⁴ x Inkremente/s ²] und zurück. Es gilt: $10^{-4} \times a_{[\text{Inkremente/s}^2]} = a_{[\text{u/s}^2]} \times \text{FactorAcceleration}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2303:1 und 0x2303:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
OffsetPosition	INPUT	REAL	Offset für die Nullposition [u].
MaxVelocityApp	INPUT	REAL	Maximale Geschwindigkeit der Applikation [u/s]. Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
MaxAccelerationApp	INPUT	REAL	Maximale Beschleunigung der Applikation [u/s ²]. Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
MaxDecelerationApp	INPUT	REAL	Maximale Verzögerung der Applikation [u/s ²]. Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
MaxPosition	INPUT	REAL	Maximale Position für die Überwachung der Softwarelimits [u].
MinPosition	INPUT	REAL	Minimale Position für die Überwachung der Softwarelimits [u].
EnableMaxPosition	INPUT	BOOL	Überwachung maximale Position ■ TRUE: Aktivierung der Überwachung der maximalen Position.
EnableMinPosition	INPUT	BOOL	Überwachung minimale Position ■ TRUE: Aktivierung der Überwachung der minimalen Position.
MinUserPosition	OUTPUT	REAL	Minimale Benutzerposition basierend auf dem minimalen Encoder Wert von 0x80000000 und dem <i>FactorPosition</i> [u].
MaxUserPosition	OUTPUT	REAL	Maximale Benutzerposition basierend auf dem maximalen Encoder Wert von 0x7FFFFFFF und dem <i>FactorPosition</i> [u].
Valid	OUTPUT	BOOL	Initialisierung ■ TRUE: Initialisierung ist gültig.
Error	OUTPUT	BOOL	■ Fehler – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden. Die Achse wird gesperrt.
ErrorID	OUTPUT	WORD	Zusätzliche Fehlerinformationen ↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen" ...Seite 573
Config	IN_OUT	VMC_Config-SigmaPN_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .
Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

HW-Kennung - HW_ID**HW_ID**

- Den Parameter *HW_ID* zur Angabe der *HW-Kennung* gibt es nur bei Einsatz in Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs.
- Bei der Konfiguration einer Hardware-Komponente wird für jedes Objekt der Hardware-Konfiguration automatisch eine Hardware-Kennung als *HW-Kennung* vergeben.
- Die *HW-Kennung* umfasst Module, Ports, Schnittstellen und E/A-Bereiche von Bus-Systemen.
- Die *HW-Kennung* ist eine dezimale Ganzzahl-Konstante vom Datentyp HW_IO.
- Bei der *HW-Kennung* wird nicht zwischen Ein- und Ausgabebereich unterschieden.
- Mit Hilfe der *HW-Kennung* können Sie die entsprechenden Hardware-Komponenten adressieren.

HW-Kennung und Systemkonstanten

- Sie können auch die *HW-Kennung* über die "*Systemkonstanten*" ermitteln.
- Über "*Systemkonstanten*" im *Inspektor*-Fenster werden alle HW-Kennungen eines in der Gerätesicht markierten Objekts mit *Name* und *Typ* aufgelistet.
- *Name* und *Typ* werden bei der Zuordnung der HW-Kennung automatisch generiert. Hierbei besitzt *Name* einen hierarchischen Aufbau mit maximal 4 Hierarchieebenen, wobei jede Ebene durch ein "~" getrennt wird.
- Den Namen der Komponente der entsprechenden Hierarchieebene können Sie jederzeit über die Eigenschaften anpassen.

HW-Kennung im Anwenderprogramm

- Bei der Erstellung Ihres Anwenderprogramms können Sie über Doppelklick auf den entsprechenden Ein- bzw. Ausgabe-Parameter aus einer Liste aller möglichen Hardware-Komponenten die entsprechende Hardware-Komponente zuordnen.
- Bei einem Prozessalarm können Sie über die Startinformationen die *HW-Kennung* als "*ID*" der alarmanauslösenden Hardware-Komponente ermitteln.

HW-Kennung einer Achse ermitteln

Die *HW-Kennung* für die jeweilige Komponente können Sie mit folgender Vorgehensweise ermitteln:

1. ➤ Öffnen Sie in der *Projektnavigation* "*Geräte & Netze*".
2. ➤ Klicken Sie auf den entsprechenden Sigma PROFINET-Antrieb und öffnen Sie mit "*Kontextmenü* → *Gerätekonfiguration*" die "*Geräteübersicht*".
3. ➤ Selektieren Sie in der "*Geräteübersicht*" den Eintrag "*Parameter Access Point*".
4. ➤ Klicken Sie im *Inspektor*-Fenster auf den Reiter "*Systemkonstanten*".
 - ➔ Die "*HW-Kennung*" wird angezeigt. Diese können Sie bei der Beschaltung des Bausteins in den Parameter *HW_ID_ParaAccessPoint* übernehmen.
5. ➤ Selektieren Sie in der "*Geräteübersicht*" den Eintrag "*Yaskawa telegram, PZD-16/14*".
6. ➤ Klicken Sie im *Inspektor*-Fenster auf den Reiter "*Systemkonstanten*".
 - ➔ Die "*HW-Kennung*" wird angezeigt. Diese können Sie bei der Beschaltung des Bausteins in den Parameter *HW_ID_Telegramm100* übernehmen.

5 Einsatz *Sigma-5/7* Pulse Train

5.1 Übersicht

Voraussetzung

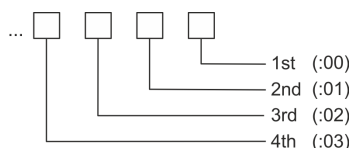
- SPEED7 Studio ab V1.7
oder
- Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2 & *Simple Motion Control Library*
oder
- Siemens TIA Portal V14 & *Simple Motion Control Library*
- System MICRO bzw. System SLIO CPU mit Pulse Train Ausgabe wie z.B. CPU M13-CCF0000 bzw. CPU 013-CCF0R00.
- *Sigma-5-* bzw. *Sigma-7-*Antrieb mit Pulse Train Optionskarte

Schritte der Projektierung

1. ➔ Parameter am Antrieb einstellen
 - Die Einstellung der Parameter hat mit dem Softwaretool *Sigma Win+* zu erfolgen.
2. ➔ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - Projektierung der CPU.
3. ➔ Programmierung im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - *VMC_AxisControl_PT*-Baustein zur Konfiguration und zur Kommunikation mit der Achse, welche über Pulse Train angebunden ist.
 - ➔ "*Demo-Projekte*"...Seite 13

5.2 Parameter am Antrieb einstellen

Parameter-Digits



VORSICHT

Vor der Erstinbetriebnahme müssen Sie Ihren Antrieb mit dem Softwaretool *Sigma Win+* an Ihre Applikation anpassen! Näheres hierzu finden Sie im Handbuch zu Ihrem Antrieb.

Die nachfolgende Tabelle zeigt alle Parameter auf, die nicht den Standardwerten entsprechen. Zur Abstimmung auf die *Simple Motion Control Library* sind diese über *Sigma Win+* einzustellen:

Sigma-5/7

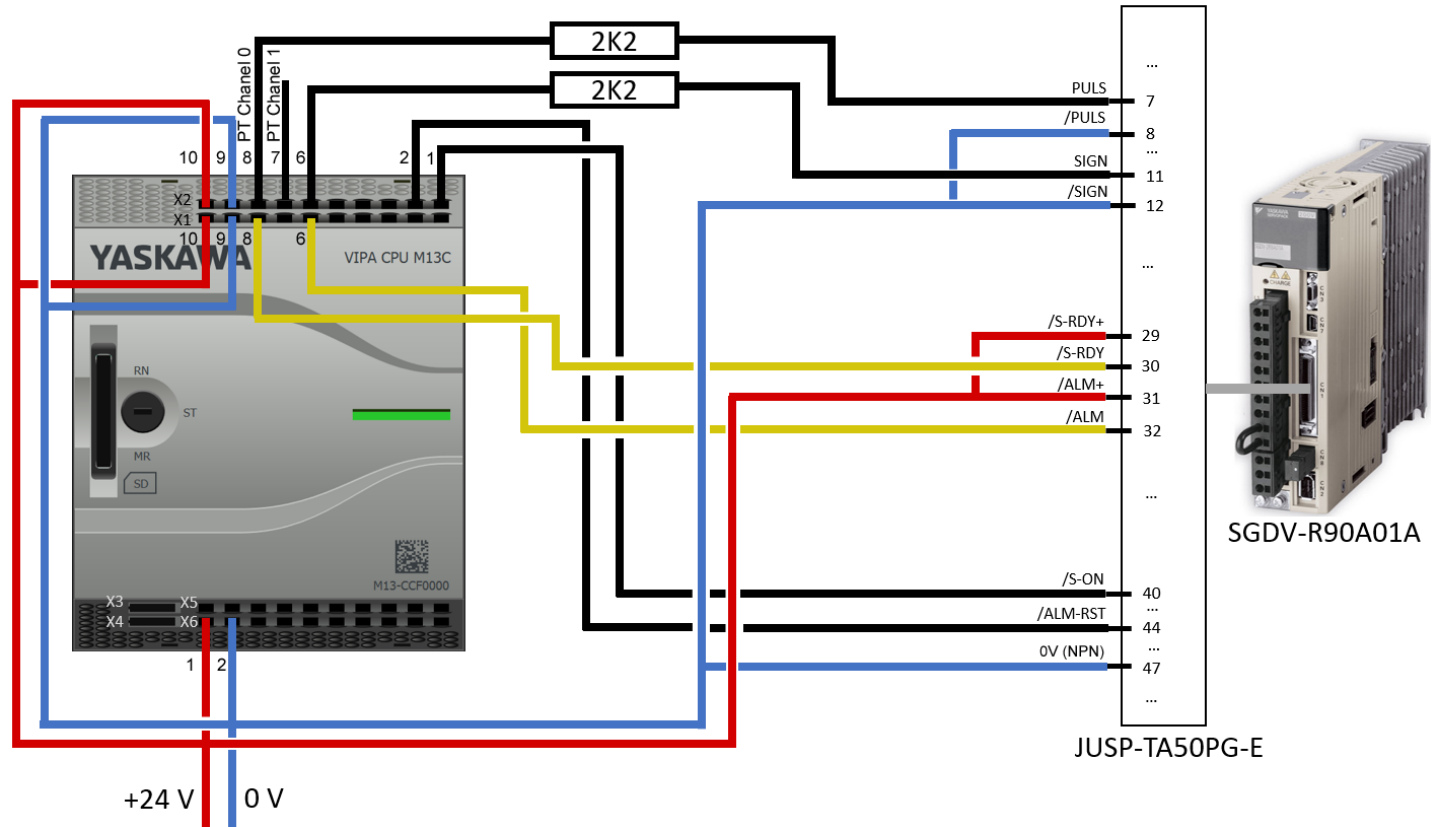
Servopack Parameter	Adresse:Digit	Name	Wert
Pn000	(2000h:01)	Basic Function Selection Switch 0	1: Position control (pulse train reference)
Pn002	(2002h:02)	Application Function Select Switch 2	1: Uses absolute encoder as incremental encoder
Pn200	(2200h:03)	Position Control Reference From Selection Switch	1: Uses reference input filter for open collector signal
Pn20E	(220Eh)	Electronic Gear Ratio (Numerator)	1024
Pn216	(2216h)	Position Reference Acceleration / Deceleration Time Constant	0
Pn217	(2217h)	Average Movement Time of Position Reference	0

Servopack Parameter	Adresse:Digit	Name	Wert
Pn50A	(250Ah:02)	/P-CON Signal Mapping	8: Sets signal off
Pn50A	(250Ah:03)	P-OT Signal Mapping	8: Forward run allowed
Pn50B	(250Bh:00)	N-OT Signal Mapping	8: Reverse run allowed
Pn50B	(250Bh:02)	/P-CL Signal Mapping	8: Sets signal off
Pn50B	(250Bh:03)	/N-CL Signal Mapping	8: Sets signal off

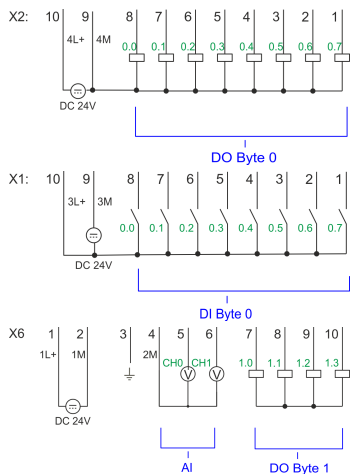
5.3 Beschaltung

Beispielapplikation

Die nachfolgende Abbildung zeigt den Anschluss eines Sigma-5 Servo-Antriebs über Pulse Train an eine System MICRO CPU M13C. In diesem Beispiel ist der Pulse Train Kanal 0 (X2 - Pin 8) beschaltet. Zur Beschaltung von Kanal 1 ist X2 - Pin 7 zu verwenden.



Beschaltung



X2	Funk-tion	Typ	LED ■ grün ■ rot	Beschreibung
1	DO 0.7	A	■	Digital Ausgang DO 7
2	DO 0.6	A	■	Digital Ausgang DO 6
6	DO 0.2	A	■	Digital Ausgang DO 2
7	DO 0.1	A	■	Pulse Train Kanal 1
8	DO 0.0	A	■	Pulse Train Kanal 0
9	0 V	E	■	4M: GND für Pulse Train LED leuchtet bei Fehler, Überlast bzw. Kurzschluss an den Ausgängen
10	DC 24V	E	■	4L+: DC 24V Leistungsversorgung für Pulse Train

X1	Funk-tion	Typ	LED ■ grün	Beschreibung
6	DI 0.2	E	■	Digitaler Eingang DI 2
8	DI 0.0	E	■	Digitaler Eingang DI 0
9	0 V	E		3M: GND Leistungsversorgung für Onboard DI
10	DC 24V	E	■	3L+: DC 24V Leistungsversorgung für Onboard DI

X6	Funk-tion	Typ	LED ■ grün	Beschreibung
1	Sys DC 24V	E	■	1L+: DC 24V für Elektronikversorgung
2	Sys 0V	E		1M: GND für Elektronikversorgung

5.4 Einsatz im SPEED7 Studio

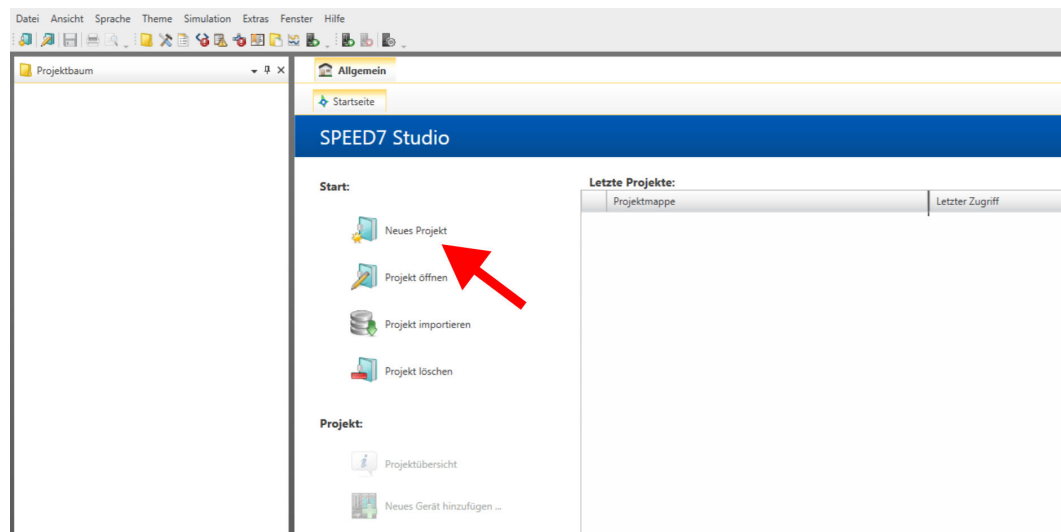
5.4.1 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.7.

Sollten Sie einen anderen Kanal als Kanal 0 verwenden, müssen Sie diesen in der Hardware-Konfiguration und in Ihrem Anwenderprogramm entsprechend anpassen.

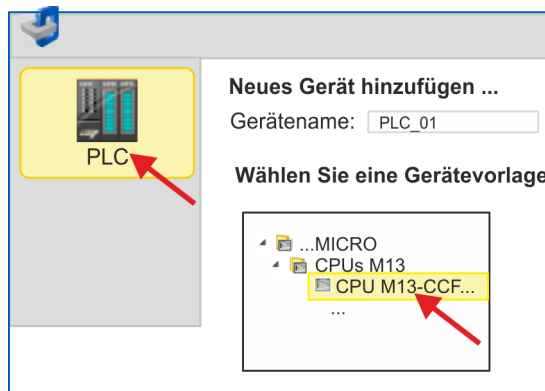
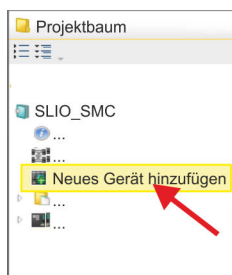
1. ➔ Starten Sie das *SPEED7 Studio*.



2. ➔ Erstellen Sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektnamen".

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Neues Gerät hinzufügen ...".



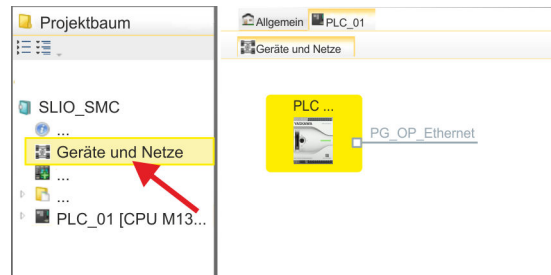
➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

4. ➔ Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" Ihre CPU mit Pulse Train Funktionalität wie z.B. die System MICRO CPU M13-CCF0000 und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. ➤ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*Geräte und Netze*".
 - ➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. ➤ Klicken Sie auf das Netzwerk "*PG_OP_Ethernet*".
3. ➤ Wählen Sie "*Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle*".
 - ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. ➤ Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 - ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "*Geräte und Netze*" unter "*Lokale Baugruppen*" aufgelistet.

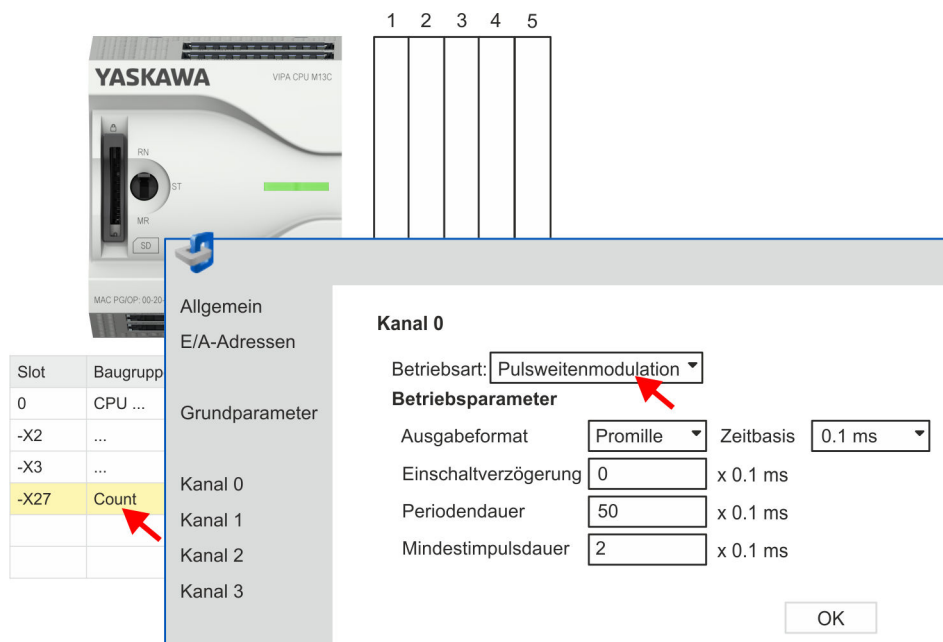
Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

E/A-Peripherie auf Pulse Train umschalten

Für die Parametrierung der Ein-/Ausgabeperipherie und der *Technologischen Funktionen* sind die entsprechenden Submodule der CPU zu verwenden. Für die Pulse Train Ausgabe ist das Submodul Count auf "*Pulsweitenmodulation*" umzuschalten.

1. ➤ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*PLC... > Gerätekonfiguration*".
2. ➤ Klicken Sie in der "*Gerätekonfiguration*" auf "-X27 Count" und wählen Sie "*Kontextmenü → Eigenschaften der Baugruppe*".
 - ➔ Es öffnet sich der Eigenschaften-Dialog.
3. ➤ Klicken Sie auf den entsprechenden Kanal wie z.B. "*Kanal 0*" und stellen Sie unter "*Betriebsart*" die Funktion "*Pulsweitenmodulation*" ein.

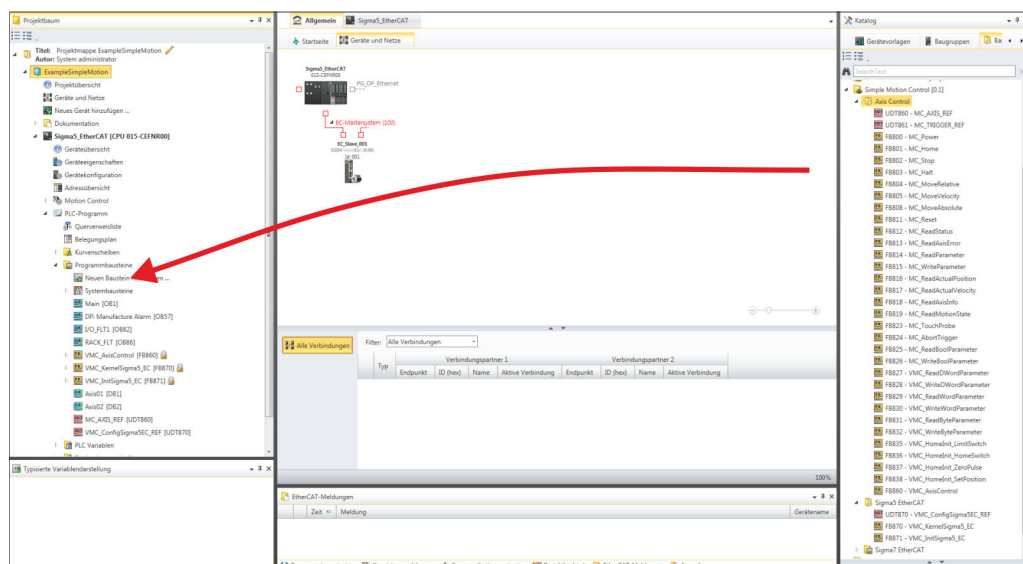
4. Die für Pulse Train erforderlichen Betriebsparameter werden intern auf die entsprechenden Werte angepasst. Lassen Sie alle Werte unverändert.



5. Schließen Sie den Dialog mit [OK].
6. Wählen Sie "Projekt → Alles übersetzen".

5.4.2 Anwender-Programm

Baustein in Projekt kopieren



- Öffnen Sie im "Katalog" unter "Bausteine" "Simple Motion Control" und ziehen Sie per Drag&Drop folgenden Baustein in "Programmbausteine" des Projektbaums:

■ Sigma5+7 Pulse Train

- FB 875 - VMC_AxisControl_PT ➔ "FB 875 - VMC_AxisControl_PT - Achskontrolle über Pulse Train"...Seite 261

OB 1

Konfiguration der Achse

Sollten Sie einen anderen Kanal als Kanal 0 verwenden, müssen Sie diesen in der Hardware-Konfiguration und in Ihrem Anwenderprogramm entsprechend anpassen.

1. ➔ Öffnen Sie im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" den OB 1 und programmieren Sie den Call FB 875, DB 875.
 - ➔ Es öffnet sich der Dialog "*Instanz-Datenbaustein hinzufügen*".
2. ➔ Stellen Sie, wenn nicht schon geschehen, die Nummer für den Instanz-Datenbaustein ein und schließen Sie den Dialog mit [OK].
 - ➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und die Parameter werden aufgelistet
3. ➔ Vergeben Sie für das Beispielprojekt folgende Parameter. Beachten Sie hier insbesondere die beiden Umrechnungsfaktoren *FactorPosition* und *FactorVelocity*:

```

➔ CALL FB      "VMC_AxisControl_PT" , "DI_AxisControl_PT"
  S_ChannelNumberPWM      := 0
  S_Ready                 := E 136.0
  S_Alarm                 := E 136.2
  FactorPosition          := 1024.0
  FactorVelocity          := 976.5625
  AxisEnable              := M 100.1
  AxisReset               := M 100.2
  StopExecute             := M 100.3
  MvVelocityExecute       := M 100.4
  MvRelativeExecute       := M 100.5
  JogPositive             := M 100.6
  JogNegative             := M 100.7
  PositionDistance        := MD 102
  Velocity                := MD 106
  S_On                    := A 136.7
  S_Direction             := A 136.2
  S_AlarmReset            := A 136.6
  MinUserDistance         := MD 110
  MaxUserDistance         := MD 114
  MinUserVelocity         := MD 118
  MaxUserVelocity         := MD 122
  AxisReady              := M 101.3
  AxisEnabled             := M 101.4
  AxisError               := M 101.5
  AxisErrorID             := MW 126
  DriveError              := M 101.6
  CmdActive               := MB 128
  CmdDone                 := M 130.0
  CmdBusy                 := M 130.1
  CmdAborted              := M 130.2
  CmdError                := M 130.3
  CmdErrorID              := MW 132

```

Die Adressen von *S_Ready* und *S_Alarm* ergeben sich aus den Adressen der Eingänge, welche mit den Digitalausgängen des Antrieb verbunden sind. Diese können über das Submodul "*-X25 DI/DIO*" der CPU ermittelt werden.

Die Adressen von *S_On*, *S_Direction* und *S_AlarmReset* ergeben sich aus den Adressen der Ausgänge, welche mit den Digitaleingängen des Antriebs verbunden sind. Diese können über das Submodul "*-X25 DI/DIO*" der CPU ermittelt werden.

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.
Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bringen Sie Ihre CPU in RUN und schalten Sie Ihren Antrieb ein.
➔ Der FB 875 - VMC_AxisControl_PT wird zyklisch abgearbeitet.
3. ➔ Sobald *AxisReady* = TRUE meldet, können Sie mit *AxisEnable* den Antrieb freigeben.
4. ➔ Sie haben jetzt die Möglichkeit über die entsprechenden Parameter Ihren Antrieb zu steuern und dessen Status abzufragen. ➔ *"FB 875 - VMC_AxisControl_PT - Achskontrolle über Pulse Train"...*Seite 261

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl_PT Funktionsbaustein. ➔ *"Antrieb über HMI steuern"...*Seite 547

5.5 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

5.5.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2.
- Die Projektierung der CPU von Yaskawa mit Pulse Train Funktionalität erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form eines virtuellen PROFINET IO Devices.
- Das PROFINET IO Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

IO Device installieren

Die Installation des PROFINET IO Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Gehen Sie in das *"Download Center"* von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter *"GSDML SLIO"* die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➔ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➔ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➔ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➔ Gehen Sie auf *"Extras → GSD-Dateien installieren"*.
7. ➔ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
➔ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → VIPA ..."*.

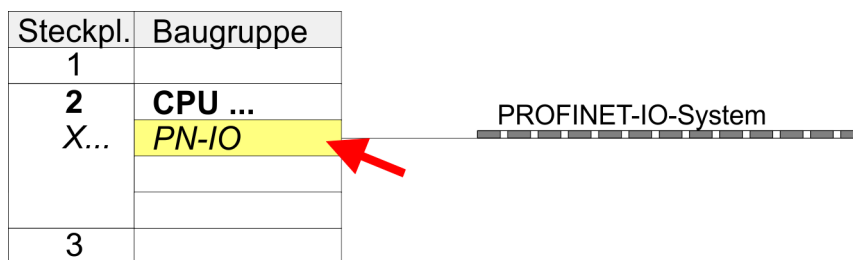
5.5.2 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

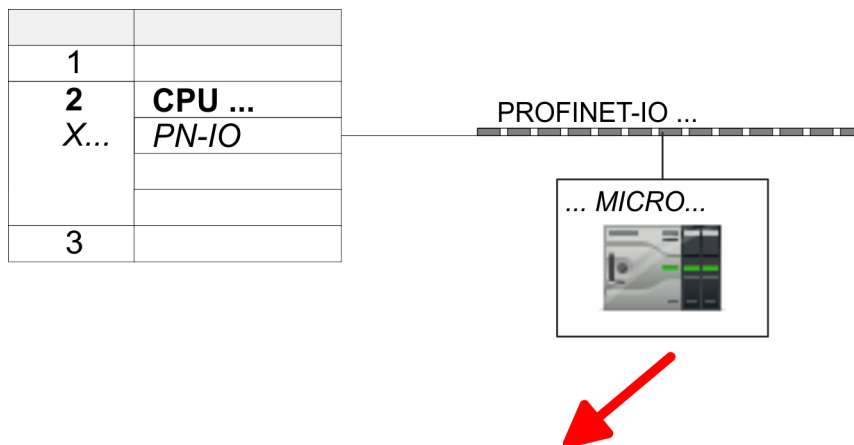
Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 314C-2PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
...	...
3	

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. ➤ Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. ➤ Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 die CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).
4. ➤ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
5. ➤ Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".



6. ➤ Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten.
7. ➤ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
8. ➤ Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



0	... MICRO ...	M13-CCF0000	
X2	M13-CCF0000		
1			
2			
3			
...			

9. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → VIPA ..."* und binden Sie z.B. für das System MICRO das IO-Device *"M13-CCF0000"* an Ihr PROFINET-System an.
- ➔ In der *Steckplatzübersicht* des PROFINET-IO-Device *"... MICRO PLC"* ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

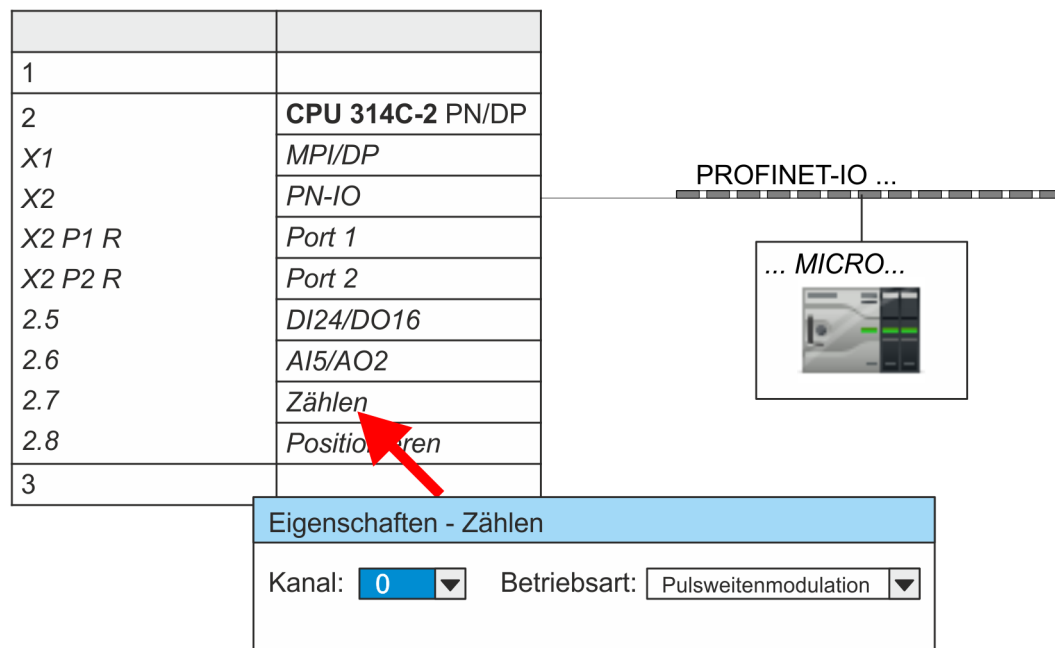
Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

- Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
- Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter *"Eigenschaften"* IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
- Ordnen Sie den CP einem *"Subnetz"* zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

E/A-Peripherie auf Pulse Train umschalten

Für die Parametrierung der Ein-/Ausgabeperipherie und der *Technologischen Funktionen* sind die entsprechenden Submodule der Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3) zu verwenden. Für die Pulse Train Ausgabe ist das Submodul Count auf *"Pulsweitenmodulation"* umzuschalten. Sollten Sie einen anderen Kanal als Kanal 0 verwenden, müssen Sie diesen in der Hardware-Konfiguration und in Ihrem Anwenderprogramm entsprechend anpassen.

- Doppelklicken Sie auf das Zähler-Submodul der Siemens CPU 314C-2 PN/DP.
 - ➔ Sie gelangen in das Dialogfeld *"Eigenschaften"*.
- Wählen Sie z.B. *"Kanal 0"* und stellen Sie unter *"Betriebsart"* die Funktion *"Pulsweitenmodulation"* ein.
- Lassen Sie alle Werte unverändert.



4. ➤ Schließen Sie den Dialog mit [OK].
5. ➤ Wählen Sie "Station → Speichern und übersetzen".
6. ➤ Schließen Sie den Hardware-Konfigurator.

5.5.3 Anwender-Programm

Bibliothek einbinden

1. ➤ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
 2. ➤ Laden Sie aus dem Downloadbereich unter "Controls Library" die *Simple Motion Control Library*.
 3. ➤ Öffnen Sie mit "Datei → Dearchivieren" das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.
 4. ➤ Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
 5. ➤ Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].
- ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgenden Baustein in "Bausteine" Ihres Projekts:
- *Sigma5+7 Pulse Train*
 - FB 875 - VMC_AxisControl_PT ➔ ["FB 875 - VMC_AxisControl_PT - Achskontrolle über Pulse Train"...](#)Seite 261

Bausteine in Projekt kopieren

OB 1

Konfiguration der Achse

1. ➤ Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie den Call FB 875, DB 875.
 - ➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und die Parameter werden aufgelistet

2. → Vergeben Sie für das Beispielprojekt folgende Parameter. Beachten Sie hier insbesondere die beiden Umrechnungsfaktoren *FactorPosition* und *FactorVelocity*:

```

➔ CALL FB      "VMC_AxisControl_PT" , "DI_AxisControl_PT"
  S_ChannelNumberPWM      := 0
  S_Ready                 := E 136.0
  S_Alarm                 := E 136.2
  FactorPosition           := 1024.0
  FactorVelocity           := 976.5625
  AxisEnable              := M 100.1
  AxisReset               := M 100.2
  StopExecute             := M 100.3
  MvVelocityExecute       := M 100.4
  MvRelativeExecute       := M 100.5
  JogPositive             := M 100.6
  JogNegative             := M 100.7
  PositionDistance        := MD 102
  Velocity                := MD 106
  S_On                    := A 136.7
  S_Direction             := A 136.2
  S_AlarmReset            := A 136.6
  MinUserDistance         := MD 110
  MaxUserDistance         := MD 114
  MinUserVelocity         := MD 118
  MaxUserVelocity         := MD 122
  AxisReady               := M 101.3
  AxisEnabled             := M 101.4
  AxisError               := M 101.5
  AxisErrorID             := MW 126
  DriveError              := M 101.6
  CmdActive               := MB 128
  CmdDone                 := M 130.0
  CmdBusy                 := M 130.1
  CmdAborted              := M 130.2
  CmdError                := M 130.3
  CmdErrorID              := MW 132

```

Die Adressen von *S_Ready* und *S_Alarm* ergeben sich aus den Adressen der Eingänge, welche mit den Digitalausgängen des Antriebs verbunden sind. Diese können über das Submodul "DI24/DO16" der CPU ermittelt werden.

Die Adressen von *S_On*, *S_Direction* und *S_AlarmReset* ergeben sich aus den Adressen der Ausgänge, welche mit den Digitaleingängen des Antriebs verbunden sind. Diese können über das Submodul "DI24/DO16" der CPU ermittelt werden.

Zeitlicher Ablauf

1. → Wechseln Sie in den Siemens SIMATIC Manager und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.
- ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu Ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. → Bringen Sie Ihre CPU in RUN und schalten Sie Ihren Antrieb ein.
- ➔ Der FB 875 - VMC_AxisControl_PT wird zyklisch abgearbeitet.
3. → Sobald *AxisReady* = TRUE meldet, können Sie mit *AxisEnable* den Antrieb freigeben.
4. → Sie haben jetzt die Möglichkeit über die entsprechenden Parameter Ihren Antrieb zu steuern und dessen Status abzufragen. ➔ ["FB 875 - VMC_AxisControl_PT - Achskontrolle über Pulse Train"...](#)Seite 261

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl_PT Funktionsbaustein. ➔ ["Antrieb über HMI steuern"...Seite 547](#)

5.6 Einsatz im Siemens TIA Portal

5.6.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V 14.
- Die Projektierung der CPU von Yaskawa mit Pulse Train Funktionalität erfolgt im Siemens TIA Portal in Form eines virtuellen PROFINET IO Devices.
- Das PROFINET IO Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

IO Device installieren

Die Installation des PROFINET IO Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Gehen Sie in das *"Download Center"* von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter *"GSDML MICRO"* die entsprechende Datei für Ihr System.
3. ➔ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➔ Starten das Siemens TIA Portal.
5. ➔ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➔ Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
7. ➔ Gehen Sie auf *"Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren"*.
8. ➔ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation wird der Hardware-Katalog aktualisiert und das Siemens TIA Portal beendet.

Nach einem Neustart des Siemens TIA Portals finden Sie das entsprechende PROFINET-IO-Device unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... > ... MICRO PLC*.



Damit die Komponenten von Yaskawa angezeigt werden können, müssen Sie im Hardware-Katalog bei "Filter" den Haken entfernen.

5.6.2 Hardware-Konfiguration

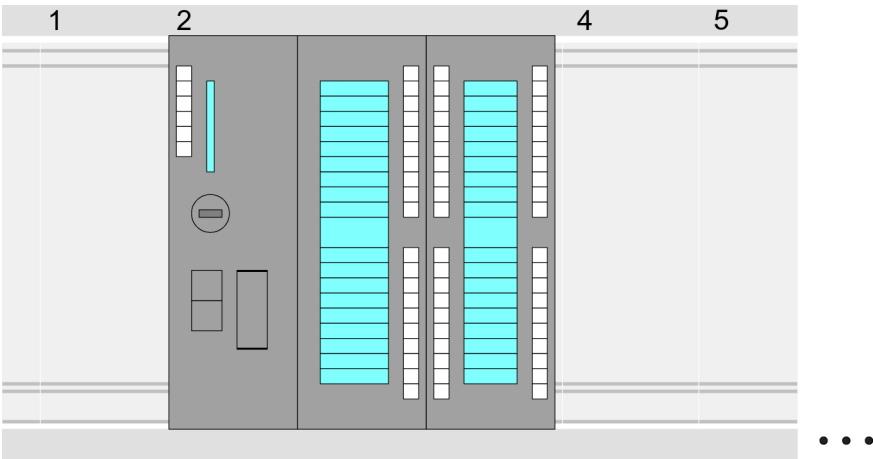
CPU im Projekt anlegen

Um kompatibel mit dem Siemens TIA Portal zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➔ Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.
2. ➔ Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
3. ➔ Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf *"Neues Gerät hinzufügen"*.
4. ➔ Wählen Sie im Eingabedialog folgende CPU aus:

SIMATIC S7-300 > CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3)

 - ➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.

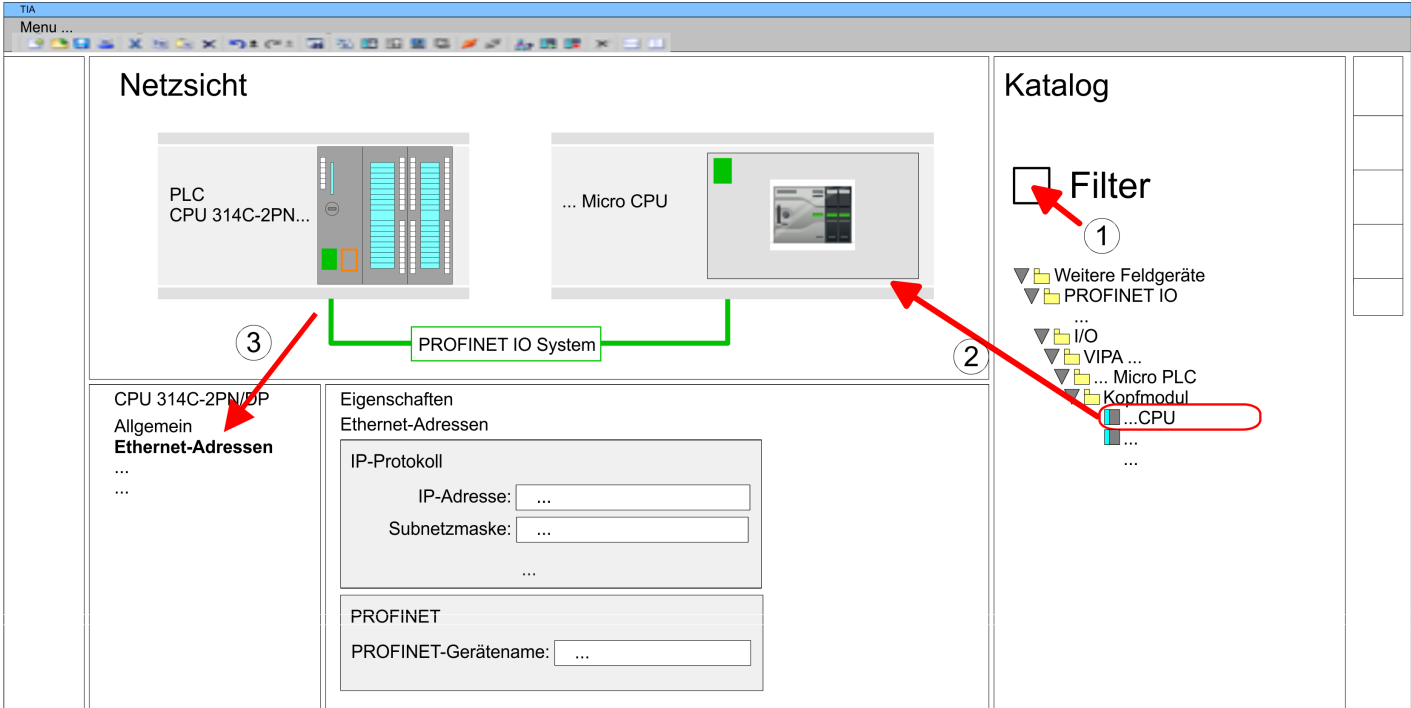


Geräteübersicht:

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC...		2		CPU 314C-2PN/DP	
MPI-Schnittstelle...		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnitt...		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
DI24/DO16...		2 5		DI24/DO16	
AI5/AO2...		2 6		AI5/AO2	
Zählen...		2 7		Zählen	
...					

Anbindung CPU als PROFINET-IO-Device

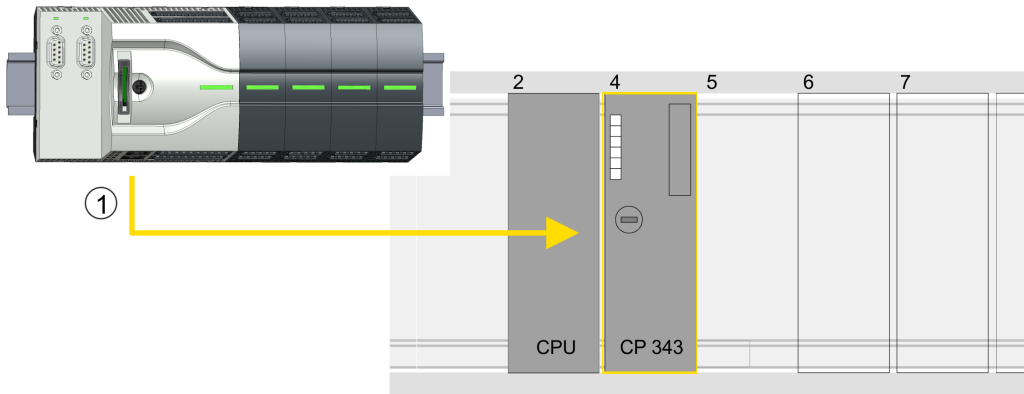
- Wechseln Sie im *Projektbereich* in die *"Netzsicht"*.
- Nach der Installation der GSDML finden Sie das IO-Device für die CPU im Hardware-Katalog unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... > ... MICRO PLC*. Binden Sie das Slave-System an die CPU an, indem Sie dies aus dem Hardware-Katalog in die *Netzsicht* ziehen und dieses über PROFINET an die CPU anbinden.
- Klicken Sie in der *Netzsicht* auf den PROFINET-Teil der Siemens CPU und geben Sie in *"Eigenschaften"* unter *"Ethernet-Adressen"* im Bereich *"IP-Protokoll"* gültige IP-Adressdaten an.
- Geben Sie unter *"PROFINET"* einen *"PROFINET Gerätenamen"* an. Der Geräte-name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



5. ➤ Wählen Sie in der *Netzansicht* das IO-Device "... MICRO PLC" an und wechseln Sie in die *Geräteübersicht*.
- In der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... MICRO PLC" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. ➤ Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. ➤ Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX30 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP in den "Eigenschaften" unter "Ethernet-Adresse" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.



1 Ethernet-PG/OP-Kanal

Geräteübersicht

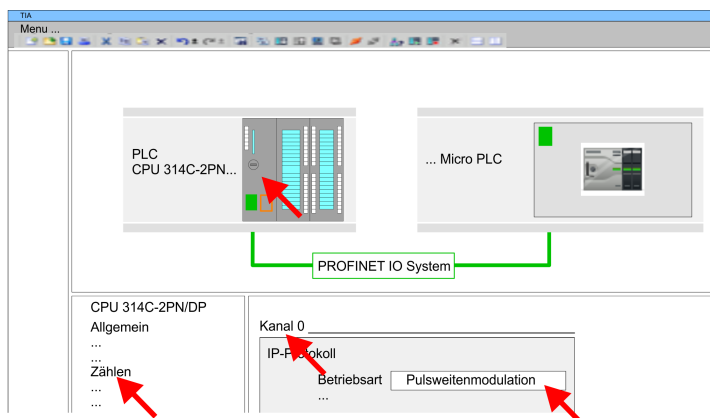
Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 314C-2PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	

PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		
CP 343-1		4		CP 343-1	
...		

E/A-Peripherie auf Pulse Train umschalten

Für die Parametrierung der Ein-/Ausgabeperipherie und der *Technologischen Funktionen* sind die entsprechenden Submodule der Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3) zu verwenden. Für die Pulse Train Ausgabe ist das Submodul Count auf "Pulsweitenmodulation" umzuschalten. Sollten Sie einen anderen Kanal als Kanal 0 verwenden, müssen Sie diesen in der Hardware-Konfiguration und in Ihrem Anwenderprogramm entsprechend anpassen.

1. ➤ Doppelklicken Sie auf das Zähler-Submodul der Siemens CPU 314C-2 PN/DP.
➔ Sie gelangen in das Dialogfeld "Eigenschaften".
2. ➤ Wählen Sie z.B. "Kanal 0" und stellen Sie unter "Betriebsart" die Funktion "Pulsweitenmodulation" ein.
3. ➤ Lassen Sie alle Werte unverändert.
➔



4. ➤ Klicken Sie in der Projektnavigation auf Ihre CPU und wählen Sie "Kontextmenü → Übersetzen → Alles".

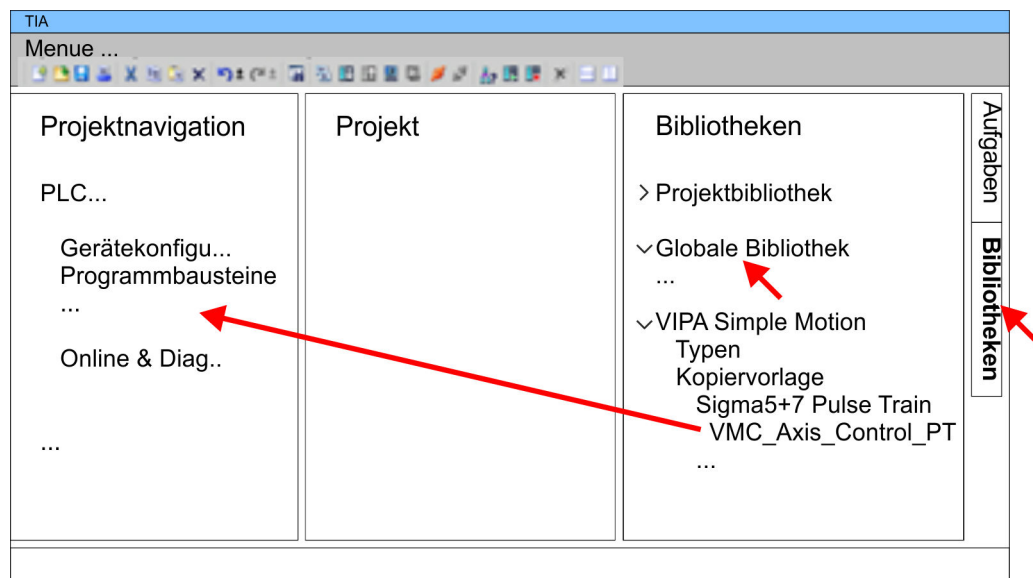
5.6.3 Anwender-Programm

Bibliothek einbinden

1. ➤ Gehen Sie in den "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Laden Sie unter "Controls Library" die *Simple Motion Control Library*.
Die Bibliothek liegt für die entsprechende TIA Portal Version als gepackte zip-Datei vor.
3. ➤ Starten Sie mit einem Doppelklick auf die Datei ...TIA_Vxx.zip ihr Unzip-Programm, entpacken Sie Dateien und Ordner in ein Arbeitsverzeichnis für das Siemens TIA Portal.
4. ➤ Wechseln Sie im Siemens TIA Portal in die *Projektansicht*.
5. ➤ Wählen Sie auf der rechten Seite die Task-Card "Bibliotheken".
6. ➤ Klicken Sie auf "Globale Bibliothek".
7. ➤ Klicken Sie innerhalb der "Globalen Bibliothek" auf die freie Fläche und wählen Sie "Kontextmenü → Bibliothek dearchivieren".

Bausteine in Projekt kopieren

8. Navigieren Sie zu ihrem Arbeitsverzeichnis und laden Sie die Datei ...Simple Motion.zalxx.



- Kopieren Sie folgenden Baustein aus der Bibliothek in das Verzeichnis "Programmbausteine" in der *Projektnavigation* Ihres Projekts.

■ **Sigma5+7 Pulse Train**

- FB 875 - VMC_AxisControl_PT → ["FB 875 - VMC_AxisControl_PT - Achskontrolle über Pulse Train"...Seite 261](#)

OB 1**Konfiguration der Achse**

1. Öffnen Sie in der *Projektnavigation* innerhalb der CPU unter "*Programmbausteine*" den OB 1 und programmieren Sie den Call FB 875, DB 875
 ➔ Es öffnet sich der Dialog "*Instanz-Datenbaustein hinzufügen*".
2. Stellen Sie, wenn nicht schon geschehen, die Nummer für den Instanz-Datenbaustein ein und schließen Sie den Dialog mit [OK].
 ➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und die Parameter werden aufgelistet
3. Vergeben Sie für das Beispielprojekt folgende Parameter. Beachten Sie hier insbesondere die beiden Umrechnungsfaktoren *FactorPosition* und *FactorVelocity*:

```

➔ CALL FB      "VMC_AxisControl_PT" , "DI_AxisControl_PT"
  S_ChannelNumberPWM      := 0
  S_Ready                 := E 136.0
  S_Alarm                 := E 136.2
  FactorPosition           := 1024.0
  FactorVelocity           := 976.5625
  AxisEnable               := M 100.1
  AxisReset               := M 100.2
  StopExecute             := M 100.3
  MvVelocityExecute       := M 100.4
  MvRelativeExecute       := M 100.5
  JogPositive              := M 100.6
  JogNegative              := M 100.7
  PositionDistance        := MD 102
  Velocity                 := MD 106
  S_On                    := A 136.7
  S_Direction              := A 136.2
  S_AlarmReset            := A 136.6
  MinUserDistance         := MD 110

```


MaxUserDistance	:= MD 114
MinUserVelocity	:= MD 118
MaxUserVelocity	:= MD 122
AxisReady	:= M 101.3
AxisEnabled	:= M 101.4
AxisError	:= M 101.5
AxisErrorID	:= MW 126
DriveError	:= M 101.6
CmdActive	:= MB 128
CmdDone	:= M 130.0
CmdBusy	:= M 130.1
CmdAborted	:= M 130.2
CmdError	:= M 130.3
CmdErrorID	:= MW 132

Die Adressen von *S_Ready* und *S_Alarm* ergeben sich aus den Adressen der Eingänge, welche mit den Digitalausgängen des Antrieb verbunden sind. Diese können über das Submodul "DI24/DO16" der CPU ermittelt werden.

Die Adressen von *S_On*, *S_Direction* und *S_AlarmReset* ergeben sich aus den Adressen der Ausgänge, welche mit den Digitaleingängen des Antriebs verbunden sind. Diese können über das Submodul "DI24/DO16" der CPU ermittelt werden.

Zeitlicher Ablauf

1. Wählen Sie *"Bearbeiten → Übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU. Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum Siemens TIA Portal.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. Bringen Sie Ihre CPU in RUN und schalten Sie Ihren Antrieb ein.
 - ➔ Der FB 875 - VMC_AxisControl_PT wird zyklisch abgearbeitet
3. Sobald *AxisReady* = TRUE meldet, können Sie mit *AxisEnable* den Antrieb freigeben.
4. Sie haben jetzt die Möglichkeit über die entsprechenden Parameter Ihren Antrieb zu steuern und dessen Status abzufragen. ➔ *"FB 875 - VMC_AxisControl_PT - Achskontrolle über Pulse Train"...*Seite 261

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl_PT Funktionsbaustein. ➔ *"Antrieb über HMI steuern"...*Seite 547

5.7 Antriebsspezifischer Baustein

5.7.1 FB 875 - VMC_AxisControl_PT - Achskontrolle über Pulse Train

5.7.1.1 Beschreibung

Mit dem FB *VMC_AxisControl_PT* können Sie eine über Pulse Train angebundene Achse steuern. Sie können den Status des Antriebs abrufen, den Antrieb ein- bzw. ausschalten oder verschiedene Bewegungskommandos ausführen. In den Instanzdaten des Bausteins befindet sich ein gesonderter Speicherbereich. Über diesen können Sie mittels eines HMI Ihre Achse steuern. ➔ *"Antrieb über HMI steuern"...*Seite 547



Die Ansteuerung eines Pulse Train Antriebs erfolgt ausschließlich mit dem FB 875 VMC_AxisControl_PT. PLCopen-Bausteine werden nicht unterstützt!

Parameter

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
S_Channel- NumberPWM	INPUT	INT	Kanalnummer vom PWM-Ausgang, der für die Ansteuerung vom Pulse-Train-Eingang des Servos (Signal PULS) verwendet wird.
S_Ready	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Digitaleingang zur Anbindung des S_Ready-Signals (S-RDY) <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Servo ist bereit für das S_On-Signal.
S_Alarm	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Digitaleingang zur Anbindung des S_Alarm-Signals (ALM) <ul style="list-style-type: none"> FALSE, wenn der Servo einen Fehler erkannt hat.
FactorPosition	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzer- in Antriebseinheiten (Inkrement) und zurück. ➔ " FactorPosition "...Seite 265
FactorVelocity	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Geschwindigkeit von Benutzer- in Antriebseinheiten (Inkrement/s) und zurück. ➔ " FactorVelocity "...Seite 266
AxisEnable	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Achsenfreigabe <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Die Achse wird freigegeben. FALSE: Die Achse wird gesperrt.
AxisReset	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Reset Achse <ul style="list-style-type: none"> Flanke 0-1: Reset der Achse wird durchgeführt. Der Zustand eines mit <i>AxisReset</i> gestarteten Reset wird nicht an den Ausgängen <i>CmdActive</i>, <i>CmdDone</i>, <i>CmdBusy</i>, <i>CmdAborted</i>, <i>CmdError</i> und <i>CmdErrorID</i> ausgegeben.
StopExecute	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Achse stoppen <ul style="list-style-type: none"> Flanke 0-1: Stoppen der Achse wird gestartet. <p>Hinweis: StopExecute = 1: Kein anderes Kommando kann gestartet werden!</p>
MvVelocityExecute	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Verfahren der Achse starten <ul style="list-style-type: none"> Flanke 0-1: Die Achse wird auf die angegebene Geschwindigkeit beschleunigt / abgebremst.
MvRelativeExecute	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> Verfahren der Achse starten <ul style="list-style-type: none"> Flanke 0-1: Die relative Positionierung der Achse wird gestartet.
JogPositive	INPUT	BOOL	<p>Tipp-Betrieb positiv</p> <ul style="list-style-type: none"> Achse mit konstanter Geschwindigkeit in positive Richtung verfahren <ul style="list-style-type: none"> Flanke 0-1: Das Verfahren der Achse mit konstanter Geschwindigkeit wird gestartet. Flanke 1-0: Die Achse wird gestoppt.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
JogNegative	INPUT	BOOL	<p>Tipp-Betrieb negativ</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Achse mit konstanter Geschwindigkeit in negative Richtung verfahren <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Das Verfahren der Achse mit konstanter Geschwindigkeit wird gestartet. – Flanke 1-0: Die Achse wird gestoppt.
PositionDistance	INPUT	REAL	Absolute Position bzw. relative Wegstrecke für <i>MvRelativeExecute</i> [Anwendereinheiten].
Velocity	INPUT	REAL	Geschwindigkeitsvorgabe (vorzeichenbehafteter Wert) in [Anwendereinheiten/s].
S_On	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Digitalausgang zur Ansteuerung des S_On-Signals (S-ON) <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: schaltet den Servo ein. – FALSE: schaltet den Servo aus.
S_Direction	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Digitalausgang zur Ansteuerung des S_Direction-Signals (SIGN) <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Vorgabe der Drehrichtung positive Richtung für den Servo. – FALSE: Vorgabe der Drehrichtung negative Richtung für den Servo.
S_AlarmReset	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Digitalausgang zur Ansteuerung des S_AlarmReset-Signals (ALM-RST) <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Alarmer werden im Servo zurückgesetzt. – FALSE: Alarmer im Servo bleiben bestehen.
MinUserDistance	OUTPUT	REAL	Minimaler Verfahrweg (1 Inkrement) des Servos [Anwendereinheiten].
MaxUserDistance	OUTPUT	REAL	Maximaler Verfahrweg (8388607 Inkremente = maximale Anzahl Impulse des PWM-Ausgangs) des Servos [Anwendereinheiten].
MinUserVelocity	OUTPUT	REAL	Minimale Geschwindigkeit (Periodendauer = 65535µs = maximale Periodendauer des PWM-Ausgangs) des Servos [Anwendereinheiten].
MaxUserVelocity	OUTPUT	REAL	Maximale Geschwindigkeit (Periodendauer = 20µs = minimale Periodendauer des PWM-Ausgangs) des Servos [Anwendereinheiten].
AxisReady	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ AxisReady <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Die Achse ist einschaldbereit. – FALSE: Die Achse ist nicht einschaldbereit. → Prüfe und behebe <i>AxisError</i> (siehe <i>AxisErrorID</i>). → Prüfe und behebe <i>DriveError</i>.
AxisEnabled	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status Achse <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Achse ist eingeschaltet und nimmt Bewegungsaufträge an. – FALSE: Achse ist nicht eingeschaltet und nimmt keine Bewegungsaufträge an. ■ Bedingungen für <i>AxisEnabled</i> = TRUE <ul style="list-style-type: none"> – <i>AxisEnable</i> = TRUE – <i>S_Ready</i> = TRUE – <i>S_Alarm</i> = TRUE

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
AxisError	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fehler bei Motion Achse <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. <p>Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>AxisErrorID</i> entnommen werden.</p> <p>→ Die Achse wird gesperrt (<i>S_On</i> = FALSE und <i>AxisEnabled</i> = FALSE). Kommando wird nicht ausgeführt.</p>
AxisErrorID	OUTPUT	WORD	<p>Zusätzliche Fehlerinformationen</p> <p>➔ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</p>
DriveError	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fehler direkt am Antrieb <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. – → Die Achse wird gesperrt.
CmdActive	OUTPUT	BYTE	<ul style="list-style-type: none"> ■ Kommando <ul style="list-style-type: none"> – 0: kein Cmd aktiv – 1: STOP – 2: MvVelocity – 3: MvRelative – 4: JogPos – 5: JogNeg
CmdDone	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status Done <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Auftrag wurde ohne Fehler beendet.
CmdBusy	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status Busy <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung.
CmdAborted	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status Aborted <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Der Auftrag wurde während der Bearbeitung von einem anderen Auftrag abgebrochen. <p>Hinweis: <i>CmdAborted</i> wird beim Start eines Cmd zurückgesetzt</p>
CmdError	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status Error <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Die Achse wird gesperrt <p>Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>CmdErrorID</i> entnommen werden.</p>
CmdErrorID	OUTPUT	WORD	<p>Zusätzliche Fehlerinformationen</p> <p>➔ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</p>

5.7.1.2 Umrechnungsfaktoren

FactorPosition



Die Berechnung von FactorPosition ist nur gültig, wenn der Servo-Parameter Reference Pulse Multiplier (Pn218) = 1 gesetzt ist.

$$FactorPosition = \frac{Resolution}{Numerator} \cdot Denominator$$

FactorPosition Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzer- in Antriebseinheiten (Inkrement) und zurück.

Resolution Anzahl Inkremente pro Anwendereinheit

Numerator Zähler: Electronic Gear Ratio (Pn20E) der Servo-Parameter

Denominator Nenner: Electronic Gear Ratio (Pn210) der Servo-Parameter

Beispiel Anwendereinheit für Position = 1 Umdrehung

FactorPosition Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzer- in Antriebseinheiten (Inkrement) und zurück.

Resolution Anzahl Inkremente pro Anwendereinheit

$$Resolution = 2^{20} = 1048576$$

Numerator Zähler: Electronic Gear Ratio (Pn20E) der Servo-Parameter

$$Numerator = 1024$$

Denominator Nenner: Electronic Gear Ratio (Pn210) der Servo-Parameter

$$Denominator = 1$$

$$FactorPosition = \frac{Resolution}{Numerator} \cdot Denominator$$

$$FactorPosition = \frac{1048576}{1024} \cdot 1 = 1024$$

Beispiel minimaler Verfahrensweg

MinPos Minimaler Verfahrensweg in Umdrehungen

Resolution Anzahl Inkremente pro Anwendereinheit

$$Resolution = 2^{20} = 1048576$$

Numerator Zähler: Electronic Gear Ratio (Pn20E) der Servo-Parameter

$$Numerator = 1024$$

Period Minimale Periode

$$Period = 1$$

$$MinPos = Numerator \cdot \frac{Period}{Resolution}$$

$$MinPos = 1024 \cdot \frac{1}{1048576} = \frac{1}{1024}$$

Beispiel maximaler Verfahrweg

MaxPos	Maximaler Verfahrweg in Umdrehungen
Resolution	Anzahl Inkremente pro Anwendereinheit $Resolution = 2^{20} = 1048576$
Numerator	Zähler: Electronic Gear Ratio (Pn20E) der Servo-Parameter $Numerator = 1024$
Period	Maximale Periode $Period = 8388607$

$$MaxPos = Numerator \cdot \frac{Period}{Resolution}$$

$$MaxPos = 1024 \cdot \frac{8388607}{1048576} = 8192$$

FactorVelocity

Die Berechnung von FactorVelocity ist nur gültig, wenn der Servo-Parameter Reference Pulse Multiplier (Pn218) = 1 gesetzt ist.

$$FactorVelocity = Time \cdot \frac{\frac{Numerator}{Denominator}}{Resolution}$$

Time	Zeit für 1 Umdrehung in μs
Numerator	Zähler: Electronic Gear Ratio (Pn20E) der Servo-Parameter
Denominator	Nenner: Electronic Gear Ratio (Pn210) der Servo-Parameter
Resolution	Anzahl Inkremente pro Anwendereinheit

Beispiel Anwendereinheit für Geschwindigkeit = Umdrehung/min

FactorVelocity Faktor zur Umrechnung von Benutzer- in Antriebseinheiten (Inkrement/ sec) und zurück.

Time Zeit für 1 Umdrehung in μs

$$Time = 1\text{min} = 60 \cdot 10^6 \mu\text{s}$$

Numerator Zähler: Electronic Gear Ratio (Pn20E) der Servo-Parameter

$$Numerator = 1024$$

Denominator Nenner: Electronic Gear Ratio (Pn210) der Servo-Parameter

$$Denominator = 1$$

Resolution Anzahl Inkremente pro Anwendereinheit

$$Resolution = 2^{20} = 1048576$$

$$FactorVelocity = Time \cdot \frac{\frac{Numerator}{Denominator}}{Resolution}$$

$$FactorVelocity = 60 \cdot 10^6 \cdot \frac{\frac{1024}{1}}{1048576} = \frac{60 \cdot 10^6}{1024} = 58593,75$$

Beispiel Anwendereinheit für Geschwindigkeit = Umdrehung/s

FactorVelocity Faktor zur Umrechnung von Benutzer- in Antriebseinheiten (Inkrement/ sec) und zurück.

Time Zeit für 1 Umdrehung in μs

$$Time = 1\text{s} = 10^6 \mu\text{s}$$

Numerator Zähler: Electronic Gear Ratio (Pn20E) der Servo-Parameter

$$Numerator = 1024$$

Denominator Nenner: Electronic Gear Ratio (Pn210) der Servo-Parameter

$$Denominator = 1$$

Resolution Anzahl Inkremente pro Anwendereinheit

$$Resolution = 2^{20} = 1048576$$

$$FactorVelocity = Time \cdot \frac{\frac{Numerator}{Denominator}}{Resolution}$$

$$FactorVelocity = 10^6 \cdot \frac{\frac{1024}{1}}{1048576} = \frac{10^6}{1024} = 976,5625$$

Minimale Geschwindigkeit für Umdrehungen/min

MinVel Minimale Geschwindigkeit in Umdrehungen/min

FactorVelocity Faktor zur Umrechnung von Benutzer- in Antriebseinheiten (Inkremente/s) und zurück.

$$MinVel = \frac{FactorVelocity}{65535} = \frac{58593,75}{65535} = 0,89$$

Maximale Geschwindigkeit für Umdrehungen/min

MaxVel Maximale Geschwindigkeit in Umdrehungen/min

FactorVelocity Faktor zur Umrechnung von Benutzer- in Antriebseinheiten (Inkremente/s) und zurück.

$$MaxVel = \frac{FactorVelocity}{20} = \frac{58593,75}{20} = 2929,69$$

5.7.1.3 Funktionalität**Antrieb ein- bzw. ausschalten**

- Der Eingang *AxisEnable* dient zum Ein- und Ausschalten einer Achse.
- Das Einschalten ist nur möglich, wenn *AxisReady* = TRUE meldet, d.h. die Achse einschaltbereit ist.
- Sobald die Achse eingeschaltet ist, wird dies durch die Statusinformation *AxisEnabled* angezeigt.
- Hat die Achse einen Fehler, wird dies durch die Statusinformation *AxisError* angezeigt. Weitere Informationen liefert *AxisErrorID*.



Bitte beachten Sie, dass Sie den Baustein immer innerhalb des OB 1 aufrufen, ansonsten erhalten Sie die Fehlermeldung 0x8317.

**Verhalten der Ausgänge
CmdActive, *CmdDone* und
*CmdBusy***

Die Kommandoabarbeitung lässt sich in 3 Phasen gliedern. Abhängig von der Betriebsart zeigen die Ausgänge *CmdActive*, *CmdDone* und *CmdBusy* innerhalb dieser Phasen folgendes Verhalten:

Geschwindigkeitsregelung mit *Velocity* <> 0

- Phase 1: Mit einer Flanke 0-1 an *MvVelocityExecute* wird das Kommando gestartet.
 - *CmdActive* = 2, *CmdDone* = FALSE, *CmdBusy* = TRUE
- Phase 2: Die Geschwindigkeitsvorgabe wurde erreicht, *MvVelocityExecute* = TRUE
 - Kommando wird weiterhin ausgeführt.
 - *CmdActive* = 2, *CmdDone* = TRUE, *CmdBusy* = FALSE
- Phase 3: *MvVelocityExecute* = FALSE
 - Kommando wird weiterhin ausgeführt.
 - *CmdActive* = 2, *CmdDone* = FALSE, *CmdBusy* = FALSE

Geschwindigkeitsregelung mit *Velocity* = 0

- Phase 1: Mit einer Flanke 0-1 an *MvVelocityExecute* wird das Kommando gestartet.
 - *CmdActive* = 2, *CmdDone* = FALSE, *CmdBusy* = TRUE

- Phase 2: Die Geschwindigkeit 0 wurde erreicht, *MvVelocityExecute* = TRUE
 - Achse befindet sich im Stillstand und ist bereit für weitere Kommandos.
 - *CmdActive* = 0, *CmdDone* = TRUE, *CmdBusy* = FALSE
- Phase 3: *MvVelocityExecute* = FALSE
 - Achse befindet sich im Stillstand und ist bereit für weitere Kommandos.
 - *CmdActive* = 0, *CmdDone* = FALSE, *CmdBusy* = FALSE

Achse stoppen

- Phase 1: Mit einer Flanke 0-1 an *StopExecute* wird das Kommando gestartet.
 - *CmdActive* = 1, *CmdDone* = FALSE, *CmdBusy* = TRUE
- Phase 2: Die Geschwindigkeit 0 wurden erreicht, *StopExecute* = TRUE
 - Achse befindet sich im Stillstand und das Stop-Kommando blockiert die Ausführung weiterer Kommandos.
 - *CmdActive* = 1, *CmdDone* = TRUE, *CmdBusy* = FALSE
- Phase 3: *StopExecute* = FALSE
 - Achse befindet sich im Stillstand und ist bereit für weitere Kommandos.
 - *CmdActive* = 0, *CmdDone* = FALSE, *CmdBusy* = FALSE

Relative Positionierung

- Phase 1: Mit einer Flanke 0-1 an *MvRelativeExecute* wird das Kommando gestartet.
 - *CmdActive* = 3, *CmdDone* = FALSE, *CmdBusy* = TRUE
- Phase 2: Das Positionsziel wurden erreicht, *MvRelativeExecute* = TRUE
 - Es ist kein Kommando aktiv
 - *CmdActive* = 0, *CmdDone* = TRUE, *CmdBusy* = FALSE
- Phase 3: *MvRelativeExecute* = FALSE
 - *CmdActive* = 0, *CmdDone* = FALSE, *CmdBusy* = FALSE

Tipp-Betrieb

- Phase 1: Mit einer Flanke 0-1 an *JogPositive* bzw. *JogNegative* wird das Kommando gestartet.
 - *CmdActive* = 4 bzw. 5, *CmdDone* = FALSE, *CmdBusy* = TRUE
- Phase 2: Die Geschwindigkeitsvorgabe wurden erreicht, *JogPositive* = TRUE bzw. *JogNegative* = TRUE.
 - Kommando ist noch aktiv, Achse wird erst mit *JogPositive* = FALSE bzw. *JogNegative* = FALSE gestoppt.
 - *CmdActive* = 4 bzw. 5, *CmdDone* = TRUE, *CmdBusy* = FALSE
- Phase 3: *JogPositive* = FALSE bzw. *JogNegative* = FALSE
 - Achse befindet sich im Stillstand und ist bereit für weitere Kommandos.
 - *CmdActive* = 0, *CmdDone* = FALSE, *CmdBusy* = FALSE

Antriebsfehler quittieren

- Mit *AxisReset* können Sie Fehler am Antrieb quittieren.
- Anliegende Fehler werden über *DriveError* zurück gemeldet.

Achse stoppen - MC_Stop

- Eine Achse in Bewegung können Sie durch Setzen von *StopExecute* stoppen.
- Solange *StopExecute* gesetzt ist, werden keine weiteren Pulse generiert und alle Kommandos sind gesperrt.

Geschwindigkeitsmodus - MC_MoveVelocity

- Voraussetzung: Der Antrieb ist eingeschaltet und *AxisReady* = TRUE.
- Mit *MvVelocityExecute* können Sie die Achse zum Drehen mit konstanter Geschwindigkeit bringen.

- Die Geschwindigkeit geben Sie über *Velocity* vor.
- Durch Vorgabe von 0 stoppt die Achse ebenso wie mit *StopExecute*.
- Die Drehrichtung bestimmen Sie über das Vorzeichen von *Velocity*.
- Der Wert für *Velocity* darf 0 sein oder $MinUserVelocity \leq Velocity \leq MaxUserVelocity$.



*Systembedingt kann die Istgeschwindigkeit von der Sollgeschwindigkeit abweichen. Die Differenz *MaxVelError* nimmt mit steigender Drehzahl zu und kann mit der nachfolgenden Formel ermittelt werden.*

$$MaxVelError = \frac{FactorVelocity}{20} - \frac{FactorVelocity}{21}$$

Relative Positionierung - MC_MoveRelative

- Voraussetzung: Der Antrieb ist eingeschaltet und *AxisReady* = TRUE.
- Die relative Positionierung erfolgt über *MvRelativeExecute*.
- Die Distanz können Sie über *PositionDistance* in Anwendereinheiten vorgeben.
- Die Drehrichtung bestimmen Sie über das Vorzeichen von *PositionDistance*.
- Die Geschwindigkeit geben Sie über *Velocity* vor.
- Durch Setzen von *StopExecute* können Sie ein laufendes Kommando stoppen.

Tipp-Betrieb - Jogging

- Voraussetzung: Der Antrieb ist eingeschaltet und *AxisReady* = TRUE.
- Mit einer Flanke 0-1 an *JogPositive* oder *JogNegative* können Sie Ihren Antrieb im Tipp-Betrieb steuern. Hierbei wird ein Jogging Kommando in die entsprechende Drehrichtung ausgeführt.
- Die Geschwindigkeit geben Sie über *Velocity* vor. Das Vorzeichen ist nicht relevant.
- Mit einer Flanke 1-0 an *JogPositive* oder *JogNegative* bzw. durch Setzen von *StopExecute* wird die Achse gestoppt.



*Bitte beachten Sie, dass Sie im Tipp-Betrieb bei *Velocity* = 0 eine Fehlermeldung (0x8003) erhalten!*

6 Einsatz Frequenzumrichter über PWM

6.1 Übersicht

Voraussetzung

- SPEED7 Studio ab V1.7.1
oder
- Siemens SIMATIC Manager ab V5.5 SP2 & *Simple Motion Control Library*
oder
- Siemens TIA Portal V14 & *Simple Motion Control Library*
- System MICRO bzw. System SLIO CPU mit PWM-Ausgabe wie z.B. CPU M13-CCF0000 bzw. CPU 013-CCF0R00.
- Frequenzumrichter mit PWM-Eingang z.B. V1000.

Schritte der Projektierung

1. ➔ Parameter am Frequenzumrichter einstellen
 - Die Einstellung der Parameter hat mit dem Softwaretool *Drive Wizard+* zu erfolgen.
2. ➔ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - Projektierung der CPU.
3. ➔ Programmierung im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - *VMC_AxisControlV1000PWM*-Baustein zur Konfiguration und zur Kommunikation mit der Achse, welche über PWM angebunden ist.
 - ➔ ["Demo-Projekte"...Seite 13](#)

6.2 Parameter am Frequenzumrichter einstellen



VORSICHT

Vor der Erstinbetriebnahme müssen Sie Ihren Frequenzumrichter mit dem Softwaretool *Drive Wizard+* an Ihre Applikation anpassen! Näheres hierzu finden Sie im Handbuch zu Ihrem Frequenzumrichter.

Die nachfolgende Tabelle zeigt alle Parameter auf, die nicht den Standardwerten entsprechen. Zur Abstimmung auf die *Simple Motion Control Library* sind diese über *Drive Wizard+* einzustellen. Danach folgt eine Tabelle mit Parameter, welche in Abhängigkeit von der Applikation angepasst werden können.

Nr.	Parameter, die vom Standard abweichen	Einstellung für <i>Simple Motion Control Library</i>
B1-01	Auswahl Frequenzsollwert	■ 4: Pulse train input
B1-02	Auswahl Start-Befehl	■ 1: Control circuit terminal
H1-01	Funktionsauswahl für Digitaleingänge S1	■ 0040: Forward Run Command
H1-02	Funktionsauswahl für Digitaleingänge S2	■ 0041: Reverse Run Command
H2-01	Funktionswahl Klemme MA, MB und MC (Relais)	■ 000E: Fault
H2-02	Funktionswahl für Klemme P1 (Open-Collector-Ausgang)	■ 0006
H6-01	Funktionsauswahl für die Impulsfolgeeingangsklemmen RP	■ 0: Frequency reference
H6-02	Skalierung für Impulsfolgeeingang	■ 20000Hz

Nr.	Parameter, die vom Standard abweichen	Einstellung für <i>Simple Motion Control Library</i>
H6-03	Verstärkung für Impulsfolgeeingang	■ 100.0%
H6-04	Vorspannung für Impulsfolgeeingang	■ 0.0%
H6-05	Filterzeit für Impulsfolgeeingang	■ 0.10s
H6-06	Auswahl der Überwachung für Impulsfolgeausgangsklemme MP	■ 102: Output frequency
H6-07	Überwachungsskalierung für Impulsfolgeeingang	■ 20000Hz

Nr.	Parameter in Abhängigkeit von der Applikation	Beispiel
C1-01	Hochlaufzeit 1	■ 10.00s
C1-02	Tieflaufzeit 1	■ 10.00s
C1-10	Einstellschritte für Hochlauf-/Tieflaufzeit	■ 0: 0.01- second units
C1-11	Umschaltfrequenz für Hochlauf-/Tieflaufzeit	■ 0.0Hz
O1-02	Auswahl Anwender-Überwachungsparameter nach dem Einschalten	■ 1: Frequency reference
O1-03	Auswahl Anzeige am digitalen Bedienteil	■ 2: min-1 unit



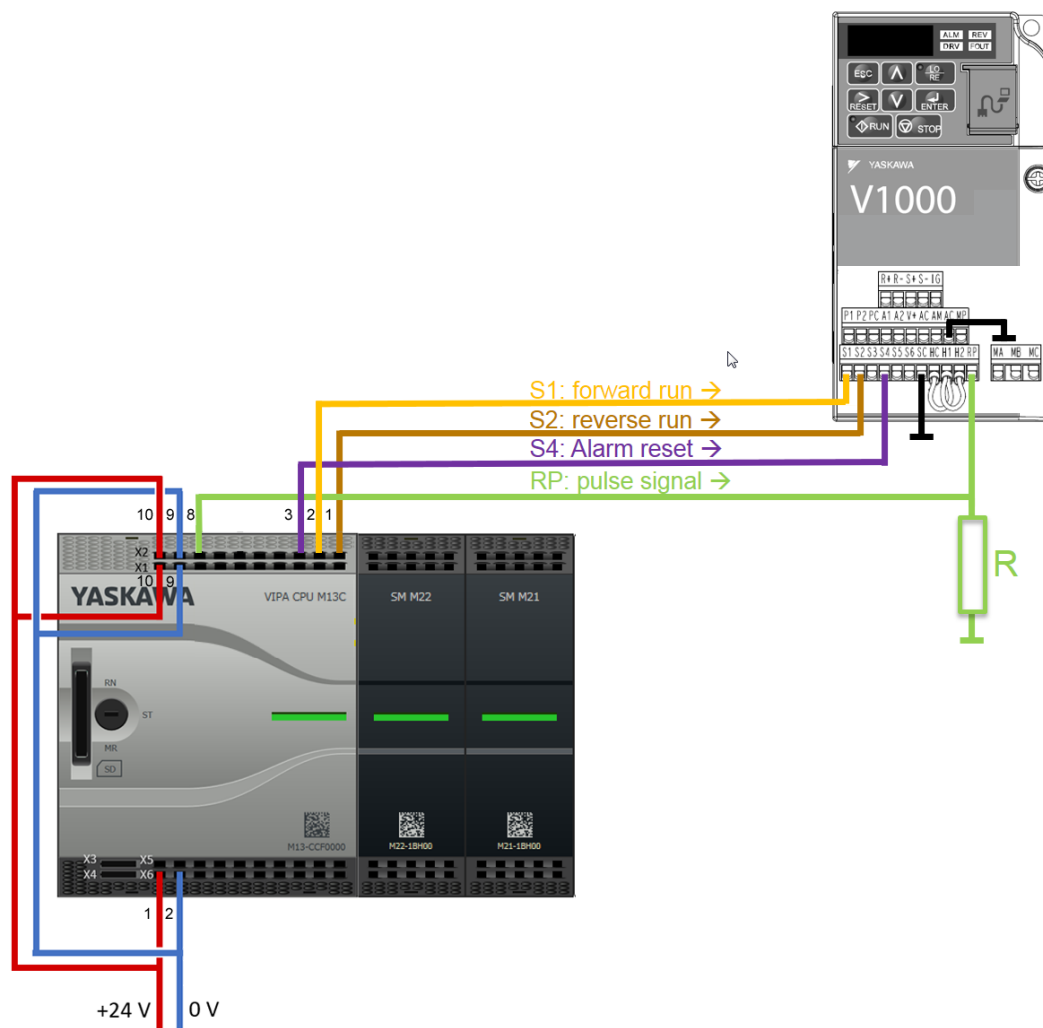
Damit alle Einstellungen übernommen werden, müssen Sie den Frequenzumrichter nach der Parametrierung neu starten!

6.3 Beschaltung

6.3.1 Ansteuerung V1000 Eingänge

Beispielapplikation

Die nachfolgende Abbildung zeigt eine Beispielapplikation zum Anschluss der Eingänge eines V1000 Frequenzumrichters über PWM an eine System MICRO CPU M13C. In diesem Beispiel ist der PWM Kanal 0 (X2 - Pin 8) beschaltet. Zur Beschaltung von Kanal 1 ist X2 - Pin 7 zu verwenden.

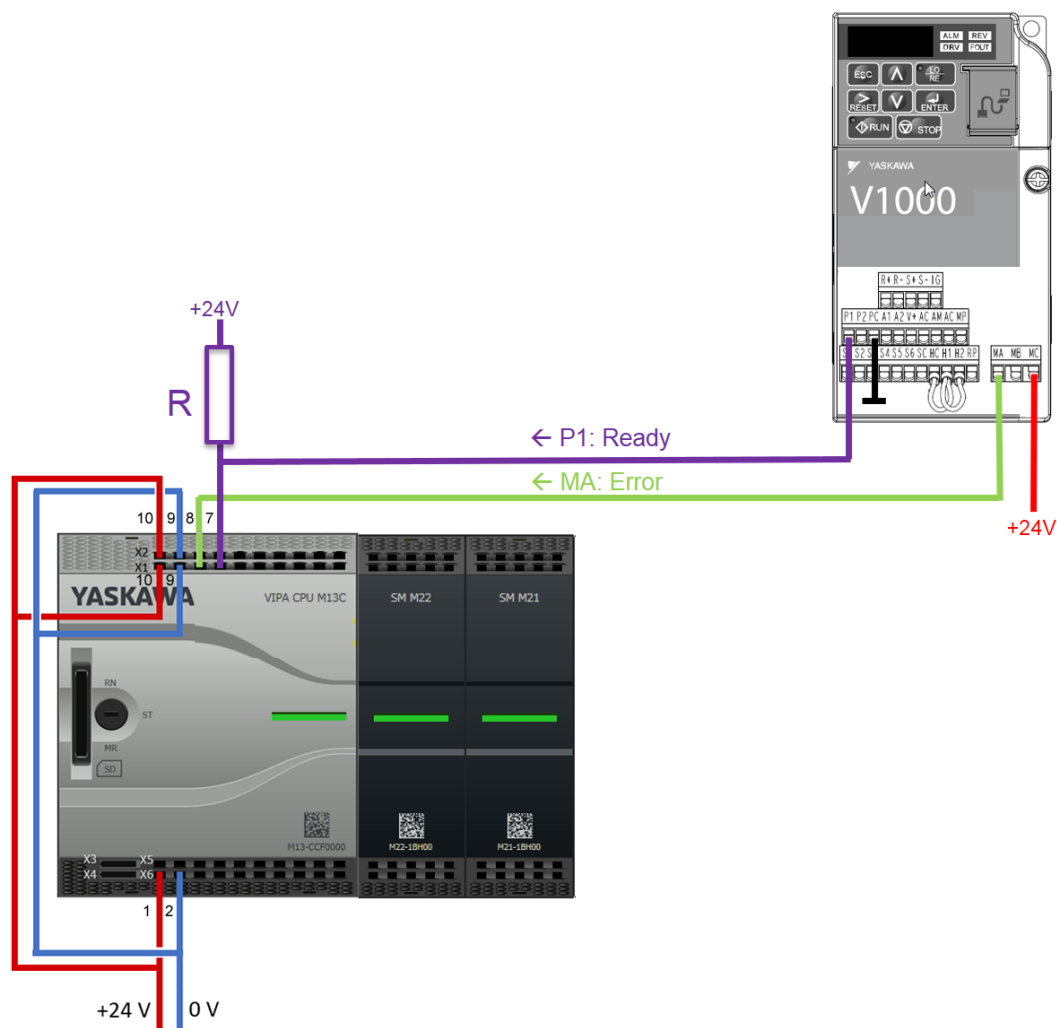


- R Widerstand
 Wert: max. 470Ω
 Verlustleistung: min. 0,6W
 Widerstandsbeispiel: Metallschichtwiderstand 0207 bedrahtet mit 0,6W Verlustleistung
 Kabellänge max. 20m

6.3.2 Ansteuerung V1000 Ausgänge

Beispielapplikation

Die nachfolgende Abbildung zeigt eine Beispielapplikation zum Anschluss der Ausgänge eines V1000 Frequenzumrichters an eine System MICRO CPU M13C.



- R Widerstand
Wert: 4,7kΩ
Verlustleistung: min. 0,25W
Widerstandsbeispiel: Kohleschichtwiderstand 0207 bedrahtet mit 0,25W Verlustleistung

6.4 Einsatz im *SPEED7 Studio*

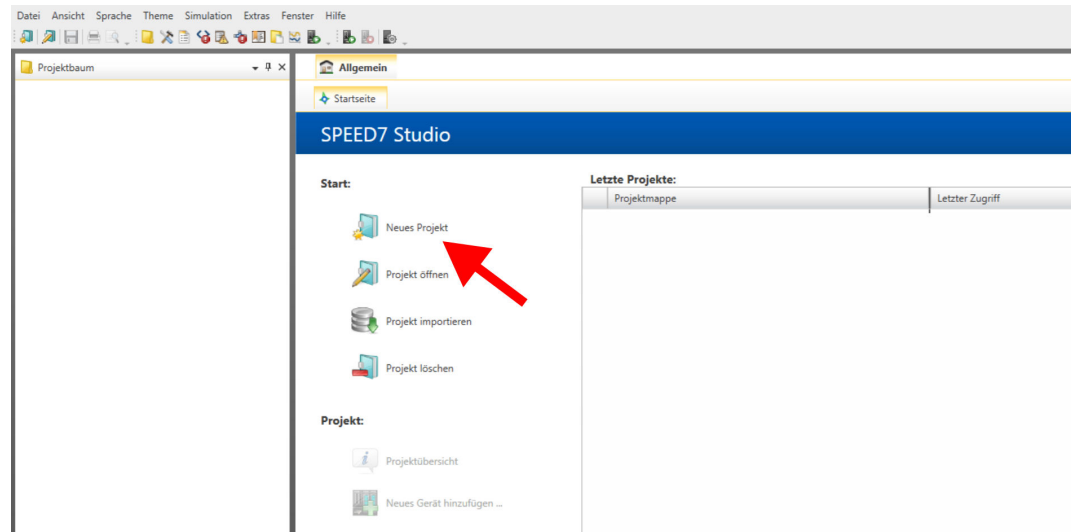
6.4.1 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.7.1

Sollten Sie einen anderen Kanal als Kanal 0 verwenden, müssen Sie diesen in der Hardware-Konfiguration und in Ihrem Anwenderprogramm entsprechend anpassen.

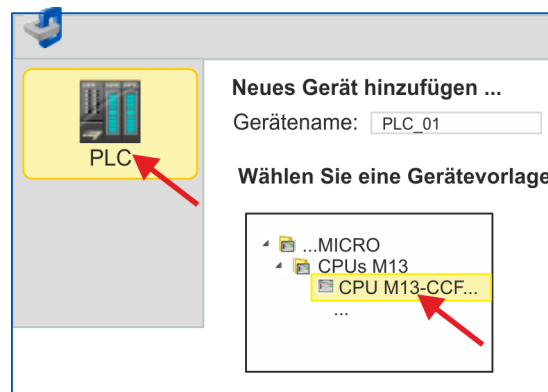
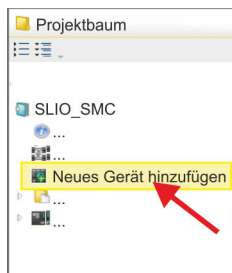
1. ➔ Starten Sie das *SPEED7 Studio*.



2. ➔ Erstellen Sie auf der Startseite mit *"Neues Projekt"* ein neues Projekt und vergeben Sie einen *"Projektname"*.

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht *"Geräte und Netze"* gewechselt.

3. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf *"Neues Gerät hinzufügen ..."*.



➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

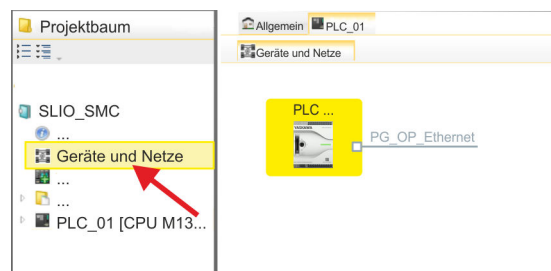
4. ➔ Wählen Sie unter den *"Gerätevorlagen"* Ihre CPU mit PWM Funktionalität wie z.B. die System MICRO CPU M13-CCF0000 und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in *"Geräte und Netze"* eingefügt und die *"Gerätekonfiguration"* geöffnet.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf *"Geräte und Netze"*.

➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. ➔ Klicken Sie auf das Netzwerk *"PG_OP_Ethernet"*.

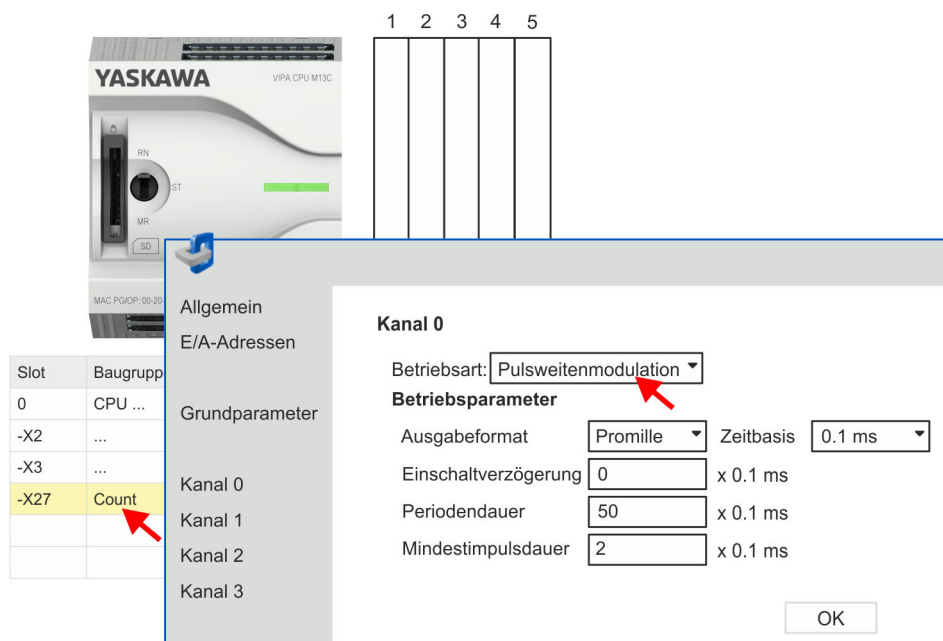
E/A-Peripherie auf PWM umschalten

3. ➤ Wählen Sie *"Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle"*.
 - ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. ➤ Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 - ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in *"Geräte und Netze"* unter *"Lokale Baugruppen"* aufgelistet.

Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

Für die Parametrierung der Ein-/Ausgabeperipherie und der *Technologischen Funktionen* sind die entsprechenden Submodule der CPU zu verwenden. Für die PWM Ausgabe ist das Submodul Count auf *"Pulsweitenmodulation"* umzuschalten.

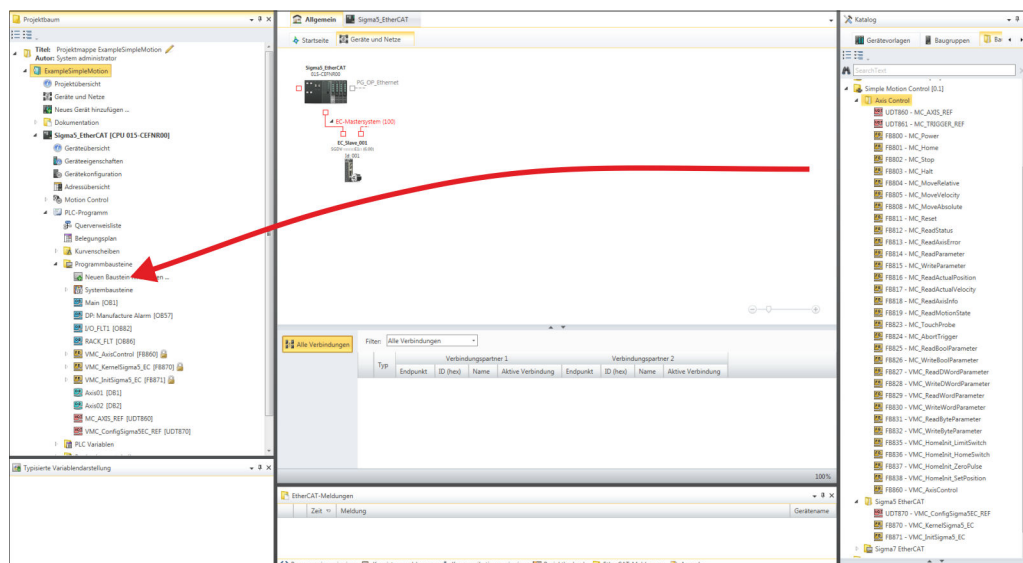
1. ➤ Klicken Sie im *Projektbaum* auf *"PLC... > Gerätekonfiguration"*.
2. ➤ Klicken Sie in der *"Gerätekonfiguration"* auf *"-X27 Count"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Eigenschaften der Baugruppe"*.
 - ➔ Es öffnet sich der Eigenschaften-Dialog.
3. ➤ Klicken Sie auf den entsprechenden Kanal wie z.B. *"Kanal 0"* und stellen Sie unter *"Betriebsart"* die Funktion *"Pulsweitenmodulation"* ein.
4. ➤ Die für PWM erforderlichen Betriebsparameter werden intern auf die entsprechenden Werte angepasst. Lassen Sie alle Werte unverändert.



5. ➤ Schließen Sie den Dialog mit [OK].
6. ➤ Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"*.

6.4.2 Anwender-Programm

Baustein in Projekt kopieren



Öffnen Sie im "Katalog" unter "Bausteine" "Simple Motion Control" und ziehen Sie per Drag&Drop folgenden Baustein in "Programmbausteine" des Projektbaums:

■ V1000 PWM

- FB885 – VMC_AxisControlV1000PWM → ["FB 885 - VMC_AxisControlV1000_PWM - Achskontrolle über PWM"...](#)Seite 288

OB 1

Konfiguration der Achse

Sollten Sie einen anderen Kanal als Kanal 0 verwenden, müssen Sie diesen in der Hardware-Konfiguration und in Ihrem Anwenderprogramm entsprechend anpassen.

1. Öffnen Sie in "Projektbaum → ...CPU... → PLC-Programm → Programmbausteine" den OB 1 und programmieren Sie den Call FB 885, DB 885.

➔ Es öffnet sich der Dialog "Instanz-Datenbaustein hinzufügen".

2. Stellen Sie, wenn nicht schon geschehen, die Nummer für den Instanz-Datenbaustein ein und schließen Sie den Dialog mit [OK].

➔ Der Bausteinanruf wird angelegt und die Parameter werden aufgelistet.

3. Vergeben Sie für das Beispielprojekt folgende Parameter:

```
CALL FB "VMC_AxisControlV1000PWM" ,
      "VMC_AxisCtrlV1000PWM 885"
I_ChannelNumberPWM := "Ax1_I_ChannelNumberPWM"
I_MA_Alarm          := "Ax1_MA_Alarm"
I_P1_Ready          := "I_P1_Ready"
MaxVelocityDrive    := 1.000000e+002
AxisEnable          := "Ax1_AxisEnable"
AxisReset           := "Ax1_AxisReset"
StopExecute         := "Ax1_StopExecute"
MvVelocityExecute   := "Ax1_MvVelExecute"
JogPositive         := "Ax1_JogPositive"
JogNegative         := "Ax1_JogNegative"
Velocity            := "Ax1_Velocity"
I_S1_ForwardRun     := "Ax1_S1_ForwardRun"
I_S2_ReverseRun     := "Ax1_S2_ReverseRun"
I_S4_AlarmReset     := "Ax1_S4_AlarmReset"
MinUserVelocity     := "Ax1_MinUserVelocity"
MaxUserVelocity     := "Ax1_MaxUserVelocity"
AxisReady           := "Ax1_AxisReady"
AxisEnabled         := "Ax1_AxisEnabled"
```

```

AxisError           := "Ax1_AxisError"
AxisErrorID         := "Ax1_AxisErrorID"
DriveError          := "Ax1_DriveError"
CmdActive           := "Ax1_CmdActive"
CmdDone             := "Ax1_CmdDone"
CmdBusy             := "Ax1_CmdBusy"
CmdAborted          := "Ax1_CmdAborted"
CmdError            := "Ax1_CmdError"
CmdErrorID          := "Ax1_CmdErrorID"

```

Die Adressen von *I_P1_Ready* und *I_MA_Alarm* ergeben sich aus den Adressen der Eingänge, welche mit den Digitalausgängen des Frequenzumrichters verbunden sind. Diese können über das Submodul "-X25 DI/DIO" der CPU ermittelt werden.

Die Adressen von *I_S1_ForwardRun*, *I_S2_ReverseRun* und *I_S4_AlarmReset* ergeben sich aus den Adressen der Ausgänge, welche mit den Digitaleingängen des Frequenzumrichters verbunden sind. Diese können über das Submodul "-X25 DI/DIO" der CPU ermittelt werden.

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie "*Projekt → Alles übersetzen*" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.

Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Frequenzumrichter, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bringen Sie Ihre CPU in RUN und schalten Sie Ihren Frequenzumrichter ein.
 - ➔ Der FB 885 - VMC_AxisControlV1000PWM wird zyklisch abgearbeitet.
3. ➔ Sobald *AxisReady* = TRUE meldet, können Sie mit *AxisEnable* die Achse freigegeben.
4. ➔ Sie haben jetzt die Möglichkeit über die entsprechenden Parameter Ihre Achse zu steuern und deren Status abzufragen. ➔ "*FB 885 - VMC_AxisControlV1000_PWM - Achskontrolle über PWM*"...Seite 288

6.5 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

6.5.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2.
- Die Projektierung der CPU mit PWM Funktionalität von Yaskawa erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form eines virtuellen PROFINET IO Devices.
- Das PROFINET IO Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

IO Device installieren

Die Installation des PROFINET IO Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter "*GSDML SLIO*" die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➔ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➔ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➔ Schließen Sie alle Projekte.

6. ➔ Gehen Sie auf *"Extras → GSD-Dateien installieren"*.
7. ➔ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → VIPA ..."*.

6.5.2 Hardware-Konfiguration


CPU im Projekt anlegen

Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 314C-2PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
...	...
3	

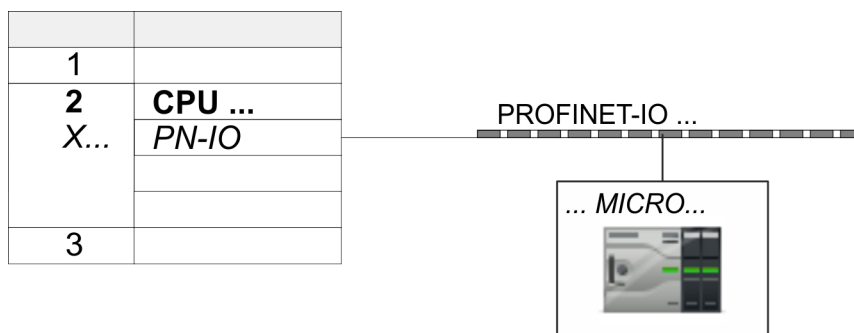
Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➔ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. ➔ Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. ➔ Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 die CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).
4. ➔ Klicken Sie auf das Submodul *"PN-IO"* der CPU.
5. ➔ Wählen Sie *"Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen"*.

Steckpl.	Baugruppe
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	



6. ➔ Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten.
7. ➔ Klicken Sie auf das Submodul *"PN-IO"* der CPU und öffnen Sie mit *"Kontextmenü → Objekteigenschaften"* den Eigenschafts-Dialog.
8. ➔ Geben Sie unter *"Allgemein"* einen *"Gerätenamen"* an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



0	... MICRO ...	M13-CCF0000	
X2	M13-CCF0000		
1			
2			
3			
...			

9. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis "*PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → VIPA ...*" und binden Sie z.B. für das System MICRO das IO-Device "*M13-CCF0000*" an Ihr PROFINET-System an.
- ➔ In der *Steckplatzübersicht* des PROFINET-IO-Device "*... MICRO PLC*" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

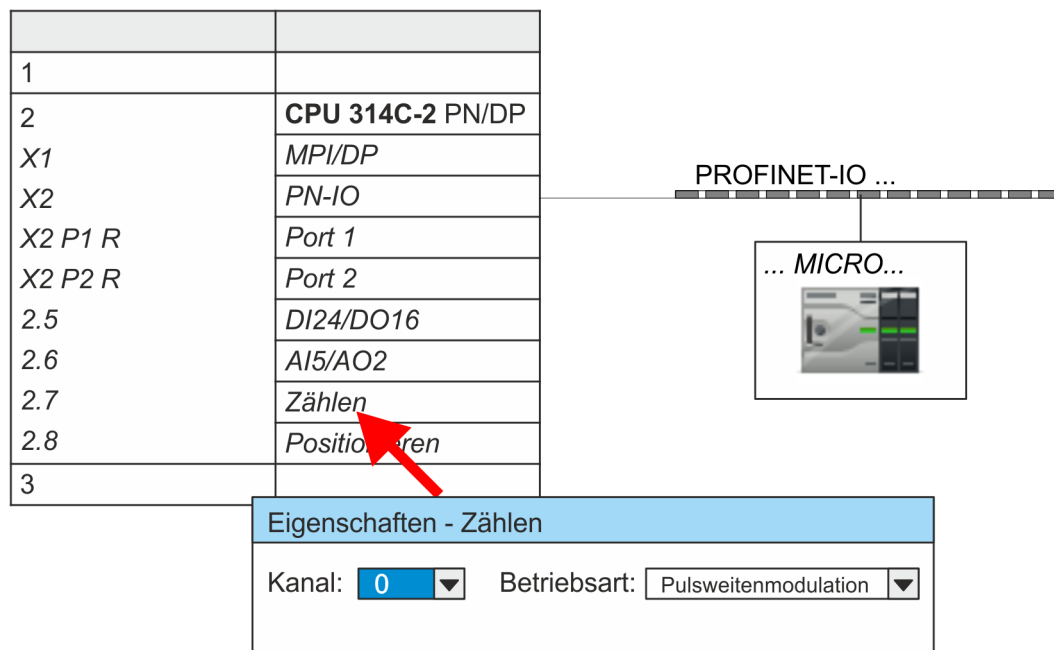
Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

- Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
- Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter "*Eigenschaften*" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
- Ordnen Sie den CP einem "*Subnetz*" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

E/A-Peripherie auf PWM umschalten

Für die Parametrierung der Ein-/Ausgabeperipherie und der *Technologischen Funktionen* sind die entsprechenden Submodule der Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3) zu verwenden. Für die PWM Ausgabe ist das Submodul Count auf "*Pulsweitenmodulation*" umzuschalten. Sollten Sie einen anderen Kanal als Kanal 0 verwenden, müssen Sie diesen in der Hardware-Konfiguration und in Ihrem Anwenderprogramm entsprechend anpassen.

- Doppelklicken Sie auf das Zähler-Submodul der Siemens CPU 314C-2 PN/DP.
 - ➔ Sie gelangen in das Dialogfeld "*Eigenschaften*".
- Wählen Sie z.B. "*Kanal 0*" und stellen Sie unter "*Betriebsart*" die Funktion "*Pulsweitenmodulation*" ein.
- Lassen Sie alle Werte unverändert.



4. ➤ Schließen Sie den Dialog mit [OK].
5. ➤ Wählen Sie "Station → Speichern und übersetzen".
6. ➤ Schließen Sie den Hardware-Konfigurator.

6.5.3 Anwender-Programm

Bibliothek einbinden

1. ➤ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
 2. ➤ Laden Sie unter "Controls Library" die *Simple Motion Control Library*.
 3. ➤ Öffnen Sie mit "Datei → Dearchivieren" das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.
 4. ➤ Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
 5. ➤ Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].
- Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgenden Baustein in "Bausteine" Ihres Projekts:

Bausteine in Projekt kopieren

- V1000 PWM
 - FB885 – VMC_AxisControlV1000PWM ➔ ["FB 885 - VMC_AxisControlV1000_PWM - Achskontrolle über PWM"...](#)Seite 288

OB 1

Konfiguration der Achse

Sollten Sie einen anderen Kanal als Kanal 0 verwenden, müssen Sie diesen in der Hardware-Konfiguration und in Ihrem Anwenderprogramm entsprechend anpassen.

1. ➤ Öffnen Sie im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "PLC-Programm", "Programmbausteine" den OB 1 und programmieren Sie den Call FB 885, DB 885.
 - ➔ Es öffnet sich der Dialog "Instanz-Datenbaustein hinzufügen".
2. ➤ Stellen Sie, wenn nicht schon geschehen, die Nummer für den Instanz-Datenbaustein ein und schließen Sie den Dialog mit [OK].
 - ➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und die Parameter werden aufgelistet

3. → Vergeben Sie für das Beispielprojekt folgende Parameter:

```

➔ CALL FB "VMC_AxisControlV1000PWM" ,
  "VMC_AxisCtrlV1000PWM_885"
  I_ChannelNumberPWM := "Ax1_I_ChannelNumberPWM"
  I_MA_Alarm          := "Ax1_MA_Alarm"
  I_P1_Ready          := "I_P1_Ready"
  MaxVelocityDrive    := 1.000000e+002
  AxisEnable          := "Ax1_AxisEnable"
  AxisReset           := "Ax1_AxisReset"
  StopExecute         := "Ax1_StopExecute"
  MvVelocityExecute   := "Ax1_MvVelExecute"
  JogPositive         := "Ax1_JogPositive"
  JogNegative         := "Ax1_JogNegative"
  Velocity            := "Ax1_Velocity"
  I_S1_ForwardRun     := "Ax1_S1_ForwardRun"
  I_S2_ReverseRun     := "Ax1_S2_ReverseRun"
  I_S4_AlarmReset     := "Ax1_S4_AlarmReset"
  MinUserVelocity     := "Ax1_MinUserVelocity"
  MaxUserVelocity     := "Ax1_MaxUserVelocity"
  AxisReady           := "Ax1_AxisReady"
  AxisEnabled         := "Ax1_AxisEnabled"
  AxisError           := "Ax1_AxisError"
  AxisErrorID         := "Ax1_AxisErrorID"
  DriveError          := "Ax1_DriveError"
  CmdActive           := "Ax1_CmdActive"
  CmdDone             := "Ax1_CmdDone"
  CmdBusy             := "Ax1_CmdBusy"
  CmdAborted          := "Ax1_CmdAborted"
  CmdError            := "Ax1_CmdError"
  CmdErrorID          := "Ax1_CmdErrorID"

```

Die Adressen von *I_P1_Ready* und *I_MA_Alarm* ergeben sich aus den Adressen der Eingänge, welche mit den Digitalausgängen des Frequenzumrichters verbunden sind. Diese können über das Submodul "*X25 DI/DIO*" der CPU ermittelt werden.

Die Adressen von *I_S1_ForwardRun*, *I_S2_ReverseRun* und *I_S4_AlarmReset* ergeben sich aus den Adressen der Ausgänge, welche mit den Digitaleingängen des Frequenzumrichters verbunden sind. Diese können über das Submodul "*X25 DI/DIO*" der CPU ermittelt werden.

Zeitlicher Ablauf**1. →** Wechseln Sie in den Siemens SIMATIC Manager und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Frequenzumrichter, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. → Bringen Sie Ihre CPU in RUN und schalten Sie Ihren Frequenzumrichter ein.

➔ Der FB 885 - VMC_AxisControlV1000PWM wird zyklisch abgearbeitet.

3. → Sobald *AxisReady* = TRUE meldet, können Sie mit *AxisEnable* die Achse freigeben.**4. →** Sie haben jetzt die Möglichkeit über die entsprechenden Parameter Ihre Achse zu steuern und deren Status abzufragen. ➔ "*FB 885 - VMC_AxisControlV1000_PWM - Achskontrolle über PWM*"...Seite 288

6.6 Einsatz im Siemens TIA Portal

6.6.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V 14.
- Die Projektierung der CPU mit PWM Funktionalität von Yaskawa erfolgt im Siemens TIA Portal in Form eines virtuellen PROFINET IO Devices.
- Das PROFINET IO Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

IO Device installieren

Die Installation des PROFINET IO Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➞ Gehen Sie in das *"Download Center"* von www.yaskawa.eu.com.
2. ➞ Laden Sie unter *"GSDML MICRO"* die entsprechende Datei für Ihr System.
3. ➞ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➞ Starten das Siemens TIA Portal.
5. ➞ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➞ Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
7. ➞ Gehen Sie auf *"Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren"*.
8. ➞ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➞ Nach der Installation wird der Hardware-Katalog aktualisiert und das Siemens TIA Portal beendet.

Nach einem Neustart des Siemens TIA Portals finden Sie das entsprechende PROFINET-IO-Device unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... > ... MICRO PLC*.



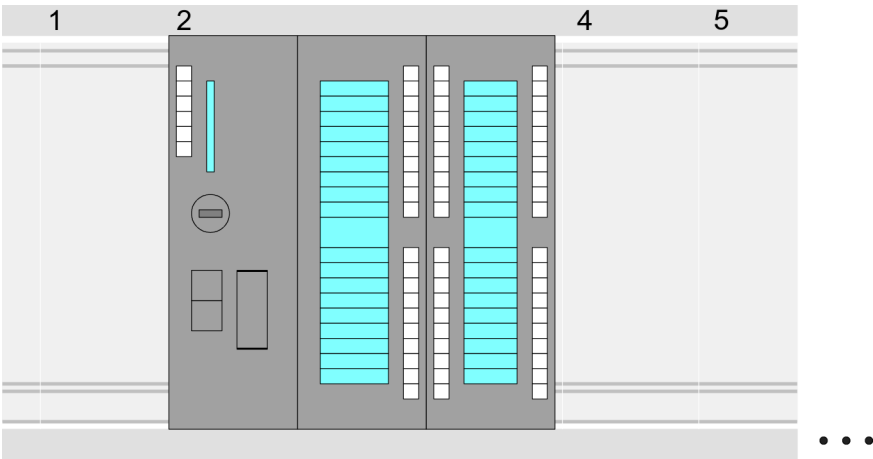
Damit die Komponenten von Yaskawa angezeigt werden können, müssen Sie im Hardware-Katalog bei "Filter" den Haken entfernen.

6.6.2 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

Um kompatibel mit dem Siemens TIA Portal zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➞ Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.
2. ➞ Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
3. ➞ Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf *"Neues Gerät hinzufügen"*.
4. ➞ Wählen Sie im Eingabedialog folgende CPU aus:
SIMATIC S7-300 > CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3)
 - ➞ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.

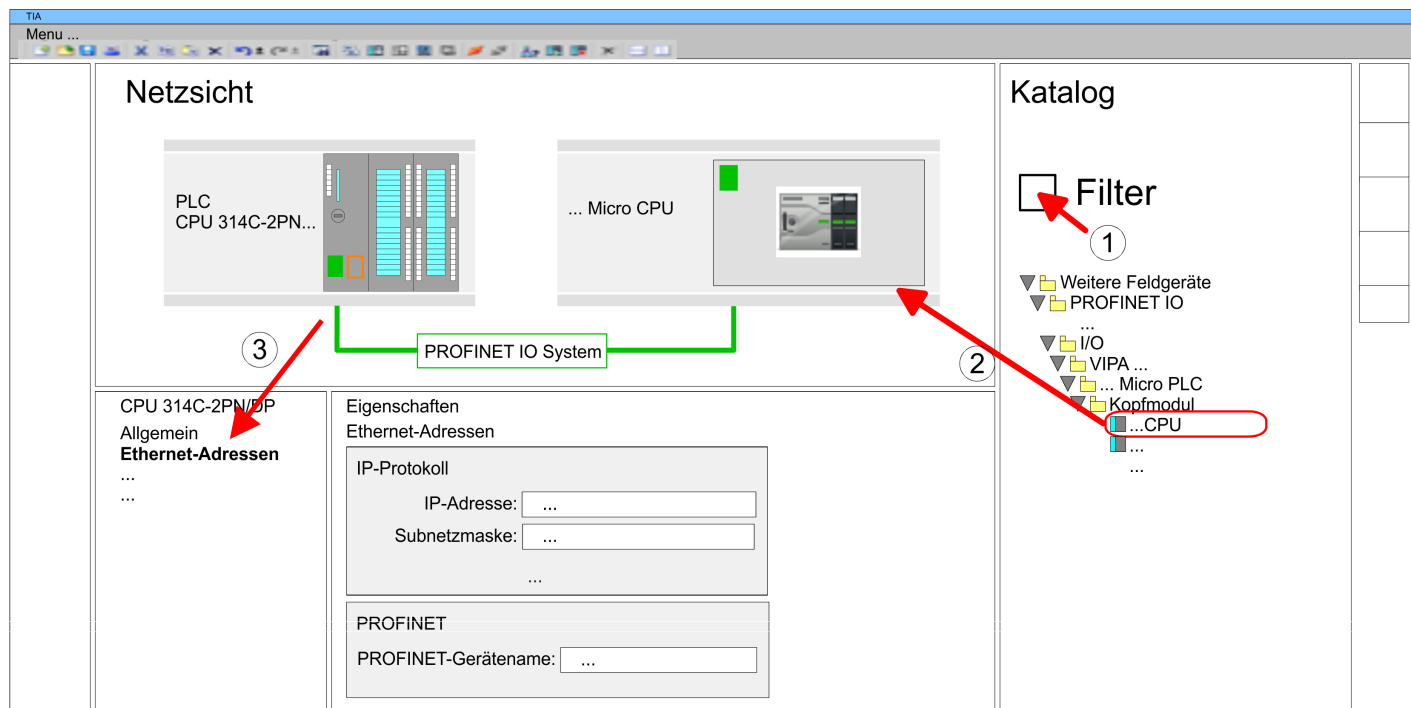


Geräteübersicht:

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC...		2		CPU 314C-2PN/DP	
MPI-Schnittstelle...		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnitt...		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
DI24/DO16...		2 5		DI24/DO16	
AI5/AO2...		2 6		AI5/AO2	
Zählen...		2 7		Zählen	
...					

Anbindung CPU als PROFINET-IO-Device

- Wechseln Sie im *Projektbereich* in die *"Netzsicht"*.
- Nach der Installation der GSDML finden Sie das IO-Device für die CPU im Hardware-Katalog unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... > ... MICRO PLC*. Binden Sie das Slave-System an die CPU an, indem Sie dies aus dem Hardware-Katalog in die *Netzsicht* ziehen und dieses über PROFINET an die CPU anbinden.
- Klicken Sie in der *Netzsicht* auf den PROFINET-Teil der Siemens CPU und geben Sie in *"Eigenschaften"* unter *"Ethernet-Adressen"* im Bereich *"IP-Protokoll"* gültige IP-Adressdaten an.
- Geben Sie unter *"PROFINET"* einen *"PROFINET Gerätenamen"* an. Der Geräte-name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.

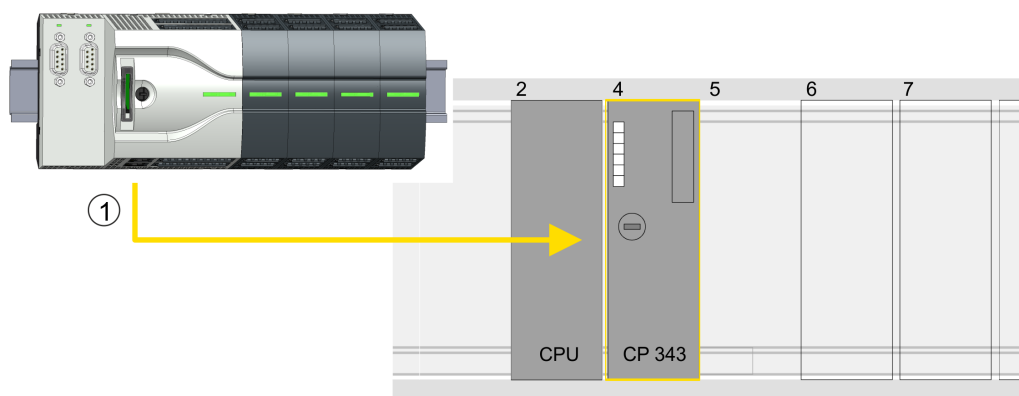


5. Wählen Sie in der *Netzansicht* das IO-Device "... MICRO PLC" an und wechseln Sie in die *Geräteübersicht*.

➔ In der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... MICRO PLC" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

- Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
- Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX30 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP in den "Eigenschaften" unter "Ethernet-Adresse" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.



1 Ethernet-PG/OP-Kanal

Geräteübersicht

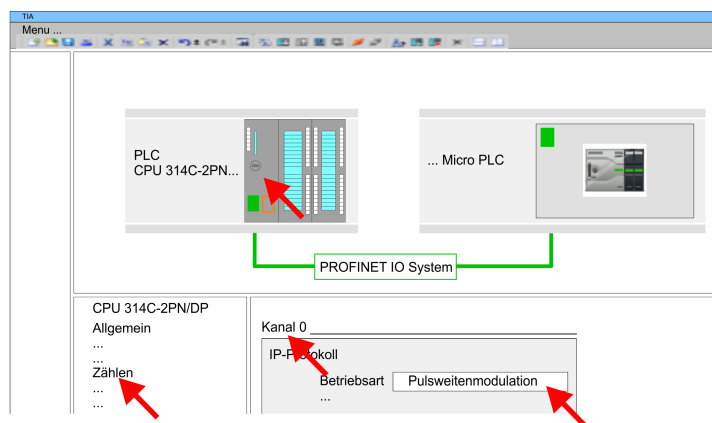
Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 314C-2PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	

PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		
CP 343-1		4		CP 343-1	
...		

E/A-Peripherie auf PWM umschalten

Für die Parametrierung der Ein-/Ausgabeperipherie und der *Technologischen Funktionen* sind die entsprechenden Submodule der Siemens CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3) zu verwenden. Für die PWM Ausgabe ist das Submodul Count auf "Pulsweitenmodulation" umzuschalten. Sollten Sie einen anderen Kanal als Kanal 0 verwenden, müssen Sie diesen in der Hardware-Konfiguration und in Ihrem Anwenderprogramm entsprechend anpassen.

1. Doppelklicken Sie auf das Zähler-Submodul der Siemens CPU 314C-2 PN/DP.
➔ Sie gelangen in das Dialogfeld "Eigenschaften".
2. Wählen Sie z.B. "Kanal 0" und stellen Sie unter "Betriebsart" die Funktion "Pulsweitenmodulation" ein.
3. Lassen Sie alle Werte unverändert.



4. Klicken Sie in der Projektnavigation auf Ihre CPU und wählen Sie "Kontextmenü → Übersetzen → Alles".

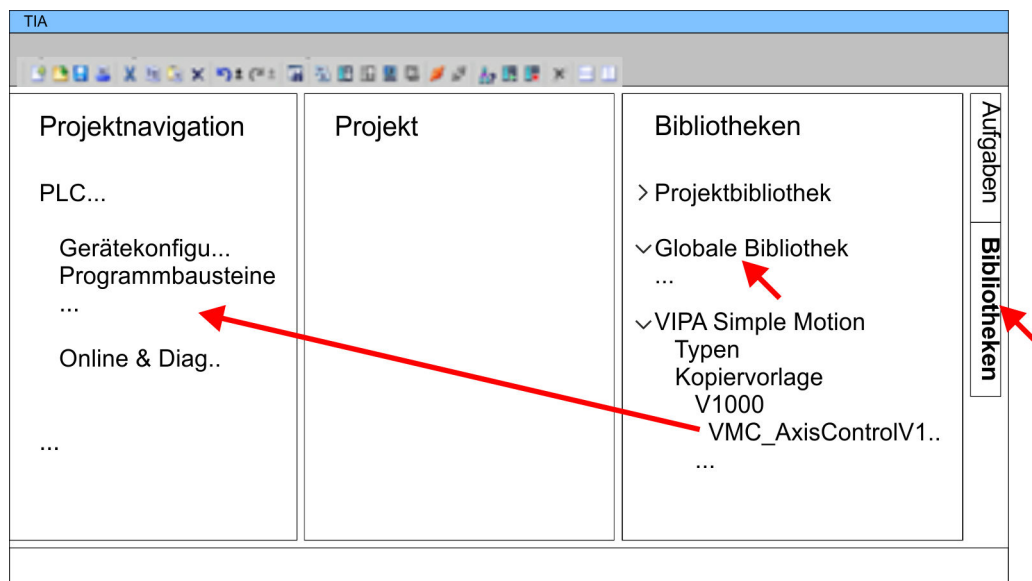
6.6.3 Anwender-Programm

Bibliothek einbinden

1. Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. Laden Sie unter "Controls Library" die *Simple Motion Control Library*.
Die Bibliothek liegt für die entsprechende TIA Portal Version als gepackte zip-Datei vor.
3. Starten Sie mit einem Doppelklick auf die Datei ...TIA_Vxx.zip ihr Unzip-Programm, entpacken Sie Dateien und Ordner in ein Arbeitsverzeichnis für das Siemens TIA Portal.
4. Wechseln Sie im Siemens TIA Portal in die *Projektansicht*.
5. Wählen Sie auf der rechten Seite die Task-Card "Bibliotheken".
6. Klicken Sie auf "Globale Bibliothek".
7. Klicken Sie innerhalb der "Globalen Bibliothek" auf die freie Fläche und wählen Sie "Kontextmenü → Bibliothek dearchivieren".

Bausteine in Projekt kopieren

8. Navigieren Sie zu ihrem Arbeitsverzeichnis und laden Sie die Datei ...Simple Motion.zalxx.



- Kopieren Sie folgenden Baustein aus der Bibliothek in das Verzeichnis "Programmbausteine" in der *Projektnavigation* Ihres Projekts.

- V1000 PWM
 - FB885 – VMC_AxisControlV1000PWM → ["FB 885 - VMC_AxisControlV1000_PWM - Achskontrolle über PWM"...](#)Seite 288

OB 1

Konfiguration der Achse

Sollten Sie einen anderen Kanal als Kanal 0 verwenden, müssen Sie diesen in der Hardware-Konfiguration und in Ihrem Anwenderprogramm entsprechend anpassen.

1. Öffnen Sie in der *Projektnavigation* innerhalb der CPU unter "*Programmbausteine*" den OB 1 und programmieren Sie den Call FB 885, DB 885
 - ➔ Es öffnet sich der Dialog "*Instanz-Datenbaustein hinzufügen*".
2. Stellen Sie, wenn nicht schon geschehen, die Nummer für den Instanz-Datenbaustein ein und schließen Sie den Dialog mit [OK].
 - ➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und die Parameter werden aufgelistet
3. Vergeben Sie für das Beispielprojekt folgende Parameter:

```

➔ CALL FB "VMC_AxisControlV1000PWM" ,
  "VMC_AxisCtrlV1000PWM_885"
  I_ChannelNumberPWM := "Ax1_I_ChannelNumberPWM"
  I_MA_Alarm          := "Ax1_MA_Alarm"
  I_P1_Ready          := "I_P1_Ready"
  MaxVelocityDrive    := 1.000000e+002
  AxisEnable          := "Ax1_AxisEnable"
  AxisReset           := "Ax1_AxisReset"
  StopExecute         := "Ax1_StopExecute"
  MvVelocityExecute   := "Ax1_MvVelExecute"
  JogPositive         := "Ax1_JogPositive"
  JogNegative         := "Ax1_JogNegative"
  Velocity            := "Ax1_Velocity"
  I_S1_ForwardRun     := "Ax1_S1_ForwardRun"
  I_S2_ReverseRun     := "Ax1_S2_ReverseRun"
  I_S4_AlarmReset     := "Ax1_S4_AlarmReset"
  MinUserVelocity     := "Ax1_MinUserVelocity"
  MaxUserVelocity     := "Ax1_MaxUserVelocity"

```

```

AxisReady          := "Ax1_AxisReady"
AxisEnabled        := "Ax1_AxisEnabled"
AxisError          := "Ax1_AxisError"
AxisErrorID        := "Ax1_AxisErrorID"
DriveError         := "Ax1_DriveError"
CmdActive          := "Ax1_CmdActive"
CmdDone           := "Ax1_CmdDone"
CmdBusy            := "Ax1_CmdBusy"
CmdAborted         := "Ax1_CmdAborted"
CmdError           := "Ax1_CmdError"
CmdErrorID        := "Ax1_CmdErrorID"

```

Die Adressen von *I_P1_Ready* und *I_MA_Alarm* ergeben sich aus den Adressen der Eingänge, welche mit den Digitalausgängen des Frequenzumrichters verbunden sind. Diese können über das Submodul "*X25 DI/DIO*" der CPU ermittelt werden.

Die Adressen von *I_S1_ForwardRun*, *I_S2_ReverseRun* und *I_S4_AlarmReset* ergeben sich aus den Adressen der Ausgänge, welche mit den Digitaleingängen des Frequenzumrichters verbunden sind. Diese können über das Submodul "*X25 DI/DIO*" der CPU ermittelt werden.

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie "*Bearbeiten* → *Übersetzen*" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU. Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum Siemens TIA Portal.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Frequenzumrichter, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bringen Sie Ihre CPU in RUN und schalten Sie Ihren Frequenzumrichter ein.
 - ➔ Der FB 875 - VMC_AxisControl_PT wird zyklisch abgearbeitet
3. ➔ Sobald *AxisReady* = TRUE meldet, können Sie mit *AxisEnable* die Achse freigegeben.
4. ➔ Sie haben jetzt die Möglichkeit über die entsprechenden Parameter Ihre Achse zu steuern und deren Status abzufragen. ➔ "*FB 885 - VMC_AxisControlV1000_PWM - Achskontrolle über PWM*"...Seite 288

6.7 Antriebsspezifischer Baustein

6.7.1 FB 885 - VMC_AxisControlV1000_PWM - Achskontrolle über PWM

6.7.1.1 Beschreibung

Mit dem FB *VMC_AxisControlV1000_PWM* können Sie einen über PWM angebandenen Frequenzumrichter steuern und dessen Status abrufen.

Parameter

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
I_Channel-NumberPWM	INPUT	INT	Kanalnummer des PWM-Ausgangs, der für die Ansteuerung des PWM-Eingangs des Frequenzumrichters verwendet wird.
I_MA_Alarm	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Digitaleingang zur Anbindung des <i>I_MA_Alarm</i>-Signals (MA) <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Der Frequenzumrichter hat einen Fehler erkannt.
I_P1_Ready	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Digitaleingang zur Anbindung des <i>I_P1_Ready</i>-Signals <ul style="list-style-type: none"> – FALSE: Der Frequenzumrichter ist bereit.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
MaxVelocity-Drive	INPUT	REAL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Maximale Geschwindigkeit des Frequenzumrichters [Anwender-einheiten]. → <i>"Berechnung"...</i>Seite 291
AxisEnable	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Achsenfreigabe <ul style="list-style-type: none"> – Dieser Parameter dient zur bausteininternen Freigabe und hat keinen Einfluss auf den Frequenzumrichter. – TRUE: Die Achse wird freigegeben. – FALSE: Die Achse wird gesperrt.
AxisReset	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Reset Achse <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Reset der Achse wird durchgeführt. – Der Zustand eines mit <i>AxisReset</i> gestarteten Reset wird nicht an den Ausgängen <i>CmdActive</i>, <i>CmdDone</i>, <i>CmdBusy</i>, <i>CmdAborted</i>, <i>CmdError</i> und <i>CmdErrorID</i> ausgegeben.
StopExecute	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Achse stoppen <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Stoppen der Achse wird gestartet. <p>Hinweis: <i>StopExecute</i> = 1: Kein anderes Kommando kann gestartet werden!</p>
MvVelocityExecute	INPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Verfahren der Achse starten <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Die Achse wird auf die angegebene Geschwindigkeit beschleunigt/abgebremst.
JogPositive	INPUT	BOOL	<p>Tipp-Betrieb positiv</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Achse mit konstanter Geschwindigkeit in positive Richtung verfahren <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Das Verfahren der Achse mit konstanter Geschwindigkeit wird gestartet. – Flanke 1-0: Die Achse wird gestoppt.
JogNegative	INPUT	BOOL	<p>Tipp-Betrieb negativ</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Achse mit konstanter Geschwindigkeit in negative Richtung verfahren <ul style="list-style-type: none"> – Flanke 0-1: Das Verfahren der Achse mit konstanter Geschwindigkeit wird gestartet. – Flanke 1-0: Die Achse wird gestoppt.
Velocity	INPUT	REAL	<p>Geschwindigkeitsvorgabe (vorzeichenbehafteter Wert) in [Anwender-einheiten/s].</p> <p>Hinweis: Bei <i>JogPositive</i>, <i>JogNegative</i> wird der absolute Wert der Geschwindigkeit verwendet.</p>
I_S1_ForwardRun	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Digitalausgang zur Ansteuerung des Frequenzumrichter-Signals S1 <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Schaltet Frequenzumrichter in positive Richtung frei.
I_S2_ReverseRun	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Digitalausgang zur Ansteuerung des Frequenzumrichter-Signals S2 <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Schaltet Frequenzumrichter in negative Richtung frei.
I_S4_AlarmReset	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Digitalausgang zur Ansteuerung des Frequenzumrichter-Signals S4 <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Alarmer werden im Frequenzumrichter zurückgesetzt. – FALSE: Alarmer im Frequenzumrichter bleiben bestehen.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
MinUserVelocity	OUTPUT	REAL	Minimale Geschwindigkeit (Periodendauer = 65535µs = maximale Periodendauer des PWM-Ausgangs) des Frequenzumrichters [Anwendereinheiten].
MaxUserVelocity	OUTPUT	REAL	Maximale Geschwindigkeit bei einer maximalen Frequenz von 20kHz des Frequenzumrichters [Anwendereinheiten].
AxisReady	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ AxisReady <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Die Achse ist einschaltbereit. – FALSE: Die Achse ist nicht einschaltbereit. → Prüfe und behebe <i>AxisError</i> (siehe <i>AxisErrorID</i>). → Prüfe und behebe <i>DriveError</i>.
AxisEnabled	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status Achse <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Achse ist eingeschaltet und nimmt Bewegungsaufträge an. – FALSE: Achse ist nicht eingeschaltet und nimmt keine Bewegungsaufträge an.
AxisError	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fehler an Achse <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>AxisErrorID</i> entnommen werden. → Die Achse wird gesperrt (<i>S_On</i> = FALSE und <i>AxisEnabled</i> = FALSE) Kommando wird nicht ausgeführt.
AxisErrorID	OUTPUT	WORD	Zusätzliche Fehlerinformationen ➔ " ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen "...Seite 573
DriveError	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fehler direkt am Frequenzumrichter <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. → Die Achse wird gesperrt.
CmdActive	OUTPUT	BYTE	<ul style="list-style-type: none"> ■ Kommando <ul style="list-style-type: none"> – 0: kein Cmd aktiv – 1: STOP – 2: MvVelocity – 4: JogPos – 5: JogNeg
CmdDone	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status Done <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Auftrag wurde ohne Fehler beendet.
CmdBusy	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status Busy <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung.
CmdAborted	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status Aborted <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Der Auftrag wurde während der Bearbeitung von einem anderen Auftrag abgebrochen. <p>Hinweis: <i>CmdAborted</i> wird beim Start eines Cmd zurückgesetzt</p>
CmdError	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Status Error <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Die Achse wird gesperrt <p>Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>CmdErrorID</i> entnommen werden.</p>

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
CmdErrorID	OUTPUT	WORD	Zusätzliche Fehlerinformationen → "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie, dass der Baustein keinen CPU-Neustart erkennt. Um zu verhindern, dass bei einem CPU-Neustart die Achse ungewollt anläuft, sollten mittels des Anlauf-OBs z.B. OB 100 die Werte an den Eingängen *AxisEnable*, *JogPositive* und *JogNegative* auf FALSE gesetzt werden!

6.7.1.2 Berechnung**MaxVelocityDrive**

$$n = 2 \cdot 60 \cdot \frac{f_{\max, \text{out}}}{\text{poles}} \frac{1}{\text{min}}$$

Dieser Wert dient zur Normierung des Eingangswerts *Velocity*.

$f_{\max, \text{out}}$ Maximale Frequenz (Parameter E1-04)

poles Anzahl der Motor-Pole (Parameter E5-04)

n Maximale Geschwindigkeit des Frequenzumrichters [Anwendereinheiten] wie z.B. 100.0 % oder 3000.0 Umdrehungen/min.

6.7.1.3 Funktionalität**Achse ein- bzw. ausschalten**

- Der Eingang *AxisEnable* dient zum Ein- und Ausschalten einer Achse.
- Das Einschalten ist nur möglich, wenn *AxisReady* = TRUE meldet, d.h. die Achse einschaltbereit ist.
- Sobald die Achse eingeschaltet ist, wird dies durch die Statusinformation *AxisEnabled* angezeigt.
- Hat die Achse einen Fehler, wird dies durch die Statusinformation *AxisError* angezeigt. Weitere Informationen liefert *AxisErrorID*.

Achsfehler quittieren

- Mit *AxisReset* können Sie Achsfehler quittieren.
- Anliegende Fehler werden über *DriveError* zurück gemeldet.

Achse stoppen

- Eine Achse in Bewegung können Sie durch Setzen von *StopExecute* stoppen.
- Solange *StopExecute* gesetzt ist, werden keine weiteren Pulse generiert und alle Kommandos sind gesperrt.

Geschwindigkeitsmodus

- Voraussetzung: Die Achse ist eingeschaltet und *AxisReady* = TRUE.
- Mit *MvVelocityExecute* können Sie die Achse zum Drehen mit konstanter Geschwindigkeit bringen.
- Die Geschwindigkeit geben Sie über *Velocity* vor.
- Durch Vorgabe von 0 stoppt die Achse ebenso wie mit *StopExecute*.
- Die Drehrichtung bestimmen Sie über das Vorzeichen von *Velocity*.
- Der Wert für *Velocity* darf 0 sein oder $\text{MinUserVelocity} \leq \text{Velocity} \leq \text{MaxUserVelocity}$.

Tipp-Betrieb - Jogging

- Voraussetzung: Die Achse ist eingeschaltet und *AxisReady* = TRUE.
- Mit einer Flanke 0-1 an *JogPositive* oder *JogNegative* können Sie Ihre Achse im Tipp-Betrieb steuern. Hierbei wird ein Jogging Kommando in die entsprechende Drehrichtung ausgeführt.

- Die Geschwindigkeit geben Sie über *Velocity* vor. Das Vorzeichen ist nicht relevant.
- Mit einer Flanke 1-0 an *JogPositive* oder *JogNegative* bzw. durch Setzen von *StopExecute* wird die Achse gestoppt.

7 Einsatz Frequenzumrichter über Modbus RTU

7.1 Übersicht

Voraussetzung

- SPEED7 Studio ab V1.7.1
oder
- Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2 & *Simple Motion Control Library*
oder
- Siemens TIA Portal V 14 & *Simple Motion Control Library*
- System MICRO bzw. System SLIO CPU mit serieller Schnittstelle wie z.B. CPU M13-CCF0000 bzw. CPU 013-CCF0R00.
- V1000-Frequenzumrichter mit serieller Schnittstelle und zugehörigem Motor

Schritte der Projektierung

1. ➔ Parameter am Frequenzumrichter einstellen
 - Die Einstellung der Parameter hat mit dem Softwaretool *Drive Wizard+* zu erfolgen.
2. ➔ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - Projektierung der CPU.
3. ➔ Programmierung im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - Baustein zur seriellen Kommunikation beschalten.
 - Baustein für jeden Modbus-Slave beschalten.
 - Baustein für die Kommunikationsdaten aller Modbus-Slaves beschalten.
 - Baustein für den Kommunikations-Manager beschalten.
 - Baustein zur Initialisierung des Frequenzumrichters beschalten.
 - Bausteine für die Bewegungsabläufe beschalten.
 - ➔ "*Demo-Projekte*"...Seite 13

7.2 Parameter am Frequenzumrichter einstellen



VORSICHT

Vor der Erstinbetriebnahme müssen Sie Ihren Frequenzumrichter mit dem Softwaretool *Drive Wizard+* an Ihre Applikation anpassen! Näheres hierzu finden Sie im Handbuch zu Ihrem Frequenzumrichter.

Die nachfolgende Tabelle zeigt alle Parameter auf, die nicht den Standardwerten entsprechen. Zur Abstimmung auf die *Simple Motion Control Library* sind diese über *Drive Wizard+* einzustellen:

Nr.	Bezeichnung	Wertebereich	Einstellung für <i>Simple Motion Control Library</i>
H5-01	Slave-Adresse Frequenzumrichter	00h ... 20h	Standardmäßig ist die Slave-Adresse auf 1Fh eingestellt. Bitte beachten Sie, dass Adressen im Netzwerk nicht mehrfach vergeben sein dürfen!
H5-02	Kommunikationsgeschwindigkeit MEMOBUS/Modbus	0, 1, 2, ..., 8	■ 3: 9600Bit/s
H5-03	Übertragungsparität MEMOBUS/Modbus	0, 1, 2	■ 0: keine Parität

Beschaltung

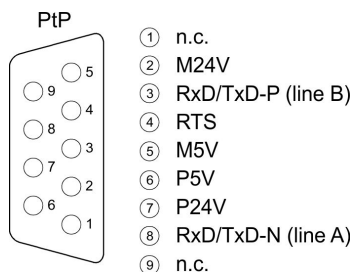
Nr.	Bezeichnung	Wertebereich	Einstellung für <i>Simple Motion Control Library</i>
H5-04	Stoppmethode nach Kommunikations-Fehler (CE-Fehler)	0, 1, 2, 3	■ 3: Betrieb wird fortgesetzt mit Alarm
H5-05	Erkennung Kommunikations-Fehler (CE-Fehler)	0, 1	■ 1: Aktiviert - Bei einem Abbruch der Verbindung für länger als 2s (einstellbar über H2-09) wird ein CE-Fehler ausgelöst.
H5-06	Wartezeit zwischen Empfang und Senden von Daten des Frequenzumrichters	5 ... 65ms	■ 5ms
H5-07	Request to send (RTS)-Steuerung	0, 1	■ 1: Aktiviert - RTS wird nur beim Senden aktiviert (bei RS485 oder RS422 und <i>multi-drop</i>)
H5-09	Zeit nach der ein Kommunikations-Fehler (CE-Fehler) erkannt wird.	0,0 ... 10,0s	■ 2s
H5-10	Schrittgröße (Auflösung) für das MEMOBUS/Modbus-Register 0025h	0, 1	Standardmäßig ist die Auflösung auf 0,1V Inkremente (0) eingestellt. ■ 0: 0,1V Inkremente ■ 1: 1V Inkremente
H5-11	ENTER-Funktion für Verbindungen	0, 1	■ 1: Enter-Befehl nicht erforderlich
H5-12	Auswahl Startbefehlsmethode	0, 1	■ 1: Run/Stop
B1-01	Eingangsquelle Frequenzsollwert 1	0, 1, 2, 3, 4	■ 2: MEMOBUS/Modbus-Kommunikation
B1-02	Eingangsquelle Startbefehl 1	0, 1, 2, 3	■ 2: MEMOBUS/Modbus-Kommunikation
B1-15	Eingangsquelle Frequenzsollwert 2	0, 1, 2, 3, 4	■ 2: MEMOBUS/Modbus-Kommunikation
B1-16	Eingangsquelle Startbefehl 2	0, 1, 2, 3	■ 2: MEMOBUS/Modbus-Kommunikation



Damit alle Einstellungen übernommen werden, müssen Sie den Frequenzumrichter nach der Parametrierung neu starten!

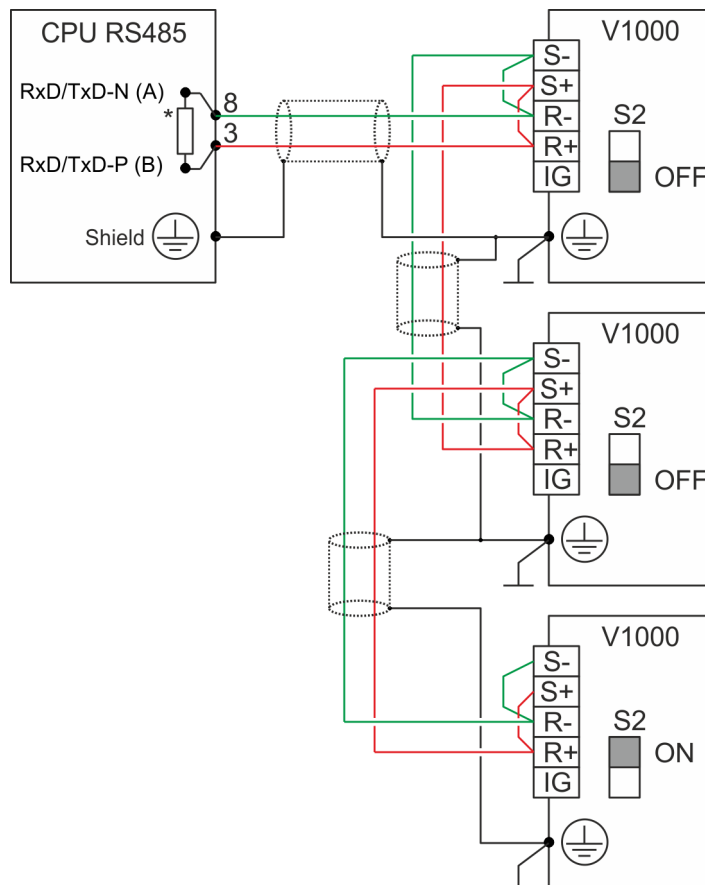
7.3 Beschaltung

RS485-Verkabelung



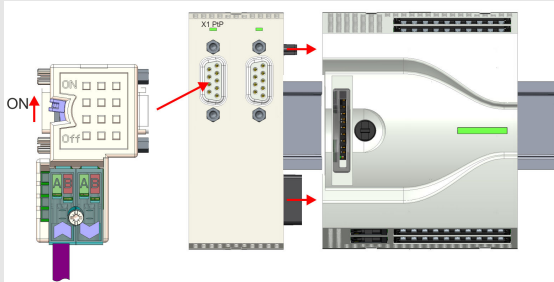
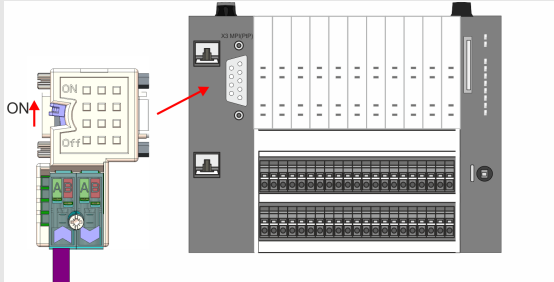
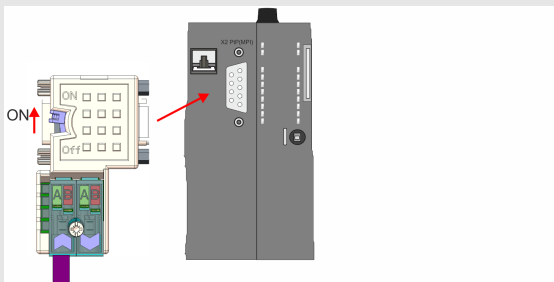
Die nachfolgende Abbildung zeigt den Anschluss von V1000-Frequenzumrichter über RS485. Hierbei werden die einzelnen Frequenzumrichter über PROFIBUS-Kabel verbunden und über einen PROFIBUS-Stecker an die PtP-Schnittstelle (Point-to-Point) der CPU angebunden.

- Maximal 8 Frequenzumrichter können über Modbus RTU angebunden werden.
- Bei allen angebunden Frequenzumrichter ist der Parameter H5-07 auf 1 zu setzen.
- Die serielle Leitung ist an Ihrem Ende mit einem Abschlusswiderstand abzuschließen. Zur Aktivierung müssen Sie hierzu am entsprechenden Frequenzumrichter den Schalter S2 auf "ON" stellen.



- *) Verwenden Sie für einen störungsfreien Datenverkehr einen Abschlusswiderstand von ca. 120Ω an der CPU, wie z.B. beim PRO-FIBUS-Stecker von Yaskawa.
- Verbinden Sie niemals Kabelschirm und M5V (Pin 5) miteinander, da aufgrund von Ausgleichsströmen die Schnittstellen zerstört werden könnten!

Anschluss der CPU

CPU	Anschluss	Kommentar
MICRO CPU M13C		<ul style="list-style-type: none"> Für die PtP-Kommunikation ist der Einsatz des optional erhältlichen Erweiterungsmoduls EM M09 erforderlich. Das Erweiterungsmodul stellt die Schnittstelle X1: PtP (RS422/485) mit fixer Pinbelegung zur Verfügung. Verwenden Sie zur Anbindung an die CPU einen PROFIBUS-Stecker von Yaskawa. Aktivieren Sie am PROFIBUS-Stecker den Abschlusswiderstand. Nach Einschalten der Spannungsversorgung und kurzer Anlaufzeit ist die CPU bereit für die PtP-Kommunikation.
System SLIO CPU 013C		<ul style="list-style-type: none"> Die CPU besitzt die Schnittstelle X3 MPI(PtP) mit fixer Pinbelegung. Verwenden Sie zur Anbindung an die CPU einen PROFIBUS-Stecker von Yaskawa. Aktivieren Sie am PROFIBUS-Stecker den Abschlusswiderstand. Nach Einschalten der Spannungsversorgung und kurzer Anlaufzeit bzw. nach dem Umrücken hat die Schnittstelle MPI-Funktionalität. Über die Hardware-Konfiguration können Sie die PtP-Funktionalität aktivieren. <p>→ "Einsatz im SPEED7 Studio"...Seite 297</p> <p>→ "Einsatz im Siemens SIMATIC Manager"...Seite 313</p> <p>→ "Einsatz im Siemens TIA Portal"...Seite 328</p>
System SLIO CPU 014 ... 017		<ul style="list-style-type: none"> Die CPU besitzt die Schnittstelle X2 PtP(MPI) die standardmäßig auf PtP-Kommunikation (point to point) eingestellt ist. Verwenden Sie zur Anbindung an die CPU einen PROFIBUS-Stecker von Yaskawa. Aktivieren Sie am PROFIBUS-Stecker den Abschlusswiderstand. Nach Einschalten der Spannungsversorgung und kurzer Anlaufzeit ist die CPU bereit für die PtP-Kommunikation.

Anschluss der YASKAWA Frequenzumrichter

FU	Anschluss Fortlaufend	Anschluss Abschluss
J1000		
V1000		
A1000		
GA700		



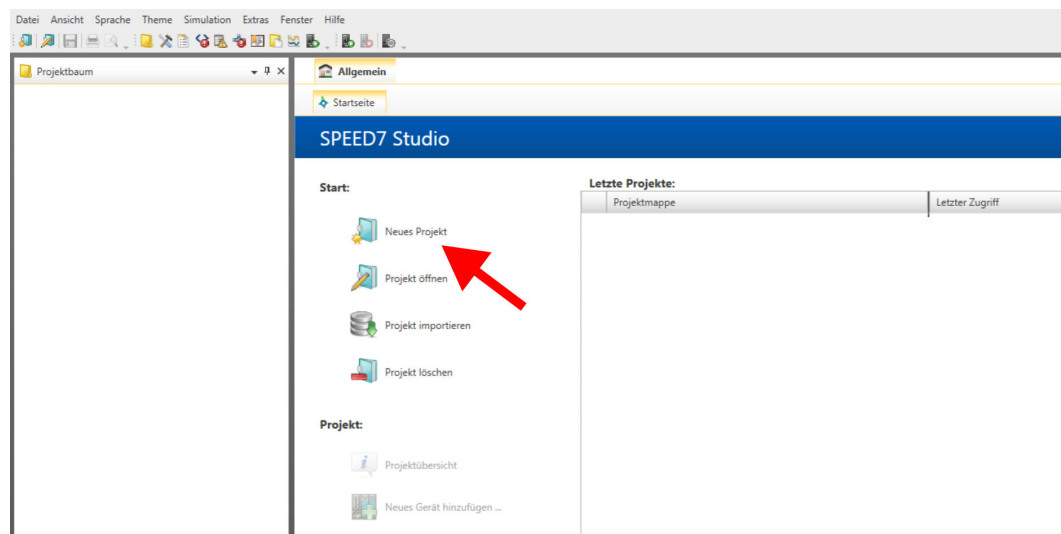
Näheres hierzu finden Sie im entsprechenden Handbuch.

7.4 Einsatz im *SPEED7 Studio*

7.4.1 Hardware-Konfiguration

7.4.1.1 Hardware-Konfiguration System MICRO

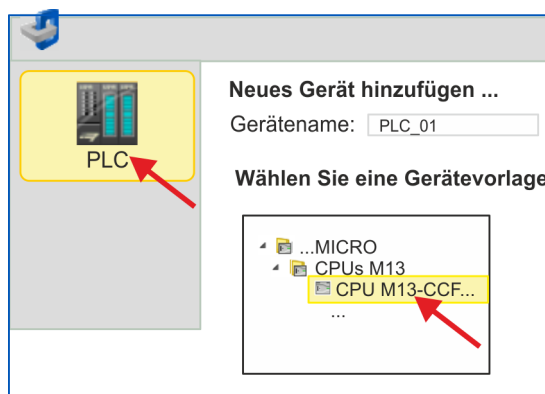
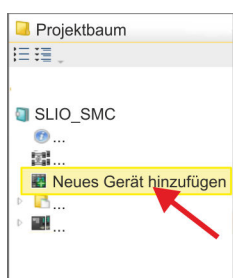
- CPU im Projekt anlegen
- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.7.1
1. ➔ Starten Sie das *SPEED7 Studio*.



2. ➔ Erstellen sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektname".

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Neues Gerät hinzufügen ...".



➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

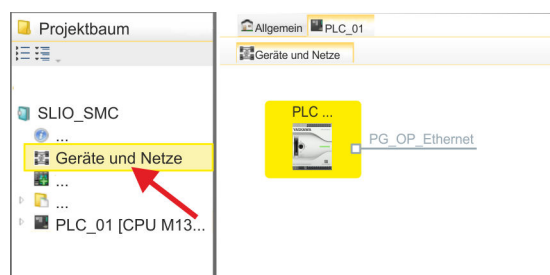
4. ➔ Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" die System MICRO CPU M13-CCF0000 und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Geräte und Netze".

➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



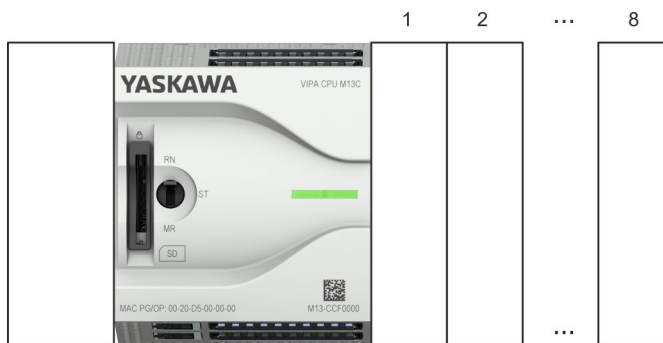
2. ➔ Klicken Sie auf das Netzwerk "PG_OP_Ethernet".

3. ➤ Wählen Sie "*Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle*".
 - ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. ➤ Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 - ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "*Geräte und Netze*" unter "*Lokale Baugruppen*" aufgelistet.

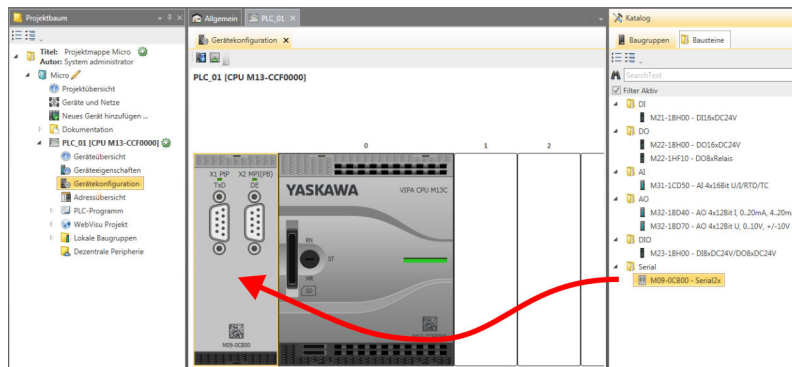
Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

PtP-Funktionalität aktivieren

1. ➤ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "*PLC..CPU M13.... → Gerätekonfiguration*".
 - ➔ Die "*Gerätekonfiguration*" wird geöffnet.



2. ➤ Öffnen Sie im "*Katalog*" unter "*Baugruppen*" die Sammlung "*Seriell*" und ziehen Sie per Drag&Drop das serielle Modul "*M09-0CB00 - Serial2x*" auf den linken Steckplatz der CPU. Per Default ist die Schnittstelle X1 auf PtP-Funktionalität eingestellt.

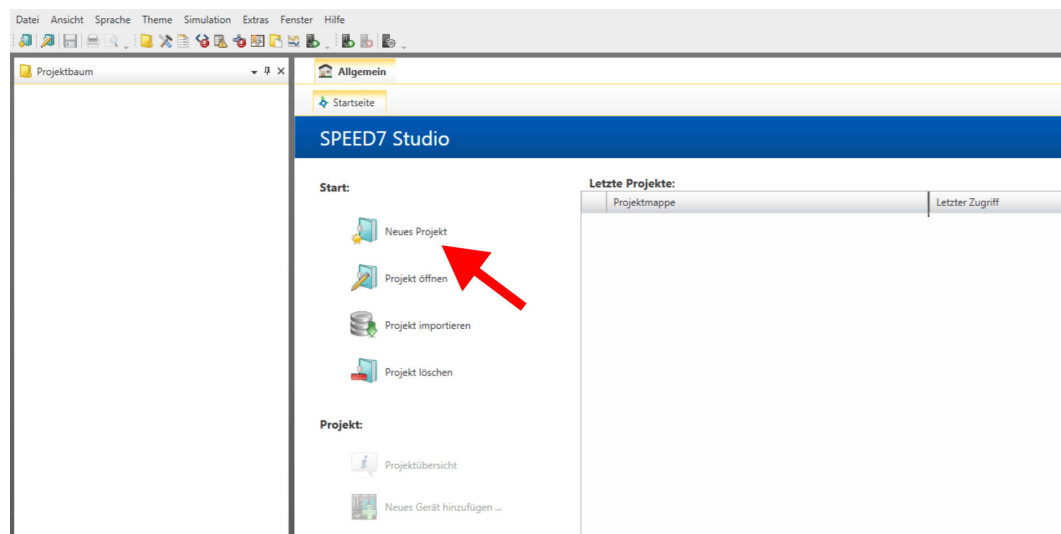


7.4.1.2 Hardware-Konfiguration System SLIO CPU 013C

CPU im Projekt anlegen

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.7.1

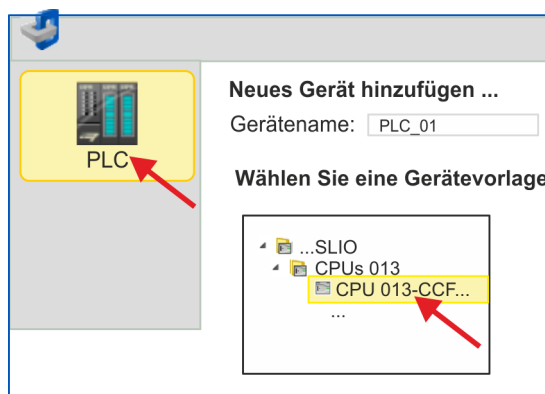
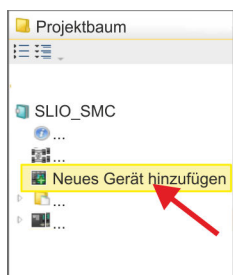
1. ➤ Starten Sie das *SPEED7 Studio*.



2. ➔ Erstellen sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektname".

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Neues Gerät hinzufügen ...".



➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

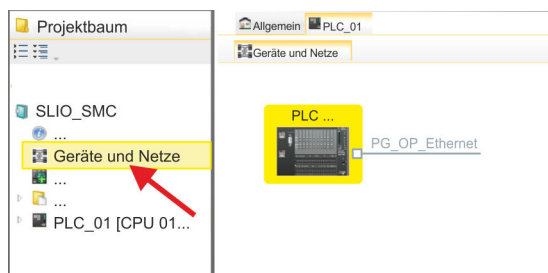
4. ➔ Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" die System SLIO CPU 013-CCF0R00 und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Geräte und Netze".

➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



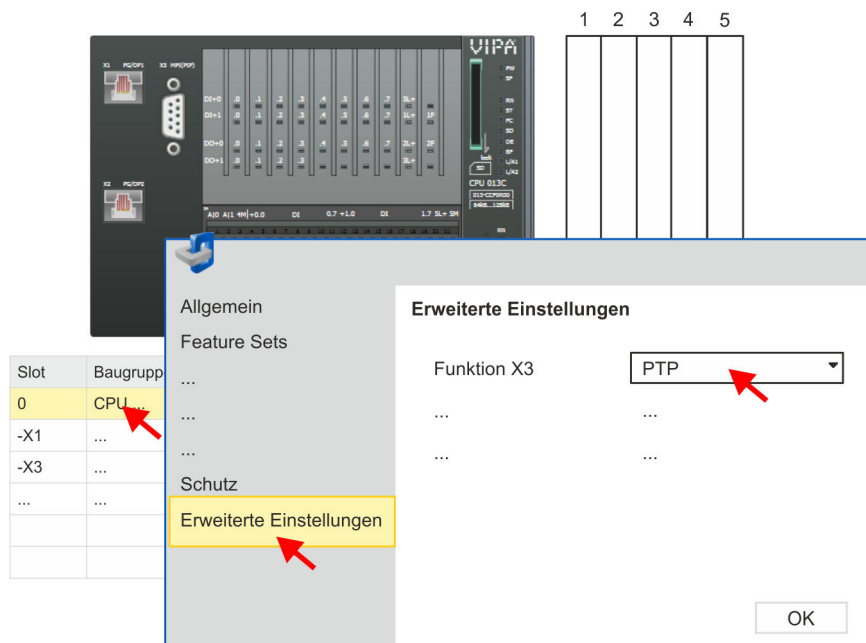
2. ➔ Klicken Sie auf das Netzwerk "PG_OP_Ethernet".

3. ➔ Wählen Sie *"Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle"*.
 - ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. ➔ Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 - ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in *"Geräte und Netze"* unter *"Lokale Baugruppen"* aufgelistet.

Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

PtP-Funktionalität aktivieren

1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf *"PLC... > Gerätekonfiguration"*.
2. ➔ Klicken Sie in der *"Gerätekonfiguration"* auf *"0 CPU 013..."* und wählen Sie *"Kontextmenü → Eigenschaften der Baugruppe"*.
 - ➔ Es öffnet sich der Eigenschaften-Dialog.

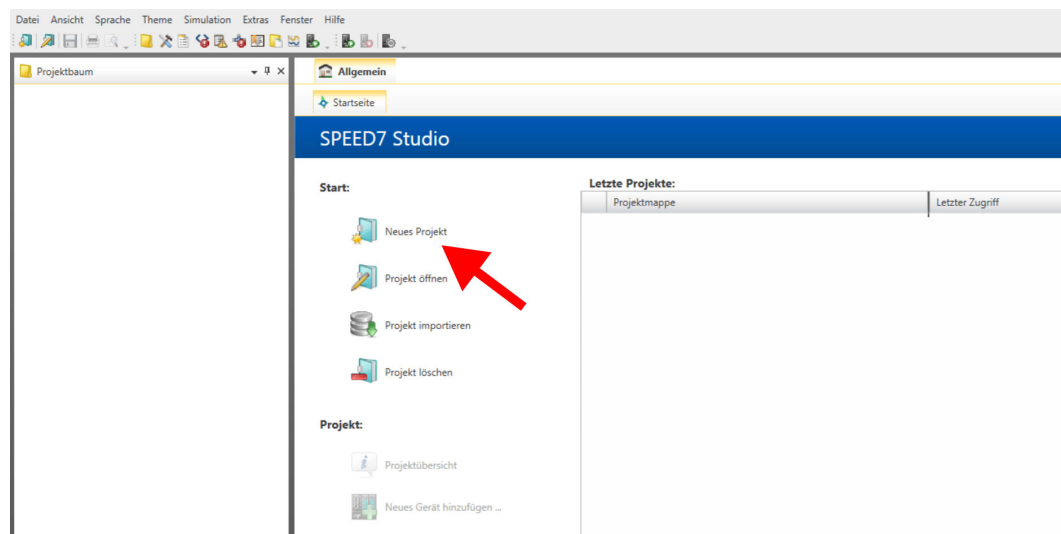


3. ➔ Klicken Sie auf *"Erweiterte Einstellungen"* und stellen Sie unter *"Funktion X3"* die Funktion *"PTP"* ein.

7.4.1.3 Hardware-Konfiguration System SLIO CPU 014 ... 017**CPU im Projekt anlegen**

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.7.1

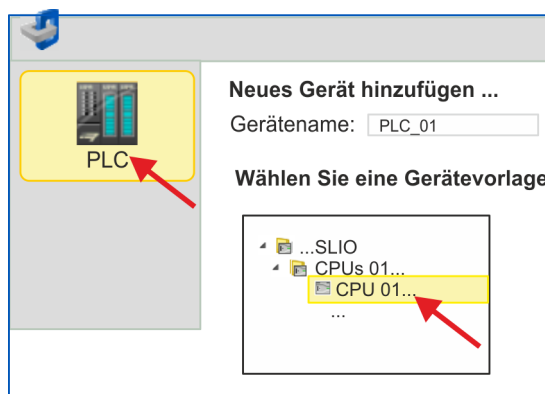
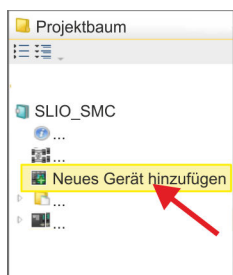
1. ➔ Starten Sie das *SPEED7 Studio*.



2. ➔ Erstellen sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektname".

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Neues Gerät hinzufügen ...".



➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

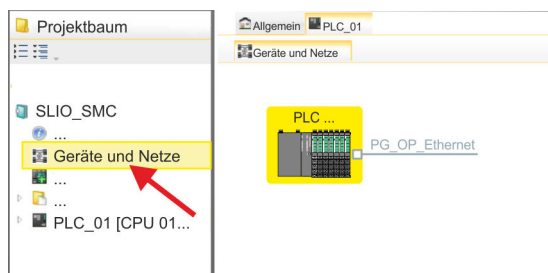
4. ➔ Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" die entsprechende System SLIO CPU aus und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Geräte und Netze".

➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. ➔ Klicken Sie auf das Netzwerk "PG_OP_Ethernet".

3. ➤ Wählen Sie *"Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle"*.
 - ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. ➤ Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 - ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in *"Geräte und Netze"* unter *"Lokale Baugruppen"* aufgelistet.

Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

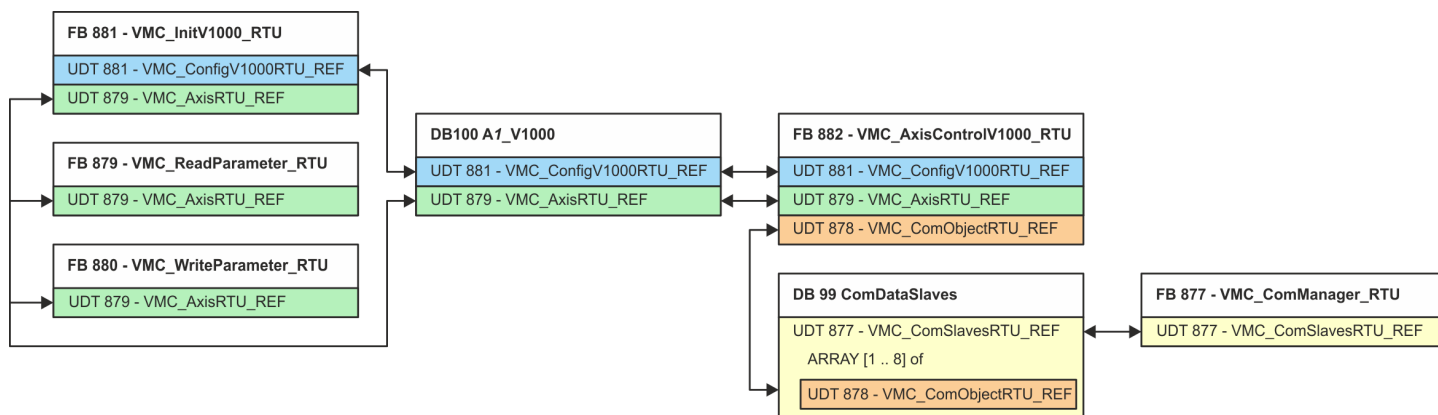
PtP-Funktionalität aktivieren

Bei den System SLIO CPUs 014 ... 017 ist die RS485-Schnittstelle standardmäßig auf PtP-Kommunikation eingestellt. Eine Hardware-Konfiguration zur Einstellung der PtP-Funktionalität ist nicht erforderlich.

7.4.2 Anwender-Programm**7.4.2.1 Programmstruktur****OB 100**

FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU
SFC 216 - SER_CFG

- FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU ➔ 345
 - Dieser Baustein dient zur Parametrierung der seriellen Schnittstelle der CPU für Modbus RTU Kommunikation.
 - Intern wird der Baustein SFC 216 - SER_CFG aufgerufen.

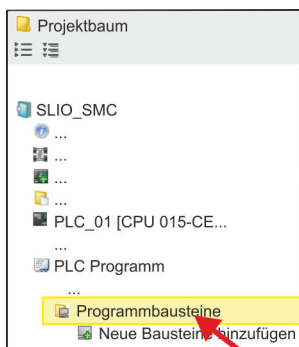
OB 1

Mit Ausnahme der Bausteine DB 99 und FB 877 müssen Sie für jeden angebotenen Frequenzumrichter die nachfolgend aufgeführten Bausteine anlegen:

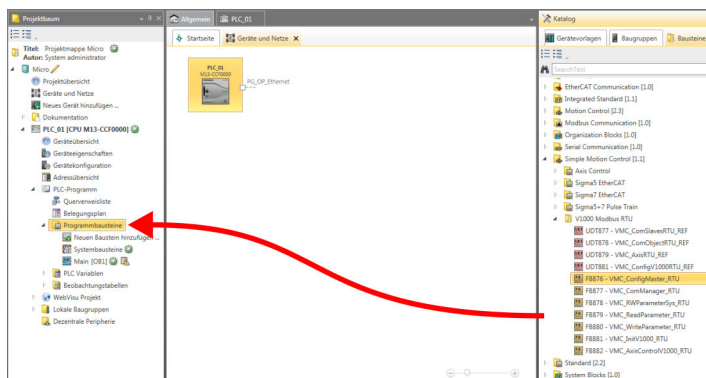
- FB 881 - VMC_InitV1000_RTU ➔ 348
 - Der FB 881 - VMC_InitV1000_RTU initialisiert den entsprechenden Frequenzumrichter mit den Nutzerdaten.
 - Bevor ein Frequenzumrichter angesteuert werden kann, muss dieser initialisiert werden.
 - UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF ➔ 345
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345
- FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU ➔ 347
 - Mit diesem FB haben Sie lesenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebotenen Frequenzumrichters.
 - Die gelesenen Daten werden in einem Datenbaustein erfasst.
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345

- FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU ➔ 348
 - Mit diesem FB haben Sie schreibenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichters.
 - Die zu schreibenden Daten sind in einem Datenbaustein abzulegen.
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345
- DB 100 - A1_V1000
 - Für jeden Frequenzumrichter, welcher seriell über Modbus RTU angekoppelt ist, ist jeweils ein Datenbaustein anzulegen.
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345
 - UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF ➔ 345
- FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU ➔ 350
 - Mit diesem Baustein können Sie einen seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichter steuern und dessen Status abrufen.
 - UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF ➔ 345
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345
 - UDT 878 - VMC_ComObjectRTU_REF ➔ 345
- DB 99 - ComDataSlaves
 - Für die Erfassung der Kommunikationsdaten aller Frequenzumrichter (max. 8), welche seriell über Modbus RTU angekoppelt sind, ist ein gemeinsamer Datenbaustein anzulegen.
 - UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF ➔ 345
 - UDT 878 - VMC_ComObjectRTU_REF ➔ 345
- FB 877 - VMC_ComManager_RTU ➔ 346
 - Der Baustein sorgt dafür, dass immer nur 1 Frequenzumrichter (Modbus-Slave) die serielle Schnittstelle benutzen kann. Bei Einsatz mehrerer Frequenzumrichter sendet dieser Baustein als Kommunikations-Manager die Aufträge an die jeweiligen Modbus-Slaves und wertet deren Antworten aus.
 - UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF ➔ 345

7.4.2.2 Bausteine in Projekt kopieren



1. ➔ Klicken Sie auf "Projektbaum → ...CPU... → PLC-Programm → Programmbausteine".



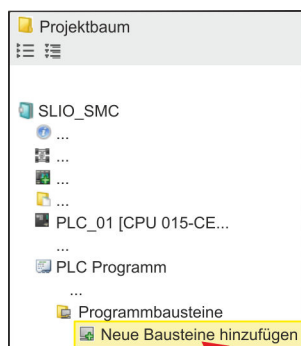
2. Öffnen Sie im "Katalog" unter "Bausteine → Simple Motion Control" die Sammlung "V1000 Modbus RTU" und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "Programmbausteine" des Projektbaums:

- FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU
- FB 877 - VMC_ComManager_RTU
- FB 878 - VMC_RWPParameterSys_RTU
- FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU
- FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU
- FB 881 - VMC_InitV1000_RTU
- FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU

Hierbei werden folgende Bausteine automatisch dem Projekt hinzugefügt:

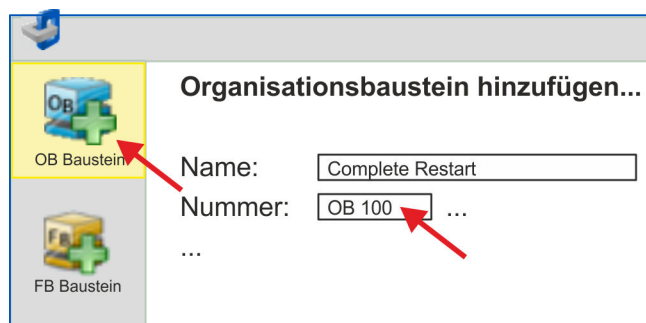
- SEND (FB 60)
- RECEIVE (FB 61)
- RTU MB_MASTER (FB 72)
- SER_CFG (FC 216)
- SER_SND (FC 217)
- SER_RCV (FC 218)
- VMC_ComSlavesRTU_REF (UDT 877)
- VMC_ComObjectRTU_REF (UDT 878)
- VMC_AxisRTU_REF (UDT 879)
- VMC_ConfigV1000RTU_REF (UDT 881)

7.4.2.3 OB 100 für serielle Kommunikation anlegen



1. Klicken Sie auf "Projektbaum → ...CPU... → PLC-Programm → Programmbausteine → Neue Bausteine hinzufügen".

➔ Das Dialogfenster "Baustein hinzufügen" öffnet sich.



2. Geben Sie OB 100 an und bestätigen Sie mit [OK].

➔ Der OB 100 wird angelegt und geöffnet.

3. ➞ Fügen Sie dem OB 100 einen Call FB876, DB876 zu.
 - ➞ Der Bausteinanruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "VMC_ConfigMaster_RTU_876".
4. ➞ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
5. ➞ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB876, DB876 ➞ ["FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU - Modbus RTU CPU-Schnittstelle"...Seite 345](#)

Baudrate	:= B#16#09	// Baudrate: 09h (9600Bit/s)	IN: BYTE
CharLen	:= B#16#03	// Anzahl Datenbits: 03h (8Bit)	IN: BYTE
Parity	:= B#16#00	// Parität: 0 (none = keine)	IN: BYTE
StopBits	:= B#16#01	// Stopbits: 1 (1Bit)	IN: BYTE
TimeOut	:= W#16#1FFF	// Fehler-Wartezeit: 1FFFh (hoch gewählt)	IN: WORD
Valid	:= "ModbusConfigValid"	// Konfiguration	OUT: BOOL
Error	:= "ModbusConfigError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "ModbusConfigErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: WORD

Symbolische Variable

Die symbolischen Variablen erstellen Sie über *"Kontextmenü → Symbol erstellen/bearbeiten"*. Hier können Sie über einen Dialog den entsprechenden Operanden zuordnen.

7.4.2.4 Datenbaustein für Modbus-Slave anlegen

Für jeden Frequenzumrichter, welcher seriell über Modbus RTU angekoppelt ist, ist jeweils ein Datenbaustein anzulegen.

1. ➞ Klicken Sie hierzu auf *"Projektbaum → ...CPU... → PLC-Programm → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen"*.
 - ➞ Das Dialogfenster *"Baustein hinzufügen"* öffnet sich.
2. ➞ Wählen Sie den Bausteintyp *"DB Baustein"* und vergeben Sie diesem den Namen *"A1_V1000"*. Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 100. Geben Sie DB 100 an und legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
 - ➞ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.
3. ➞ Legen Sie in *"A1_V1000"* folgende Variablen an:
 - *"AxisData"* vom Typ UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF
 - *"V1000Data"* vom Typ UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF

7.4.2.5 Datenbaustein für alle Modbus-Slaves anlegen

Für die Erfassung der Kommunikationsdaten aller Frequenzumrichter, welche seriell über Modbus RTU angekoppelt sind, ist ein gemeinsamer Datenbaustein anzulegen.

1. ➞ Klicken Sie hierzu auf *"Projektbaum → ...CPU... → PLC-Programm → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen"*.
 - ➞ Das Dialogfenster *"Baustein hinzufügen"* öffnet sich.
2. ➞ Wählen Sie den Bausteintyp *"DB Baustein"* und vergeben Sie diesem den Namen *"ComDataSlaves"*. Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 99. Geben Sie DB 99 an und legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
 - ➞ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

3. Legen Sie in "ComDataSlaves" folgende Variable an:

- "Slaves" vom Typ UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF

7.4.2.6 OB 1 - Instanz des Kommunikations-Managers anlegen

Der FB 877 - VMC_ComManager_RTU sorgt dafür, dass immer nur 1 Frequenzumrichter (Modbus-Slave) die serielle Schnittstelle benutzen kann. Als Kommunikations-Manager sendet der Baustein die Aufträge an die jeweiligen Modbus-Slaves und wertet deren Antworten aus.

- 1.** Doppelklicken Sie auf "*Projektbaum* → ...*CPU...* → *PLC-Programm* → *Programmbausteine* → *Main [OB1]*".
➔ Das Programmierfenster für den OB 1 wird geöffnet.
- 2.** Fügen Sie dem OB 1 einen Call FB877, DB877 zu.
➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "*VMC_ComManager_RTU_877*".
- 3.** Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
- 4.** Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB877, DB877 ➔ "*FB 877 - VMC_ComManager_RTU - Modbus RTU Kommunikations-Manager*"...Seite 346

NumberOfSlaves	:= 1	// Anzahl angebundener Frequenzumrichter: 1	IN: INT
WaitCycles	:= "ComWaitCycles"	// Mindestanzahl Wartezyklen	IN: DINT
SlavesComData	:= "ComDataSlaves.Slave"	// Referenz zu allen Kommunikationsobjekten	IN-OUT: UDT 877

7.4.2.7 OB 1 - Instanz der V1000-Initialisierung anlegen

Der FB 881 - VMC_InitV1000_RTU initialisiert den entsprechenden Frequenzumrichter mit den Nutzerdaten. Bevor ein Frequenzumrichter angesteuert werden kann, muss dieser initialisiert werden.

- 1.** Fügen Sie dem OB 1 einen Call FB881, DB881 hinzu.
➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "*VMC_InitV1000_RTU_881*".
- 2.** Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
- 3.** Geben Sie folgende Parameter vor:

Einsatz im *SPEED7 Studio* > Anwender-Programm

Call FB881, DB881 → "FB 881 - VMC_InitV1000_RTU - Modbus RTU Initialisierung"...Seite 348

Execute	:= "A1_InitExecute"	// Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.	IN: BOOL
Hardware	:= "A1_InitHardware"	// Angabe der eingesetzten Hardware	IN: BYTE
		// 1: System SLIO CP040, 2: SPEED7 CPU	
Laddr	:= "A1_InitLaddr"	// Logische Adresse bei Einsatz CP040	IN: INT
UnitId	:= "A1_InitUnitId"	// Modbus-Adresse des V1000	IN: BYTE
UserUnitsVelocity	:= "A1_InitUserUnitsVel"	// Benutzereinheit für Geschwindigkeiten	IN: INT
		// 0: Hz, 1: %, 2: U/min	
UserUnitsAcceleration	:= "A1_InitUserUnitsAcc"	// Benutzereinheit Beschleunigung/Verzögerung	IN: INT
		// 0: 0,01s, 1: 0,1s	
MaxVelocityApp	:= "A1_InitMaxVelocityApp"	// Max. Geschwindigkeit in Benutzereinheiten	IN: REAL
Done	:= "A1_InitDone"	// Status Auftrag fertig	OUT: BOOL
Busy	:= "A1_InitBusy"	// Status Auftrag in Bearbeitung	OUT: BOOL
Error	:= "A1_InitError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "A1_InitErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: WORD
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879
V1000	:= "A1_V1000".V1000Data	// Referenz zu den antriebsspezifischen Daten	IN-OUT: UDT 881

Eingabewerte

Alle Parameter sind mit den entsprechenden Variablen bzw. Operanden zu verschalten.
Folgende Eingabe-Parameter sind entsprechend vorzubelegen:

- **Hardware**
Geben Sie hier die Hardware an, über welche Sie Ihre Frequenzumrichter ansteuern:
 - 1: System SLIO CP040 dessen logische Adresse über *Laddr* vorzugeben ist.
 - 2: SPEED7 CPU
- **Laddr**
 - Logische Adresse für System SLIO CP040 (*Hardware* = 1). Ansonsten wird dieser Parameter ignoriert.
- **UnitId**
 - Modbus-Adresse des V1000.
- **UserUnitsVelocity**
Benutzereinheit für Geschwindigkeiten:
 - 0: Hz
Angabe in Hertz
 - 1: %
Angabe als prozentualer Bezug auf die maximale Geschwindigkeit

$$= 2 \cdot f_{\max} / p$$
 mit f_{\max} : max. Ausgabefrequenz (Parameter E1-04)
 p: Anzahl der Motorpole (motorabhängiger Parameter E2-04, E4-04 oder E5-04)
 - 2: U/min
Angabe in Umdrehungen pro Minute
- **UserUnitsAcceleration**

Benutzereinheiten für die Beschleunigung und Verzögerung

- 0: 0,01s (Wertebereich: 0,00s - 600,00s)
- 1: 0,1s (Wertebereich: 0,0 - 6000,0s)

■ **MaxVelocityApp**

Max. Geschwindigkeit für die Applikation. Die Angabe hat in Benutzereinheiten zu erfolgen und wird bei Bewegungskommandos für den Abgleich verwendet.

7.4.2.8 OB 1 - Instanz Achskontrolle V1000 anlegen

Mit dem FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU können Sie einen seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichter steuern und dessen Status abrufen.

1. ➔ Fügen Sie dem OB 1 einen `Call FB882, DB882` hinzu.
 - ➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "`VMC_AxisControlV1000_RTU_882`".
2. ➔ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
3. ➔ Geben Sie folgende Parameter vor:

`Call FB882, DB882` ➔ "`FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU - Modbus RTU Achskontrolle`"...Seite 350

AxisEnable	:= "A1_AxisEnable"	// Aktivierung der Achse	IN: BOOL
AxisReset	:= "A1_AxisReset"	// Kommando: Fehler des V1000 zurücksetzen.	IN: BOOL
StopExecute	:= "A1_StopExecute"	// Kommando: <i>Stop</i> - Achse stoppen	IN: BOOL
MvVelocityExecute	:= "A1_MvVelocityExecute"	// Kommando: <i>MoveVelocity</i> (Geschwindigkeitsregelung)	IN: BOOL
Velocity	:= "A1_Velocity"	// Parameter: Geschwindigkeitsvorgabe für <i>MoveVelocity</i>	IN: REAL
AccelerationTime	:= "A1_AccelerationTime"	// Parameter: Beschleunigungszeit	IN: REAL
DecelerationTime	:= "A1_DecelerationTime"	// Parameter: Verzögerungszeit	IN: REAL
JogPositive	:= "A1_JogPositive"	// Kommando: <i>JogPos</i>	IN: BOOL
JogNegative	:= "A1_JogNegative"	// Kommando: <i>JogNeg</i>	IN: BOOL
JogVelocity	:= "A1_JogVelocity"	// Parameter: Geschwindigkeitsvorgabe für Jogging	IN: REAL
JogAccelerationTime	:= "A1_JogAccelerationTime"	// Parameter: Beschleunigungszeit für Jogging	IN: REAL
JogDecelerationTime	:= "A1_JogDecelerationTime"	// Parameter: Verzögerungszeit für Jogging	IN: REAL
AxisReady	:= "A1_AxisReady"	// Status: Bereitschaft der Achse	OUT: BOOL
AxisEnabled	:= "A1_AxisEnabled"	// Status: Aktivierung der Achse	OUT: BOOL
AxisError	:= "A1_AxisError"	// Status: Achsfehler	OUT: BOOL
AxisErrorID	:= "A1_AxisErrorID"	// Status: Zusätzliche Fehlerinformationen für <i>AxisError</i>	OUT: WORD
DriveError	:= "A1_DriveError"	// Status: Fehler Frequenzumrichter	OUT: BOOL
ActualVelocity	:= "A1_ActualVelocity"	// Status: Aktuelle Geschwindigkeit	OUT: REAL
InVelocity	:= "A1_InVelocity"	// Status: Zielgeschwindigkeit	OUT: BOOL
CmdDone	:= "A1_CmdDone"	// Status: Kommando fertig	OUT: BOOL
CmdBusy	:= "A1_CmdBusy"	// Status: Kommando in Bearbeitung	OUT: BOOL
CmdAborted	:= "A1_CmdAborted"	// Status: Kommando abgebrochen	OUT: BOOL
CmdError	:= "A1_CmdError"	// Status: Kommando Fehler	OUT: BOOL

Einsatz im *SPEED7 Studio* > Anwender-Programm

CmdErrorID	:= "A1_CmdErrorID"	// Status: Zusätzliche Fehlerinformationen für <i>CmdError</i>	OUT: WORD
CmdActive	:= "A1_CmdActive"	// Status: Aktives Kommando	OUT: INT
DirectionPositive	:= "A1_DirectionPositive"	// Status: Drehrichtung positiv	OUT: BOOL
DirectionNegative	:= "A1_DirectionNegative"	// Status: Drehrichtung negativ	OUT: BOOL
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879
V1000	:= "A1_V1000".V1000Data	// Referenz zu den allgemeinen Daten des // Frequenzumrichters	IN-OUT: UDT 881
AxisComData	:= "ComDataSlaves".Slaves.Slave(1)	// Referenz zu den Kommunikationsdaten	IN-OUT: UDT 878

7.4.2.9 OB 1 - Instanz Parameter lesen anlegen

Mit dem FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU haben Sie lesenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichters. Für die Erfassung der Parameterdaten ist ein DB anzulegen.

1. ➤ Klicken Sie hierzu auf "*Projektbaum* → ...*CPU*... → *PLC-Programm* → *Programmbausteine* → *Neuen Baustein hinzufügen*".
➔ Das Dialogfenster "*Baustein hinzufügen*" öffnet sich.
2. ➤ Wählen Sie den Bausteintyp "*DB Baustein*" und vergeben Sie diesem den Namen "*A1_TransferData*". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 98. Geben Sie DB 98 an und legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.
3. ➤ Legen Sie in "*A1_TransferData*" folgende Variablen an:
 - "*Data_0*" vom Typ WORD
 - "*Data_1*" vom Typ WORD
 - "*Data_2*" vom Typ WORD
 - "*Data_3*" vom Typ WORD
4. ➤ Fügen Sie dem OB 1 einen `Call FB879, DB879` hinzu.
➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "*VMC_ReadParameter_RTU*".
5. ➤ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
6. ➤ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB879, DB879 ➔ ["FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU - Modbus RTU Parameter lesen"...Seite 347](#)

Execute	:= "A1_RdParExecute"	// Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.	IN: BOOL
StartAddress	:= "A1_RdParStartAddress"	// Start-Adresse des 1. Registers	IN: INT
Quantity	:= "A1_RdParQuantity"	// Anzahl der zu lesenden Register	IN: INT
Done	:= "A1_RdParDone"	// Status Auftrag fertig	IN: REAL
Busy	:= "A1_RdParBusy"	// Status Auftrag in Bearbeitung	OUT: BOOL
Error	:= "A1_RdParError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "A1_RdParErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: BOOL
Data	:= P#DB98.DBX0.0 BYTES 8	// Ablageort der Parameterdaten	OUT: WORD
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879



Bitte beachten Sie, dass immer nur ganze Register als WORD gelesen werden können. Zur Auswertung einzelner Bits müssen Sie High- und Low-Byte vertauschen!

7.4.2.10 OB 1 - Instanz Parameter schreiben anlegen

Mit dem FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU haben Sie schreibenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichters. Für die Erfassung können Sie den für Lesezugriff angelegten DB verwenden - hier DB 98.

1. ➔ Fügen Sie dem OB 1 einen Call FB880, DB880 hinzu.
 - ➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "VMC_WriteParameter_RTU".
2. ➔ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
3. ➔ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB880, DB880 ➔ ["FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU - Modbus RTU Parameter schreiben"...Seite 348](#)

Execute	:= "A1_WrParExecute"	// Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.	IN: BOOL
StartAddress	:= "A1_WrParStartAddress"	// Start-Adresse des 1. Registers	IN: INT
Quantity	:= "A1_WrParQuantity"	// Anzahl der zu schreibenden Register	IN: INT
Done	:= "A1_WrParDone"	// Status Auftrag fertig	IN: REAL
Busy	:= "A1_WrParBusy"	// Status Auftrag in Bearbeitung	OUT: BOOL
Error	:= "A1_WrParError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "A1_WrParErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: BOOL
Data	:= P#DB98.DBX0.0 BYTES 8	// Ablageort der Parameterdaten	OUT: WORD
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879

7.4.2.11 Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.
Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.
➔ Sie können jetzt Ihre Applikation über die bestehende Kommunikationsverbindung in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Frequenzumrichter, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Mittels einer Beobachtungstabelle können Sie den Frequenzumrichter manuell steuern. Doppelklicken Sie auf *"Projektbaum → ...CPU... → PLC-Programm → Beobachtungstabellen → Neue Beobachtungstabelle hinzufügen"*.
3. ➔ Geben Sie einen Namen für die Beobachtungstabelle an wie z.B. *"V1000"* und bestätigen Sie mit [OK]
➔ Die Beobachtungstabelle wird angelegt und für die Bearbeitung geöffnet.
4. ➔ Passen Sie zuerst die Wartezeit zwischen 2 Aufträgen an. Diese beträgt für einen V1000-Frequenzumrichter mindestens 200ms. Stellen Sie hierzu in der Beobachtungstabelle unter *"Namen"* den Bezeichner *"ComWaitCycles"* als *"Dezimal"* ein und geben Sie unter *"Steuerwert"* einen Wert zwischen 200 und 400 vor.



Zur Performance-Steigerung können Sie diesen Wert später nach unten korrigieren, solange Sie keinen Timeout-Fehler (80C8h) erhalten. Bitte beachten Sie hierbei, dass manche Befehle, wie z.B. MoveVelocity aus mehreren Aufträgen bestehen können.

5. ➔ Bevor Sie einen Frequenzumrichter ansteuern können, muss dieser mit dem FB 881 - VMC_InitV1000_RTU initialisiert werden. ➔ ["FB 881 - VMC_InitV1000_RTU - Modbus RTU Initialisierung"...Seite 348](#)
Stellen Sie hierzu in der Beobachtungstabelle unter *"Namen"* den Bezeichner *"A1_InitExecute"* als *"Boolean"* ein und geben Sie unter *"Steuerwert"* den Wert *"True"* vor. Aktivieren Sie *"Steuern"* und starten Sie die Übertragung der Steuerwerte.
➔ Der Frequenzumrichter wird initialisiert. Nach Abarbeitung liefert der Ausgang *Done* TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

6. ➔ Bei erfolgreicher Initialisierung erfolgt zyklisch die Abarbeitung der Register der angebundenen Frequenzumrichter d.h. diese erhalten zyklisch Aufträge. Zur manuellen Steuerung können Sie mit dem FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU Steuerbefehle an den entsprechenden Frequenzumrichter senden. ➔ ["FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU - Modbus RTU Achskontrolle"...Seite 350](#)
7. ➔ Legen Sie die Parameter des FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU zur Steuerung und Abfrage in der Beobachtungstabelle an.
8. ➔ Aktivieren Sie durch Setzen von *AxisEnable* die entsprechende Achse. Sobald diese *AxisReady* = TRUE zurückmeldet, können Sie diese mit den entsprechenden Fahrbefehlen ansteuern.

7.5 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

7.5.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2.
- Bei einer System MICRO CPU wird durch Stecken des Erweiterungsmoduls die PtP-Funktionalität aktiviert. Die Projektierung erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form eines virtuellen PROFINET IO Devices. Das PROFINET IO Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Bei einer System SLIO CPU 013C erfolgt die Projektierung der PtP-Funktionalität im Siemens SIMATIC Manager in Form eines virtuellen PROFINET IO Devices. Das PROFINET IO Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Bei den System SLIO CPUs 014 ... 017 ist die RS485-Schnittstelle standardmäßig auf PtP-Kommunikation eingestellt. Die Projektierung erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form eines virtuellen PROFINET IO Devices. Das PROFINET IO Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

IO Device installieren

Die Installation des PROFINET IO Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➞ Gehen Sie in das *"Download Center"* von www.yaskawa.eu.com.
2. ➞ Laden Sie aus dem Downloadbereich unter *"GSDML SLIO"* die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➞ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➞ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➞ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➞ Gehen Sie auf *"Extras → GSD-Dateien installieren"*.
7. ➞ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➞ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → VIPA ..."*.

7.5.2 Hardware-Konfiguration

7.5.2.1 Hardware-Konfiguration System MICRO

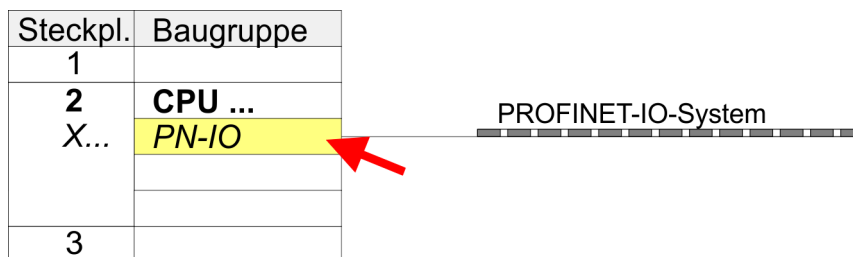
CPU im Projekt anlegen

Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 314C-2PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
...	...
3	

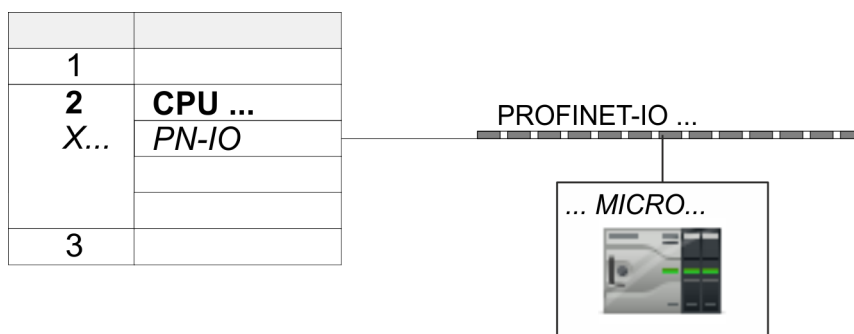
Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➞ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. ➞ Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. ➞ Platzieren Sie auf *"Slot"*-Nummer 2 die CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).
4. ➞ Klicken Sie auf das Submodul *"PN-IO"* der CPU.

5. ➔ Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".



6. ➔ Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten.
7. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
8. ➔ Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Gerätename muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



0	... MICRO ...	M13-CCF0000
X2	M13-CCF0000	
1		
2		
3		
...		

9. ➔ Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → VIPA ..." und binden Sie z.B. für das System MICRO das IO-Device "M13-CCF0000" an Ihr PROFINET-System an.
- ➔ In der *Steckplatzübersicht* des PROFINET-IO-Device "... MICRO PLC" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

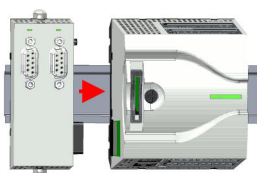
1. ➔ Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

2. Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter "*Eigenschaften*" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
3. Ordnen Sie den CP einem "*Subnetz*" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

PtP-Funktionalität aktivieren

Power 0 → 1



Power 0 → 1

Eine Hardware-Konfiguration zur Einstellung der PtP-Funktionalität ist nicht erforderlich.

1. Schalten Sie die Spannungsversorgung aus.
2. Montieren Sie das Erweiterungsmodul.
3. Stellen Sie eine Kabelverbindung zum Kommunikationspartner her.
4. Schalten Sie die Spannungsversorgung ein.
 - ➔ Nach kurzer Hochlaufzeit ist die Schnittstelle X1 PtP bereit für die PtP-Kommunikation.

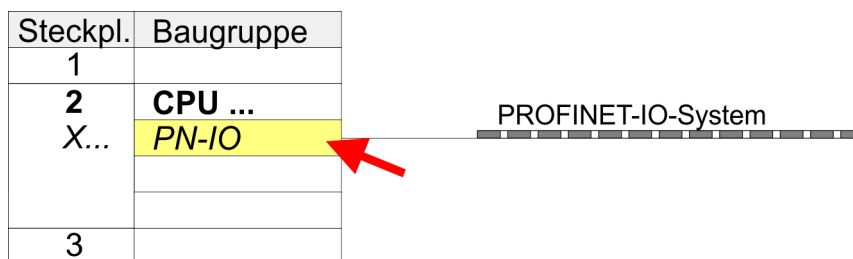
7.5.2.2 Hardware-Konfiguration System SLIO CPU 013C

CPU im Projekt anlegen

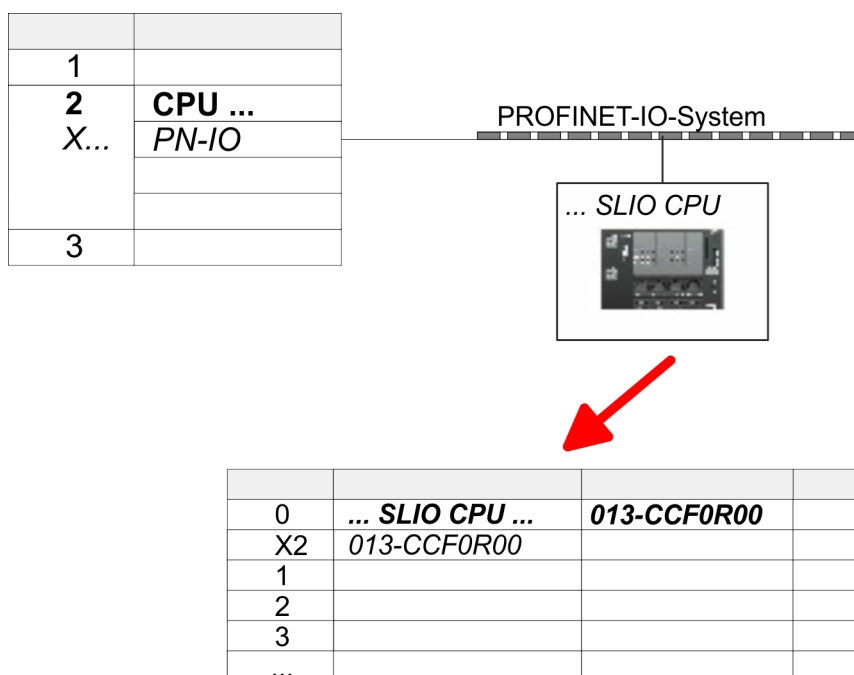
Steckpl..	Baugruppe
1	
2	CPU 314C-2PN/DP
X1	<i>MPI/DP</i>
X2	<i>PN-IO</i>
X2...	<i>Port 1</i>
X2...	<i>Port 2</i>
...	...
3	

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 die CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3).
4. Klicken Sie auf das Submodul "*PN-IO*" der CPU.
5. Wählen Sie "*Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen*".

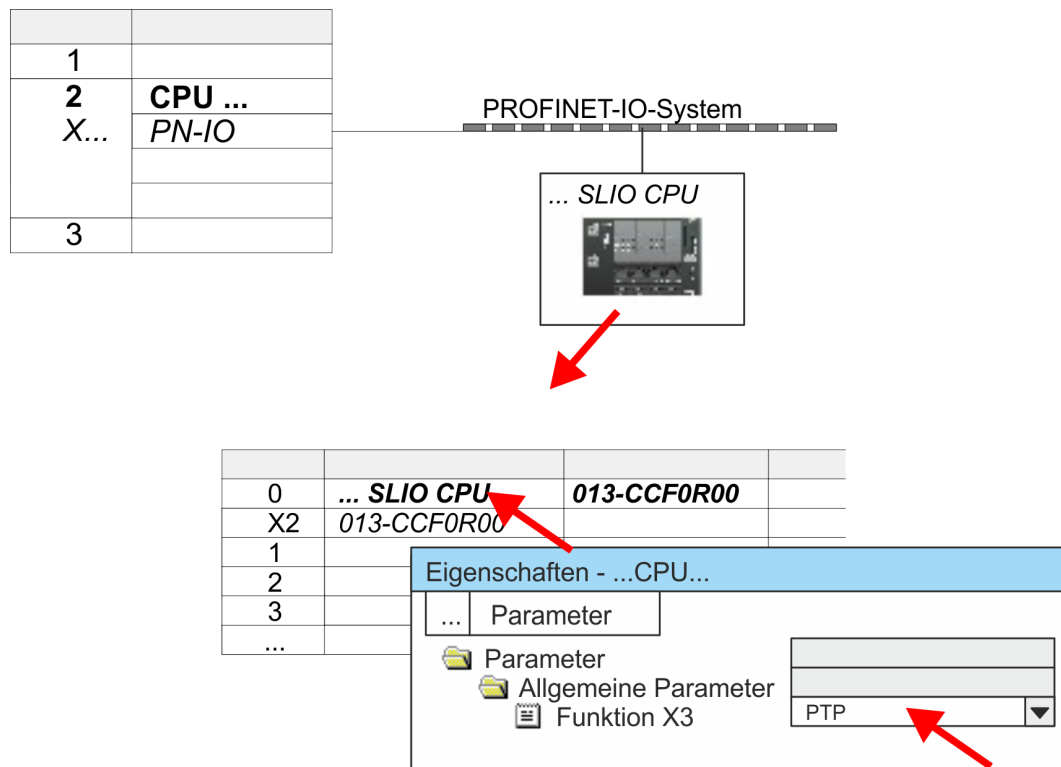


6. ➔ Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten für Ihr PROFINET-System.
7. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
8. ➔ Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



9. ➔ Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → VIPA ..." und binden das IO-Device "013-CCF0R00" CPU an Ihr PROFINET-System an.
 - ➔ In der Steckplatzübersicht des PROFINET IO Device "... SLIO CPU" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre System SLIO Module platzieren.

PtP-Funktionalität aktivieren



1. Öffnen Sie den Eigenschaften-Dialog, indem Sie auf die "... SLIO CPU" doppelklicken.
 ➔ Im Eigenschaft-Dialog haben Sie Zugriff auf die produktspezifischen Parameter.
2. Stellen Sie unter "Funktion X3" den Wert "PTP" ein.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter "Eigenschaften" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
3. Ordnen Sie den CP einem "Subnetz" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

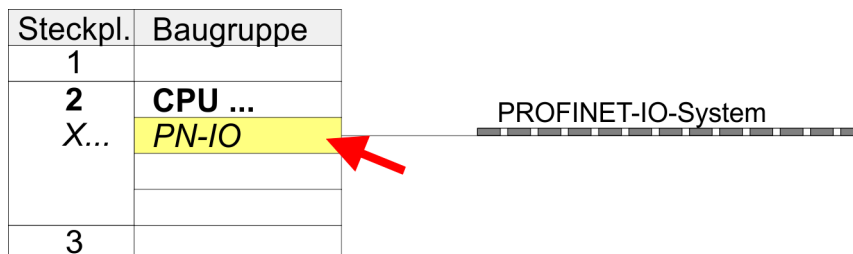
7.5.2.3 Hardware-Konfiguration System SLIO CPU 014 ... 017

CPU im Projekt anlegen

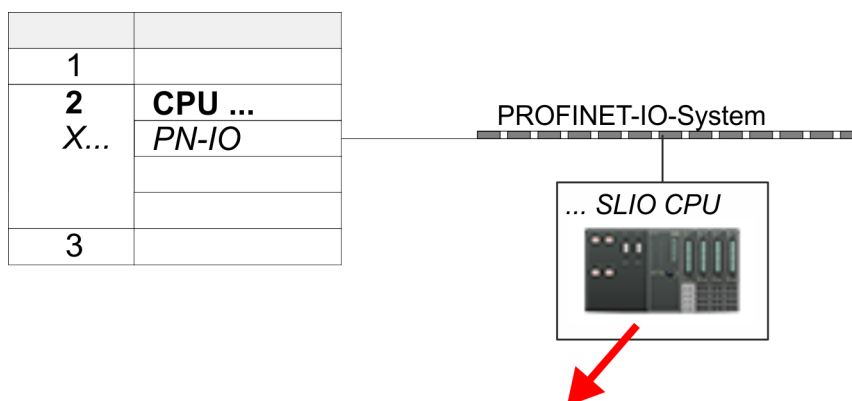
Steckpl..	Baugruppe
1	
2	CPU 315-2 PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
...	...
3	

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 die CPU 315-2 PN/DP (315-2EH14-0AB0 V3.2).
4. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.



5. Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten für Ihr PROFINET-System.
6. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
7. Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Gerätename muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



0	... SLIO CPU	
X2	...		
1			
2			
3			
...			

8. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → VIPA ..." und binden das Ihrer CPU entsprechende IO-Device an Ihr PROFINET-System an.

➔ In der Steckplatzübersicht des PROFINET IO Device "... SLIO CPU" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre System SLIO Module platzieren.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

2. Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter "*Eigenschaften*" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
3. Ordnen Sie den CP einem "*Subnetz*" zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

PtP-Funktionalität aktivieren

Bei den System SLIO CPUs 014 ... 017 ist die RS485-Schnittstelle standardmäßig auf PtP-Kommunikation eingestellt. Eine Hardware-Konfiguration zur Einstellung der PtP-Funktionalität ist nicht erforderlich.

7.5.3 Anwender-Programm

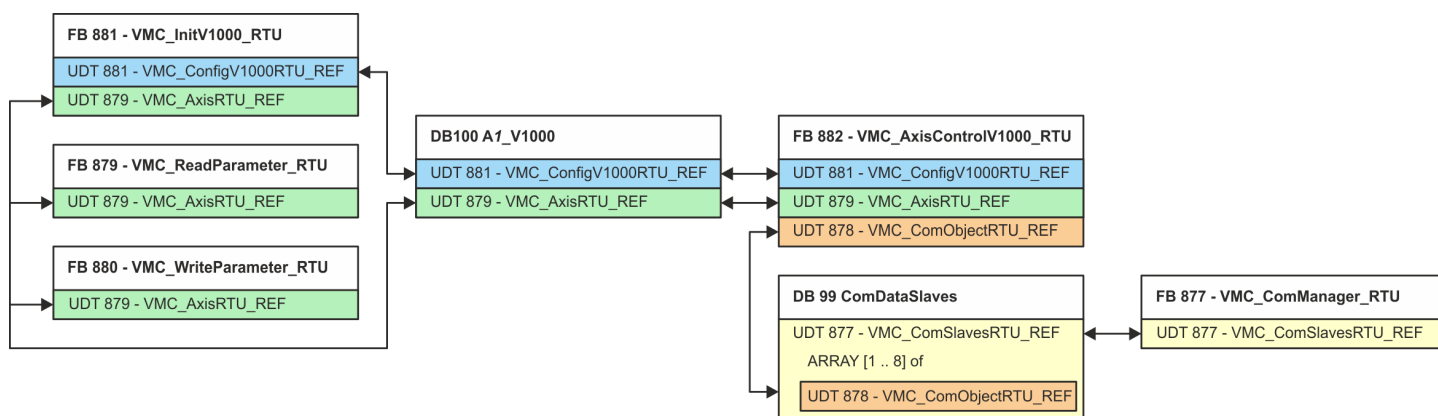
7.5.3.1 Programmstruktur

OB 100

FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU
SFC 216 - SER_CFG

- FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU → 345
 - Dieser Baustein dient zur Parametrierung der seriellen Schnittstelle der CPU für Modbus RTU Kommunikation.
 - Intern wird der Baustein SFC 216 - SER_CFG aufgerufen.

OB 1



Mit Ausnahme der Bausteine DB 99 und FB 877 müssen Sie für jeden angebotenen Frequenzumrichter die nachfolgend aufgeführten Bausteine anlegen:

- FB 881 - VMC_InitV1000_RTU → 348
 - Der FB 881 - VMC_InitV1000_RTU initialisiert den entsprechenden Frequenzumrichter mit den Nutzerdaten.
 - Bevor ein Frequenzumrichter angesteuert werden kann, muss dieser initialisiert werden.
 - UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF → 345
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF → 345
- FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU → 347
 - Mit diesem FB haben Sie lesenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebotenen Frequenzumrichters.
 - Die gelesenen Daten werden in einem Datenbaustein erfasst.
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF → 345

- FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU ➔ 348
 - Mit diesem FB haben Sie schreibenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichters.
 - Die zu schreibenden Daten sind in einem Datenbaustein abzulegen.
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345
- DB 100 - A1_V1000
 - Für jeden Frequenzumrichter, welcher seriell über Modbus RTU angekoppelt ist, ist jeweils ein Datenbaustein anzulegen.
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345
 - UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF ➔ 345
- FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU ➔ 350
 - Mit diesem Baustein können Sie einen seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichter steuern und dessen Status abrufen.
 - UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF ➔ 345
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345
 - UDT 878 - VMC_ComObjectRTU_REF ➔ 345
- DB 99 - ComDataSlaves
 - Für die Erfassung der Kommunikationsdaten aller Frequenzumrichter (max. 8), welche seriell über Modbus RTU angekoppelt sind, ist ein gemeinsamer Datenbaustein anzulegen.
 - UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF ➔ 345
 - UDT 878 - VMC_ComObjectRTU_REF ➔ 345
- FB 877 - VMC_ComManager_RTU ➔ 346
 - Der Baustein sorgt dafür, dass immer nur 1 Frequenzumrichter (Modbus-Slave) die serielle Schnittstelle benutzen kann. Bei Einsatz mehrerer Frequenzumrichter sendet dieser Baustein als Kommunikations-Manager die Aufträge an die jeweiligen Modbus-Slaves und wertet deren Antworten aus.
 - UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF ➔ 345

7.5.3.2 Bausteine in Projekt kopieren

Bibliothek einbinden

1. ➔ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter "Controls Library" die *Simple Motion Control Library*.
3. ➔ Öffnen Sie mit "Datei → Deaktivieren" das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.
4. ➔ Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
5. ➔ Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].

Bausteine in Projekt kopieren

- ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop alle Bausteine aus "V1000 Modbus RTU" in "Bausteine" Ihres Projekts:
 - FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU
 - FB 877 - VMC_ComManager_RTU
 - FB 878 - VMC_RWParameterSys_RTU
 - FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU
 - FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU
 - FB 881 - VMC_InitV1000_RTU
 - FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU
 - FB 60 - SEND
 - FB 61 - RECEIVE
 - FB 72 - RTU MB_MASTER

- FC 216 - SER_CFG
- FC 217 - SER_SND
- FC 218 - SER_RCV
- UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF
- UDT 878 - VMC_ComObjectRTU_REF
- UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF
- UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF
- SFB 4 - TON

7.5.3.3 OB 100 für serielle Kommunikation anlegen

Alarm-OBs anlegen

1. Klicken Sie in Ihrem Projekt auf *"Bausteine"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Organisationsbaustein"*.
➔ Das Dialogfenster *"Eigenschaften Organisationsbaustein"* öffnet sich.
2. Fügen Sie den OB 100 Ihrem Projekt hinzu.
3. Öffnen Sie den OB 100.
4. Fügen Sie dem OB 100 einen `Call FB876, DB876` hinzu.
➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins *"VMC_ConfigMaster_RTU_876"*.
5. Geben Sie folgende Parameter vor:

`Call FB876, DB876` ➔ *"FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU - Modbus RTU CPU-Schnittstelle"...* Seite 345

Baudrate	:= B#16#09	// Baudrate: 09h (9600Bit/s)	IN: BYTE
CharLen	:= B#16#03	// Anzahl Datenbits: 03h (8Bit)	IN: BYTE
Parity	:= B#16#00	// Parität: 0 (none = keine)	IN: BYTE
StopBits	:= B#16#01	// Stopbits: 1 (1Bit)	IN: BYTE
TimeOut	:= W#16#1FFF	// Fehler-Wartezeit: 1FFFh (hoch gewählt)	IN: WORD
Valid	:= "ModbusConfigValid"	// Konfiguration	OUT: BOOL
Error	:= "ModbusConfigError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "ModbusConfigErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: WORD

Symbolische Variable

Die symbolischen Variablen erstellen Sie über *"Kontextmenü → Symbole bearbeiten"*. Hier können Sie über einen Dialog den entsprechenden Operanden zuordnen.

7.5.3.4 Datenbaustein für Modbus-Slave anlegen

Für jeden Frequenzumrichter, welcher seriell über Modbus RTU angekoppelt ist, ist jeweils ein Datenbaustein anzulegen.

1. Klicken Sie in Ihrem Projekt auf *"Bausteine"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein"*.
➔ Das Dialogfenster *"Baustein hinzufügen"* öffnet sich.

2. Geben Sie folgende Parameter an:

- Name und Typ
 - Die DB-Nr. als *"Name"* können Sie frei wählen wie z.B. DB 100. Geben Sie DB 100 an.
 - Stellen Sie *"Global-DB"* als *"Typ"* ein.
- Symbolischer Name
 - Geben Sie *"A1_V1000"* an.

Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].

➔ Der Baustein wird angelegt.

3. Öffnen Sie DB 100 *"A1_V1000"* durch Doppelklick.**4.** Legen Sie in *"A1_V1000"* folgende Variablen an:

- *"AxisData"* vom Typ UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF
- *"V1000Data"* vom Typ UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF

7.5.3.5 Datenbaustein für alle Modbus-Slaves anlegen

Für die Erfassung der Kommunikationsdaten aller Frequenzumrichter, welche seriell über Modbus RTU angekoppelt sind, ist ein gemeinsamer Datenbaustein anzulegen.

1. Klicken Sie in Ihrem Projekt auf *"Bausteine"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein"*.

➔ Das Dialogfenster *"Baustein hinzufügen"* öffnet sich.

2. Geben Sie folgende Parameter an:

- Name und Typ
 - Die DB-Nr. als *"Name"* können Sie frei wählen wie z.B. DB 99. Geben Sie DB 99 an.
 - Stellen Sie *"Global-DB"* als *"Typ"* ein.
- Symbolischer Name
 - Geben Sie *"ComDataSlaves"* an.

Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].

➔ Der Baustein wird angelegt.

3. Öffnen Sie DB 99 *"ComDataSlaves"* durch Doppelklick.**4.** Legen Sie in *"ComDataSlaves"* folgende Variable an:

- *"Slaves"* vom Typ UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF

7.5.3.6 OB 1 - Instanz des Kommunikations-Managers anlegen

Der FB 877 - VMC_ComManager_RTU sorgt dafür, dass immer nur 1 Frequenzumrichter (Modbus-Slave) die serielle Schnittstelle benutzen kann. Als Kommunikations-Manager sendet der Baustein die Aufträge an die jeweiligen Modbus-Slaves und wertet deren Antworten aus.

1. Öffnen Sie den OB 1.**2.** Fügen Sie dem OB 1 einen `Call FB877, DB877` hinzu.

➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins *"VMC_ComManager_RTU_877"*.

3. Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].**4.** Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB877, DB877 → ["FB 877 - VMC_ComManager_RTU - Modbus RTU Kommunikations-Manager"...Seite 346](#)

NumberOfSlaves	:= 1	// Anzahl angebundener Frequenzumrichter: 1	IN: INT
WaitCycles	:= "ComWaitCycles"	// Mindestanzahl Wartezyklen	IN: DINT
SlavesComData	:= "ComDataSlaves.Slave"	// Referenz zu allen Kommunikationsobjekten	IN-OUT: UDT 877

7.5.3.7 OB 1 - Instanz der V1000-Initialisierung anlegen

Der FB 881 - VMC_InitV1000_RTU initialisiert den entsprechenden Frequenzumrichter mit den Nutzerdaten. Bevor ein Frequenzumrichter angesteuert werden kann, muss dieser initialisiert werden.

1. ➔ Fügen Sie dem OB 1 einen Call FB881, DB881 hinzu.
 - ➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "VMC_InitV1000_RTU_881".
2. ➔ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
3. ➔ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB881, DB881 → ["FB 881 - VMC_InitV1000_RTU - Modbus RTU Initialisierung"...Seite 348](#)

Execute	:= "A1_InitExecute"	// Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.	IN: BOOL
Hardware	:= "A1_InitHardware"	// Angabe der eingesetzten Hardware	IN: BYTE
		// 1: System SLIO CP040, 2: SPEED7 CPU	
Laddr	:= "A1_InitLaddr"	// Logische Adresse bei Einsatz CP040	IN: INT
UnitId	:= "A1_InitUnitId"	// Modbus-Adresse des V1000	IN: BYTE
UserUnitsVelocity	:= "A1_InitUserUnitsVel"	// Benutzereinheit für Geschwindigkeiten	IN: INT
		// 0: Hz, 1: %, 2: U/min	
UserUnitsAcceleration	:= "A1_InitUserUnitsAcc"	// Benutzereinheit Beschleunigung/Verzögerung	IN: INT
		// 0: 0,01s, 1: 0,1s	
MaxVelocityApp	:= "A1_InitMaxVelocityApp"	// Max. Geschwindigkeit in Benutzereinheiten	IN: REAL
Done	:= "A1_InitDone"	// Status Auftrag fertig	OUT: BOOL
Busy	:= "A1_InitBusy"	// Status Auftrag in Bearbeitung	OUT: BOOL
Error	:= "A1_InitError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "A1_InitErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: WORD
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879
V1000	:= "A1_V1000".V1000Data	// Referenz zu den antriebsspezifischen Daten	IN-OUT: UDT 881

Eingabewerte

Alle Parameter sind mit den entsprechenden Variablen bzw. Operanden zu verschalten. Folgende Eingabe-Parameter sind entsprechend vorzubelegen:

- Hardware
 - Geben Sie hier die Hardware an, über welche Sie Ihre Frequenzumrichter ansteuern:
 - 1: System SLIO CP040 dessen logische Adresse über *Laddr* vorzugeben ist.
 - 2: SPEED7 CPU
- Laddr

- Logische Adresse für System SLIO CP040 (*Hardware* = 1). Ansonsten wird dieser Parameter ignoriert.
- UnitId
 - Modbus-Adresse des V1000.
- UserUnitsVelocity

Benutzereinheit für Geschwindigkeiten:

 - 0: Hz
Angabe in Hertz
 - 1: %
Angabe als prozentualer Bezug auf die maximale Geschwindigkeit

$$= 2 \cdot f_{\max} / p$$
 mit f_{\max} : max. Ausgabefrequenz (Parameter E1-04)
 p: Anzahl der Motorpole (motorabhängiger Parameter E2-04, E4-04 oder E5-04)
 - 2: U/min
Angabe in Umdrehungen pro Minute
- UserUnitsAcceleration

Benutzereinheiten für die Beschleunigung und Verzögerung

 - 0: 0,01s (Wertebereich: 0,00s - 600,00s)
 - 1: 0,1s (Wertebereich: 0,0 - 6000,0s)
- MaxVelocityApp

Max. Geschwindigkeit für die Applikation. Die Angabe hat in Benutzereinheiten zu erfolgen und wird bei Bewegungskommandos für den Abgleich verwendet.

7.5.3.8 OB 1 - Instanz Achskontrolle V1000 anlegen

Mit dem FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU können Sie einen seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichter steuern und dessen Status abrufen.

1. ➞ Fügen Sie dem OB 1 einen Call FB882, DB882 hinzu.
 - ➡ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "VMC_AxisControlV1000_RTU_882".
2. ➞ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
3. ➞ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB882, DB882 ➞ ["FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU - Modbus RTU Achskontrolle"...](#)Seite 350

AxisEnable	:= "Al_AxisEnable"	// Aktivierung der Achse	IN: BOOL
AxisReset	:= "Al_AxisReset"	// Kommando: Fehler des V1000 zurücksetzen.	IN: BOOL
StopExecute	:= "Al_StopExecute"	// Kommando: Stop - Achse stoppen	IN: BOOL
MvVelocityExecute	:= "Al_MvVelocityExecute"	// Kommando: MoveVelocity (Geschwindigkeitsregelung)	IN: BOOL
Velocity	:= "Al_Velocity"	// Parameter: Geschwindigkeitsvorgabe für MoveVelocity	IN: REAL
AccelerationTime	:= "Al_AccelerationTime"	// Parameter: Beschleunigungszeit	IN: REAL
DecelerationTime	:= "Al_DecelerationTime"	// Parameter: Verzögerungszeit	IN: REAL
JogPositive	:= "Al_JogPositive"	// Kommando: JogPos	IN: BOOL
JogNegative	:= "Al_JogNegative"	// Kommando: JogNeg	IN: BOOL
JogVelocity	:= "Al_JogVelocity"	// Parameter: Geschwindigkeitsvorgabe für Jogging	IN: REAL
JogAccelerationTime	:= "Al_JogAccelerationTime"	// Parameter: Beschleunigungszeit für Jogging	IN: REAL

JogDecelerationTime	:= "A1_JogDecelerationTime"	// Parameter: Verzögerungszeit für Jogging	IN: REAL
AxisReady	:= "A1_AxisReady"	// Status: Bereitschaft der Achse	OUT: BOOL
AxisEnabled	:= "A1_AxisEnabled"	// Status: Aktivierung der Achse	OUT: BOOL
AxisError	:= "A1_AxisError"	// Status: Achsfehler	OUT: BOOL
AxisErrorID	:= "A1_AxisErrorID"	// Status: Zusätzliche Fehlerinformationen für <i>AxisError</i>	OUT: WORD
DriveError	:= "A1_DriveError"	// Status: Fehler Frequenzumrichter	OUT: BOOL
ActualVelocity	:= "A1_ActualVelocity"	// Status: Aktuelle Geschwindigkeit	OUT: REAL
InVelocity	:= "A1_InVelocity"	// Status Zielgeschwindigkeit	OUT: BOOL
CmdDone	:= "A1_CmdDone"	// Status: Kommando fertig	OUT: BOOL
CmdBusy	:= "A1_CmdBusy"	// Status: Kommando in Bearbeitung	OUT: BOOL
CmdAborted	:= "A1_CmdAborted"	// Status: Kommando abgebrochen	OUT: BOOL
CmdError	:= "A1_CmdError"	// Status: Kommando Fehler	OUT: BOOL
CmdErrorID	:= "A1_CmdErrorID"	// Status: Zusätzliche Fehlerinformationen für <i>CmdError</i>	OUT: WORD
CmdActive	:= "A1_CmdActive"	// Status: Aktives Kommando	OUT: INT
DirectionPositive	:= "A1_DirectionPositive"	// Status: Drehrichtung positiv	OUT: BOOL
DirectionNegative	:= "A1_DirectionNegative"	// Status: Drehrichtung negativ	OUT: BOOL
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879
V1000	:= "A1_V1000".V1000Data	// Referenz zu den allgemeinen Daten des // Frequenzumrichters	IN-OUT: UDT 881
AxisComData	:= "ComDataSlaves".Slaves.Slave(1)	// Referenz zu den Kommunikationsdaten	IN-OUT: UDT 878

7.5.3.9 OB 1 - Instanz Parameter lesen anlegen

Mit dem FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU haben Sie lesenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichters. Für die Erfassung der Parameterdaten ist ein DB anzulegen.

1. ➤ Klicken Sie in Ihrem Projekt auf *"Bausteine"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein"*.
 - ➔ Das Dialogfenster *"Baustein hinzufügen"* öffnet sich.
2. ➤ Geben Sie folgende Parameter an:
 - Name und Typ
 - Die DB-Nr. als *"Name"* können Sie frei wählen wie z.B. DB 98. Geben Sie DB 98 an.
 - Stellen Sie *"Global-DB"* als *"Typ"* ein.
 - Symbolischer Name
 - Geben Sie *"A1_TransferData"* an.

Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].

 - ➔ Der Baustein wird angelegt.
3. ➤ Öffnen Sie DB 98 *"A1_TransferData"* durch Doppelklick.

4. ➔ Legen Sie in "A1_TransferData" folgende Variablen an:
 - "Data_0" vom Typ WORD
 - "Data_1" vom Typ WORD
 - "Data_2" vom Typ WORD
 - "Data_3" vom Typ WORD
5. ➔ Fügen Sie dem OB 1 einen Call FB879, DB879 hinzu.
 - ➔ Der Bausteinanruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "VMC_ReadParameter_RTU".
6. ➔ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
7. ➔ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB879, DB879 ➔ ["FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU - Modbus RTU Parameter lesen"...Seite 347](#)

Execute	:= "A1_RdParExecute"	// Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.	IN: BOOL
StartAddress	:= "A1_RdParStartAddress"	// Start-Adresse des 1. Registers	IN: INT
Quantity	:= "A1_RdParQuantity"	// Anzahl der zu lesenden Register	IN: INT
Done	:= "A1_RdParDone"	// Status Auftrag fertig	IN: REAL
Busy	:= "A1_RdParBusy"	// Status Auftrag in Bearbeitung	OUT: BOOL
Error	:= "A1_RdParError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "A1_RdParErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: BOOL
Data	:= P#DB98.DBX0.0 BYTES 8	// Ablageort der Parameterdaten	OUT: WORD
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879



Bitte beachten Sie, dass immer nur ganze Register als WORD gelesen werden können. Zur Auswertung einzelner Bits müssen Sie High- und Low-Byte vertauschen!

7.5.3.10 OB 1 - Instanz Parameter schreiben anlegen

Mit dem FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU haben Sie schreibenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichters. Für die Erfassung können Sie den für Lesezugriff angelegten DB verwenden - hier DB 98.

1. ➔ Fügen Sie dem OB 1 einen Call FB880, DB880 hinzu.
 - ➔ Der Bausteinanruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "VMC_WriteParameter_RTU".
2. ➔ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
3. ➔ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB880, DB880 ➔ ["FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU - Modbus RTU Parameter schreiben"...Seite 348](#)

Execute	:= "A1_WrParExecute"	// Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.	IN: BOOL
StartAddress	:= "A1_WrParStartAddress"	// Start-Adresse des 1. Registers	IN: INT
Quantity	:= "A1_WrParQuantity"	// Anzahl der zu schreibenden Register	IN: INT

Done	:= "A1_WrParDone"	// Status Auftrag fertig	IN: REAL
Busy	:= "A1_WrParBusy"	// Status Auftrag in Bearbeitung	OUT: BOOL
Error	:= "A1_WrParError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "A1_WrParErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: BOOL
Data	:= P#DB98.DBX0.0 BYTES 8	// Ablageort der Parameterdaten	OUT: WORD
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879

7.5.3.11 Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Speichern Sie Ihr Projekt mit *"Station → Speichern und übersetzen"*.
2. ➔ Transferieren Sie Ihr Projekt in Ihre CPU.
 - ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Frequenzumrichter, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

3. ➔ Mittels einer Beobachtungstabelle können Sie den Frequenzumrichter manuell steuern. Zum Anlegen einer Beobachtungstabelle wählen Sie *"Zielsystem → Variable beobachten/steuern"*.
 - ➔ Die Beobachtungstabelle wird angelegt und für die Bearbeitung geöffnet.
4. ➔ Passen Sie zuerst die Wartezeit zwischen 2 Aufträgen an. Diese beträgt für einen V1000-Frequenzumrichter mindestens 200ms. Stellen Sie hierzu in der Beobachtungstabelle unter *"Symbol"* den Bezeichner *"ComWaitCycles"* als *"DEZ"* ein und geben Sie unter *"Steuerwert"* einen Wert zwischen 200 und 400 vor.



Zur Performance-Steigerung können Sie diesen Wert später nach unten korrigieren, solange Sie keinen Timeout-Fehler (80C8h) erhalten. Bitte beachten Sie hierbei, dass manche Befehle, wie z.B. *MoveVelocity* aus mehreren Aufträgen bestehen können.

5. ➔ Bevor Sie einen Frequenzumrichter ansteuern können, muss dieser mit dem FB 881 - VMC_InitV1000_RTU initialisiert werden. ➔ ["FB 881 - VMC_InitV1000_RTU - Modbus RTU Initialisierung"...](#)Seite 348

Stellen Sie hierzu in der Beobachtungstabelle unter *"Symbol"* den Bezeichner *"A1_InitExecute"* als *"BOOL"* ein und geben Sie unter *"Steuerwert"* den Wert *"True"* vor. Aktivieren Sie *"Steuern"* und starten Sie die Übertragung der Steuerwerte.

- ➔ Der Frequenzumrichter wird initialisiert. Nach Abarbeitung liefert der Ausgang *Done TRUE* zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

6. ➔ Bei erfolgreicher Initialisierung erfolgt zyklisch die Abarbeitung der Register der angebundenen Frequenzumrichter d.h. diese erhalten zyklisch Aufträge. Zur manuellen Steuerung können Sie mit dem FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU Steuerbefehle an den entsprechenden Frequenzumrichter senden. ➔ ["FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU - Modbus RTU Achskontrolle"...](#)Seite 350

7. ➔ Legen Sie die Parameter des FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU zur Steuerung und Abfrage in der Beobachtungstabelle an.
8. ➔ Speichern Sie die Beobachtungstabelle unter einem Namen wie z.B. "V1000".
9. ➔ Aktivieren Sie durch Setzen von *AxisEnable* die entsprechende Achse. Sobald diese *AxisReady* = TRUE zurückmeldet, können Sie diese mit den entsprechenden Fahrbefehlen ansteuern.

7.6 Einsatz im Siemens TIA Portal

7.6.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V 14.
- Bei einer System MICRO CPU wird durch Stecken des Erweiterungsmoduls die PtP-Funktionalität aktiviert. Die Projektierung erfolgt im Siemens TIA Portal in Form eines virtuellen PROFINET-IO-Devices. Das PROFINET-IO-Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Bei einer System SLIO CPU 013C erfolgt die Projektierung der PtP-Funktionalität im Siemens TIA Portal in Form eines virtuellen PROFINET-IO-Devices. Das PROFINET-IO-Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Bei den System SLIO CPUs 014 ... 017 ist die RS485-Schnittstelle standardmäßig auf PtP-Kommunikation eingestellt. Die Projektierung erfolgt im Siemens TIA Portal in Form eines virtuellen PROFINET-IO-Devices. Das PROFINET-IO-Device ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

IO Device installieren

Die Installation des PROFINET IO Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter "GSDML SLIO" die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➔ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➔ Starten das Siemens TIA Portal.
5. ➔ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➔ Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
7. ➔ Gehen Sie auf "Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren".
8. ➔ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation wird der Hardware-Katalog aktualisiert und das Siemens TIA Portal beendet.

Nach einem Neustart des Siemens TIA Portals finden Sie das entsprechende PROFINET-IO-Device unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... >*



Damit die Komponenten von Yaskawa angezeigt werden können, müssen Sie im Hardware-Katalog bei "Filter" den Haken entfernen.

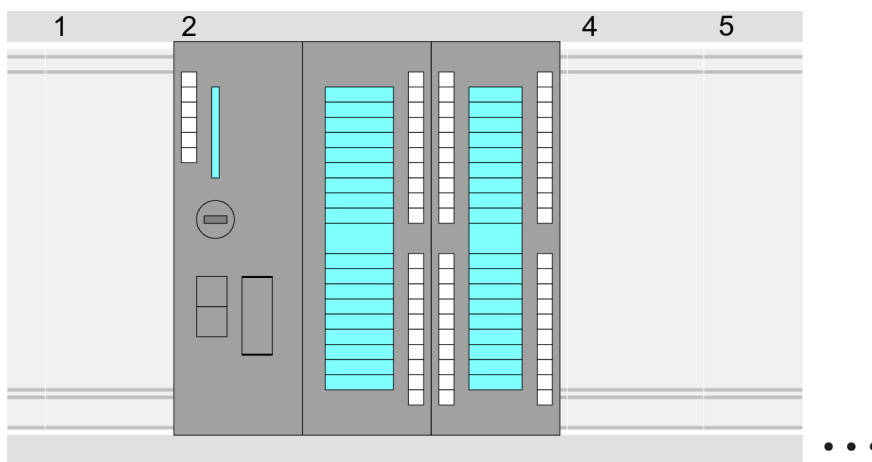
7.6.2 Hardware-Konfiguration

7.6.2.1 Hardware-Konfiguration System MICRO

CPU im Projekt anlegen

Um kompatibel mit dem Siemens TIA Portal zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.
2. Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
3. Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "*Neues Gerät hinzufügen*".
4. Wählen Sie im Eingabedialog folgende CPU aus:
SIMATIC S7-300 > CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3)
➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.

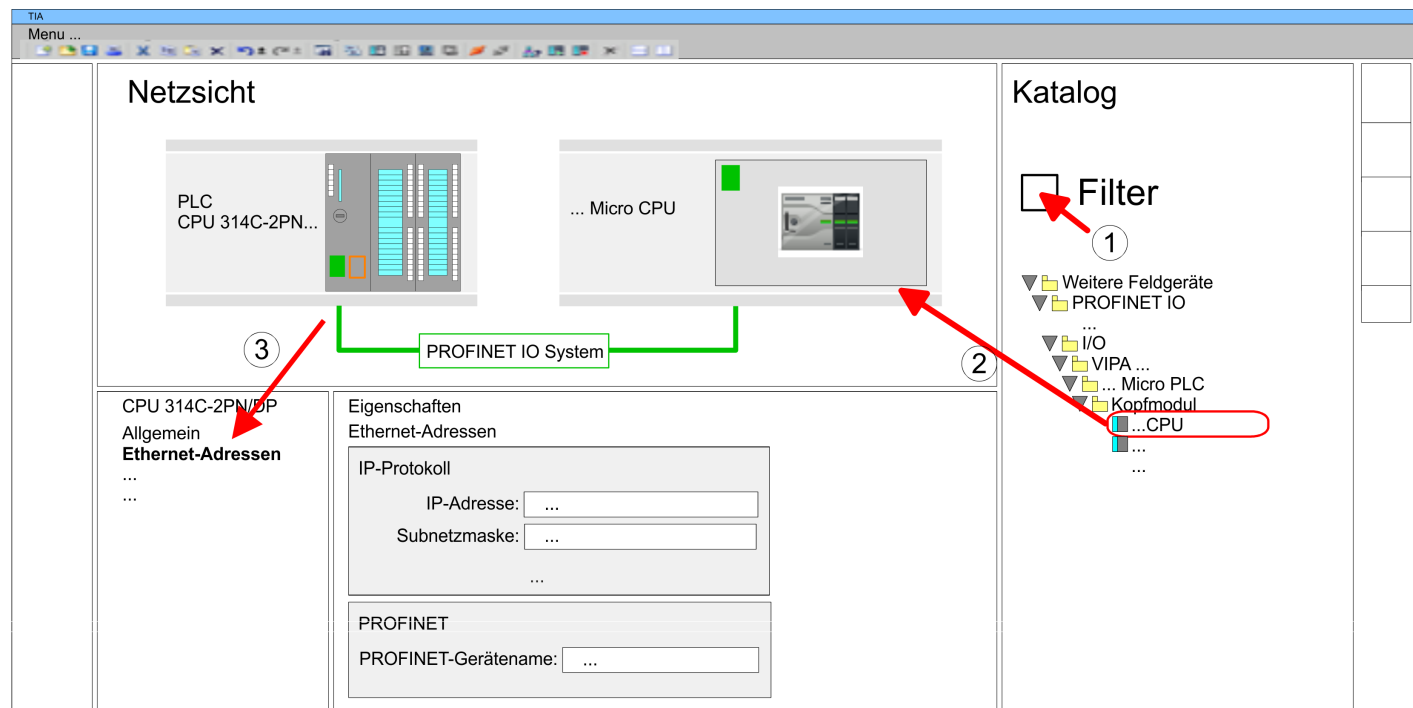


Geräteübersicht:

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC...		2		CPU 314C-2PN/DP	
MPI-Schnittstelle...		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnitt...		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
DI24/DO16...		2 5		DI24/DO16	
AI5/AO2...		2 6		AI5/AO2	
Zählen...		2 7		Zählen	
...					

Anbindung CPU als PROFINET-IO-Device

1. Wechseln Sie im *Projektbereich* in die "*Netzsicht*".
2. Nach der Installation der GSDML finden Sie das IO-Device für die CPU im Hardware-Katalog unter *Weitere Feldgeräte* > *PROFINET* > *IO* > *VIPA ...* > *... MICRO PLC*. Binden Sie das Slave-System an die CPU an, indem Sie dies aus dem Hardware-Katalog in die *Netzsicht* ziehen und dieses über PROFINET an die CPU anbinden.
3. Klicken Sie in der *Netzsicht* auf den PROFINET-Teil der Siemens CPU und geben Sie in "*Eigenschaften*" unter "*Ethernet-Adressen*" im Bereich "*IP-Protokoll*" gültige IP-Adressdaten an.
4. Geben Sie unter "*PROFINET*" einen "*PROFINET Gerätenamen*" an. Der Geräte-name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



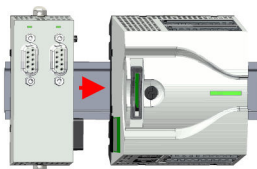
5. Wählen Sie in der *Netzwerkansicht* das IO-Device "... MICRO PLC" an und wechseln Sie in die *Geräteübersicht*.

➔ In der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... MICRO PLC" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert.

PtP-Funktionalität aktivieren

Eine Hardware-Konfiguration zur Einstellung der PtP-Funktionalität ist nicht erforderlich.

Power 0 → 1



Power 0 → 1

1. Schalten Sie die Spannungsversorgung aus.

2. Montieren Sie das Erweiterungsmodul.

3. Stellen Sie eine Kabelverbindung zum Kommunikationspartner her.

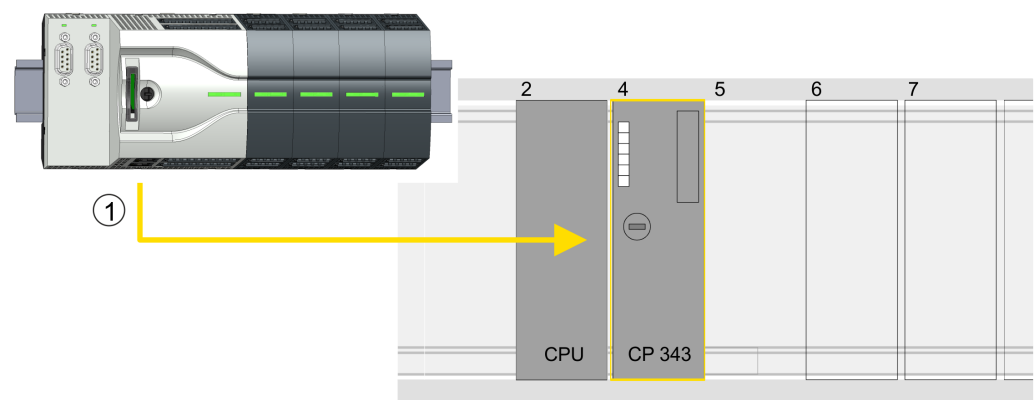
4. Schalten Sie die Spannungsversorgung ein.

➔ Nach kurzer Hochlaufzeit ist die Schnittstelle X1 PtP bereit für die PtP-Kommunikation.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).

2. Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX30 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP in den "Eigenschaften" unter "Ethernet-Adresse" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.



1 Ethernet-PG/OP-Kanal

Geräteübersicht

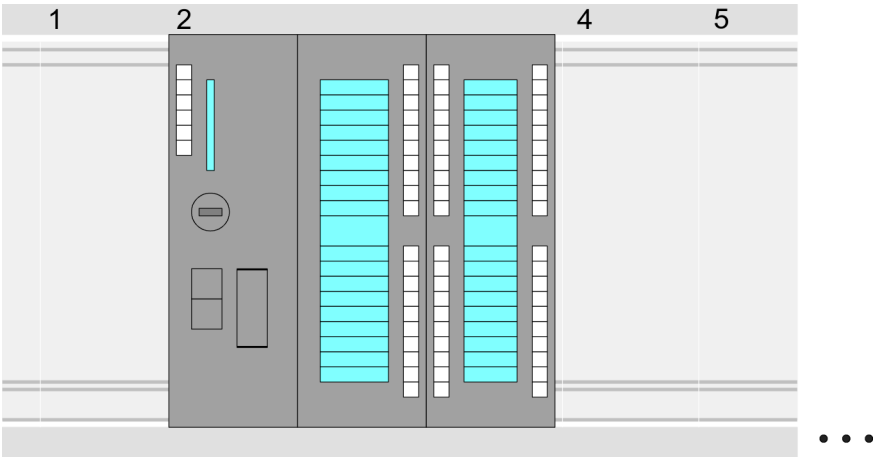
Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 314C-2PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		
CP 343-1		4		CP 343-1	
...		

7.6.2.2 Hardware-Konfiguration System SLIO CPU 013C

CPU im Projekt anlegen

Um kompatibel mit dem Siemens TIA Portal zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

- 1. Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.
- 2. Wechseln Sie in die *Projektsicht*.
- 3. Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "*Neues Gerät hinzufügen*".
- 4. Wählen Sie im Eingabedialog folgende CPU aus:
SIMATIC S7-300 > CPU 314C-2 PN/DP (314-6EH04-0AB0 V3.3)
➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.

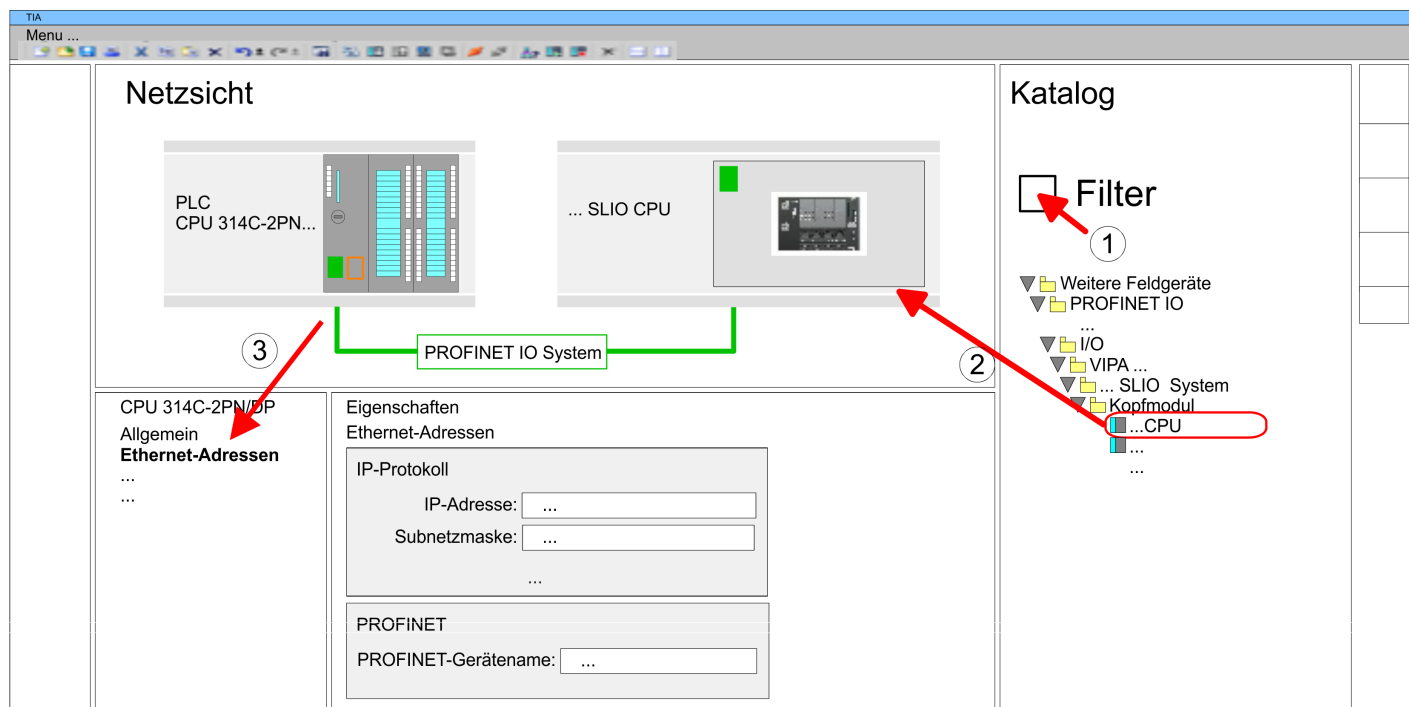


Geräteübersicht:

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC...		2		CPU 314C-2PN/DP	
MPI-Schnittstelle...		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnitt...		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
DI24/DO16...		2 5		DI24/DO16	
AI5/AO2...		2 6		AI5/AO2	
Zählen...		2 7		Zählen	
...					

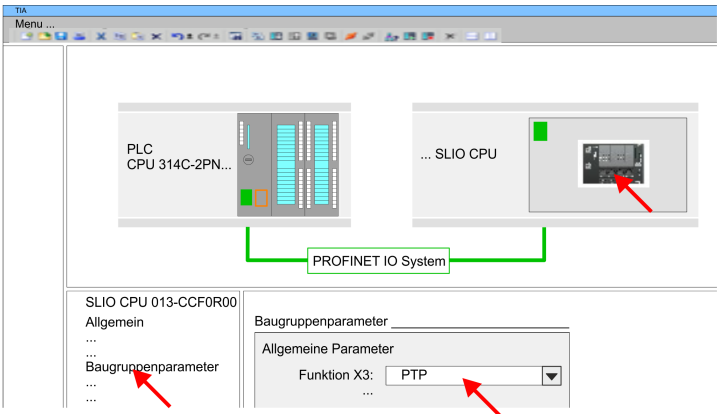
Anbindung CPU als PROFINET-IO-Device

1. ➤ Wechseln Sie im *Projektbereich* in die *"Netzsicht"*.
2. ➤ Nach der Installation der GSDML finden Sie das IO-Device für die SLIO CPU im Hardware-Katalog unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... > ... SLIO System*. Binden Sie das Slave-System an die CPU an, indem Sie dies aus dem Hardware-Katalog in die *Netzsicht* ziehen und dieses über PROFINET an die CPU anbinden.
3. ➤ Klicken Sie in der *Netzsicht* auf den PROFINET-Teil der Siemens CPU und geben Sie in *"Eigenschaften"* unter *"Ethernet-Adressen"* im Bereich *"IP-Protokoll"* gültige IP-Adressdaten an.
4. ➤ Geben Sie unter *"PROFINET"* einen *"PROFINET Gerätenamen"* an. Der Geräte-name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



5. ➤ Wählen Sie in der *Netzsicht* das IO-Device *"... SLIO CPU"* an und wechseln Sie in die *Geräteübersicht*.
➔ In der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device *"... SLIO CPU"* ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert.

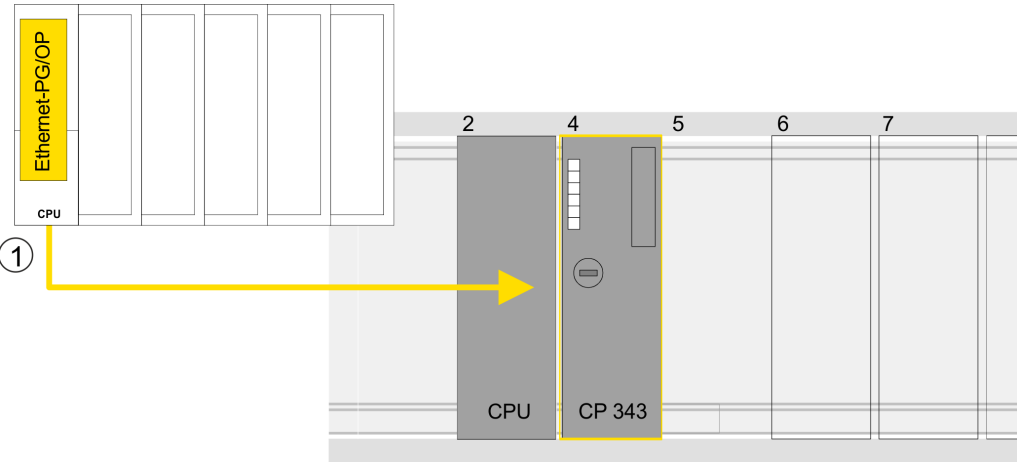
PtP-Funktionalität aktivieren



1. Öffnen Sie den Eigenschaften-Dialog, indem Sie auf die "... SLIO CPU" doppelklicken.
2. Stellen Sie unter "Funktion X3" den Wert "PTP" ein.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX30 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP in den "Eigenschaften" unter "Ethernet-Adresse" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.



1 Ethernet-PG/OP-Kanal

Geräteübersicht

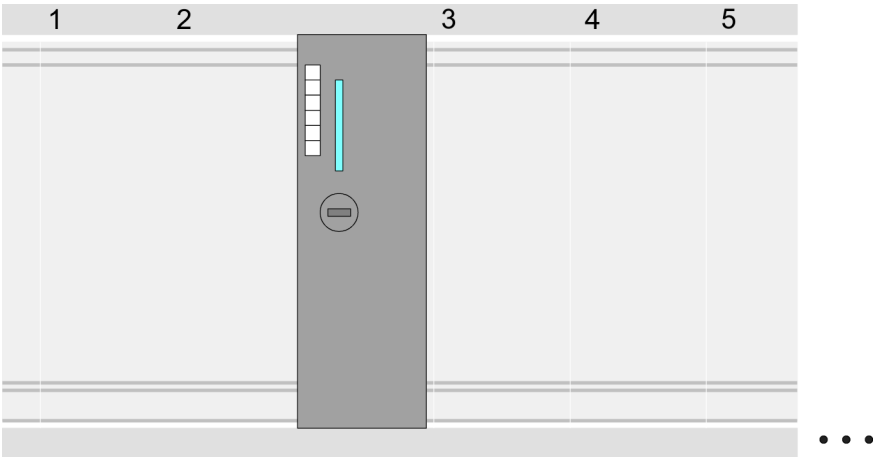
Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 315-2 PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		
CP 343-1		4		CP 343-1	
...		

7.6.2.3 Hardware-Konfiguration System SLIO CPU 014 ... 017

CPU im Projekt anlegen

Um kompatibel mit dem Siemens TIA Portal zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

- 1. Starten Sie das Siemens TIA Portal mit einem neuen Projekt.
- 2. Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
- 3. Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "Neues Gerät hinzufügen".
- 4. Wählen Sie im Eingabedialog folgende CPU aus:
SIMATIC S7-300 > CPU 315-2 PN/DP (315-2EH14-0AB0 V3.2)
➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.

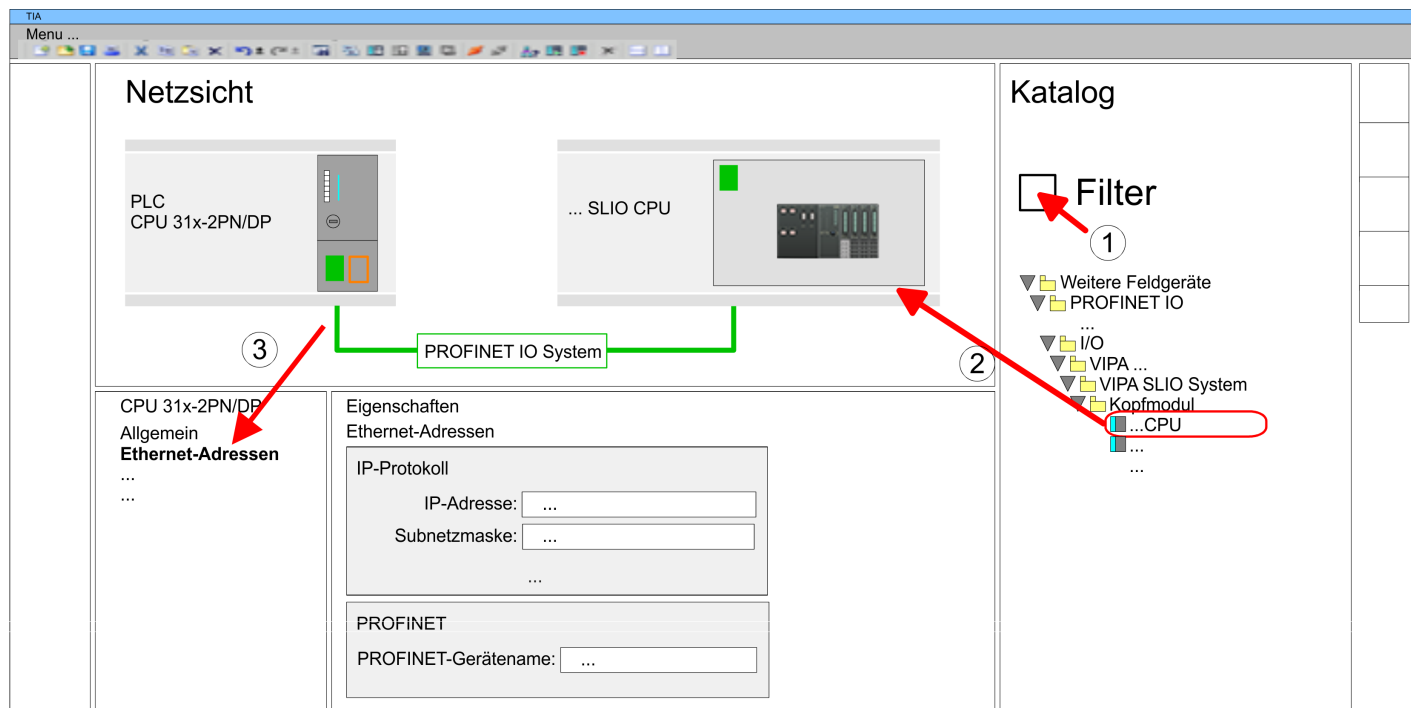


Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 315-2 PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		

Anbindung CPU als PROFINET-IO-Device

- 1. Wechseln Sie im *Projektbereich* in die "Netzsicht".
- 2. Nach der Installation der GSDML finden Sie das IO-Device für die SLIO CPU im Hardware-Katalog unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... > ... SLIO System*. Binden Sie das Slave-System an die CPU an, indem Sie dies aus dem Hardware-Katalog in die *Netzsicht* ziehen und dieses über PROFINET an die CPU anbinden.
- 3. Klicken Sie in der *Netzsicht* auf den PROFINET-Teil der Siemens CPU und geben Sie in "Eigenschaften" unter "Ethernet-Adressen" im Bereich "IP-Protokoll" gültige IP-Adressdaten an.
- 4. Geben Sie unter "PROFINET" einen "PROFINET Gerätenamen" an. Der Geräte-name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



5. Wählen Sie in der *Netzwerkansicht* das IO-Device "... SLIO CPU" an und wechseln Sie in die *Geräteübersicht*.

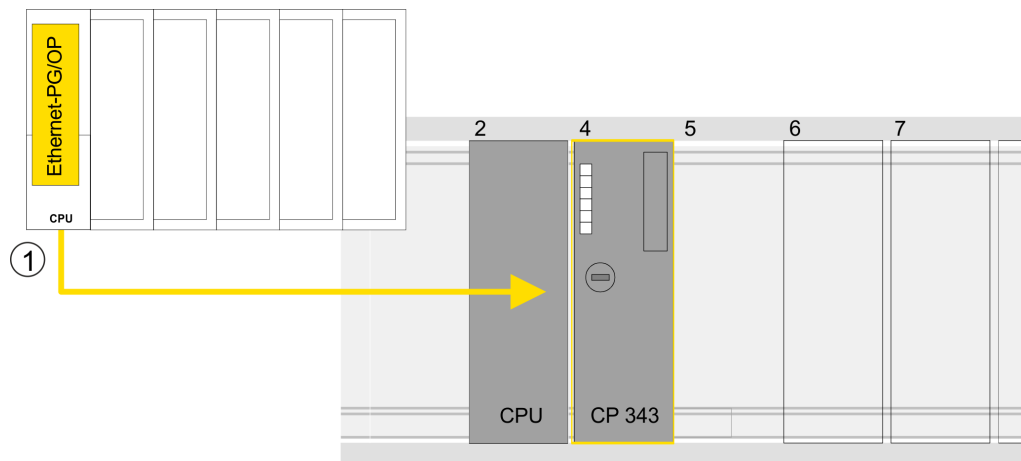
➔ In der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... SLIO CPU" ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert.

PtP-Funktionalität aktivieren

Bei den System SLIO CPUs 014 ... 017 ist die RS485-Schnittstelle standardmäßig auf PtP-Kommunikation eingestellt. Eine Hardware-Konfiguration zur Einstellung der PtP-Funktionalität ist nicht erforderlich.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX30 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP in den "Eigenschaften" unter "Ethernet-Adresse" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.



1 Ethernet-PG/OP-Kanal

Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 315-2 PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		
CP 343-1		4		CP 343-1	
...		

7.6.3 Anwender-Programm

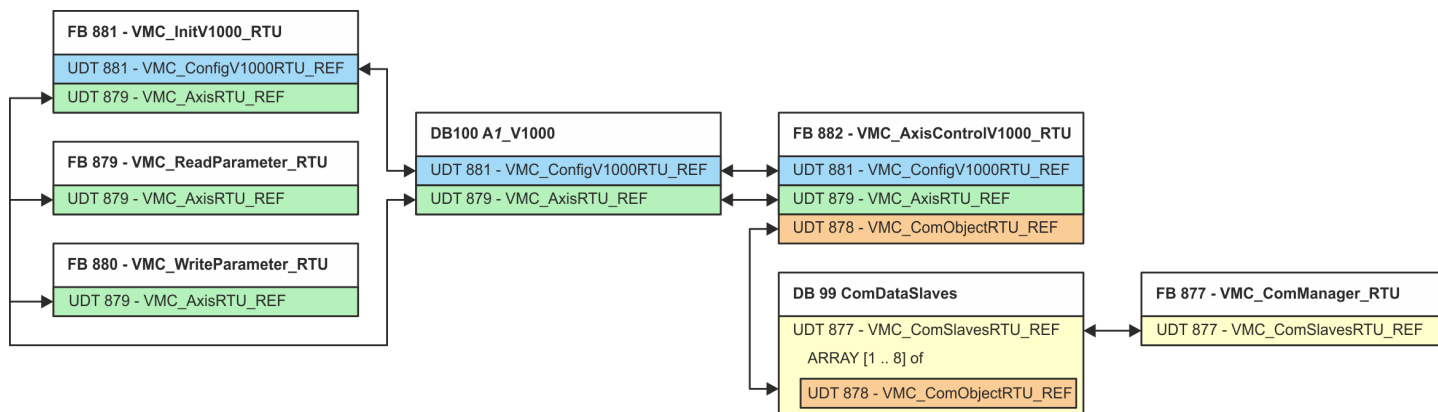
7.6.3.1 Programmstruktur

OB 100

FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU
SFC 216 - SER_CFG

- FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU ➔ 345
 - Dieser Baustein dient zur Parametrierung der seriellen Schnittstelle der CPU für Modbus RTU Kommunikation.
 - Intern wird der Baustein SFC 216 - SER_CFG aufgerufen.

OB 1



Mit Ausnahme der Bausteine DB 99 und FB 877 müssen Sie für jeden angebotenen Frequenzumrichter die nachfolgend aufgeführten Bausteine anlegen:

- FB 881 - VMC_InitV1000_RTU ➔ 348
 - Der FB 881 - VMC_InitV1000_RTU initialisiert den entsprechenden Frequenzumrichter mit den Nutzerdaten.
 - Bevor ein Frequenzumrichter angesteuert werden kann, muss dieser initialisiert werden.
 - UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF ➔ 345
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345
- FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU ➔ 347
 - Mit diesem FB haben Sie lesenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebotenen Frequenzumrichters.
 - Die gelesenen Daten werden in einem Datenbaustein erfasst.
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345

- FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU ➔ 348
 - Mit diesem FB haben Sie schreibenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichters.
 - Die zu schreibenden Daten sind in einem Datenbaustein abzulegen.
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345
- DB 100 - A1_V1000
 - Für jeden Frequenzumrichter, welcher seriell über Modbus RTU angekoppelt ist, ist jeweils ein Datenbaustein anzulegen.
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345
 - UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF ➔ 345
- FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU ➔ 350
 - Mit diesem Baustein können Sie einen seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichter steuern und dessen Status abrufen.
 - UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF ➔ 345
 - UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF ➔ 345
 - UDT 878 - VMC_ComObjectRTU_REF ➔ 345
- DB 99 - ComDataSlaves
 - Für die Erfassung der Kommunikationsdaten aller Frequenzumrichter (max. 8), welche seriell über Modbus RTU angekoppelt sind, ist ein gemeinsamer Datenbaustein anzulegen.
 - UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF ➔ 345
 - UDT 878 - VMC_ComObjectRTU_REF ➔ 345
- FB 877 - VMC_ComManager_RTU ➔ 346
 - Der Baustein sorgt dafür, dass immer nur 1 Frequenzumrichter (Modbus-Slave) die serielle Schnittstelle benutzen kann. Bei Einsatz mehrerer Frequenzumrichter sendet dieser Baustein als Kommunikations-Manager die Aufträge an die jeweiligen Modbus-Slaves und wertet deren Antworten aus.
 - UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF ➔ 345

7.6.3.2 Bausteine in Projekt kopieren

Bibliothek einbinden

1. ➔ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter "Controls Library" die *Simple Motion Control Library*.
Die Bibliothek liegt für die entsprechende TIA Portal Version als gepackte zip-Datei vor.
3. ➔ Starten Sie mit einem Doppelklick auf die Datei ...TIA_Vxx.zip ihr Unzip-Programm, entpacken Sie Dateien und Ordner in ein Arbeitsverzeichnis für das Siemens TIA Portal.
4. ➔ Wechseln sie im Siemens TIA Portal in die *Projektansicht*.
5. ➔ Wählen Sie auf der rechten Seite die Task-Card "Bibliotheken".
6. ➔ Klicken Sie auf "Globale Bibliothek".
7. ➔ Klicken Sie innerhalb der "Globalen Bibliothek" auf die freie Fläche und wählen Sie "Kontextmenü → Bibliothek dearchivieren".
8. ➔ Navigieren Sie zu ihrem Arbeitsverzeichnis und laden Sie die Datei ...Simple Motion.zalxx.

Bausteine in Projekt kopieren

→ Kopieren Sie alle Bausteine aus der Bibliothek in das Verzeichnis *"Programmbausteine"* in der *Projektnavigation* Ihres Projekts:

- FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU
- FB 877 - VMC_ComManager_RTU
- FB 878 - VMC_RWParameterSys_RTU
- FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU
- FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU
- FB 881 - VMC_InitV1000_RTU
- FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU
- FB 60 - SEND
- FB 61 - RECEIVE
- FB 72 - RTU_MB_MASTER
- FC 216 - SER_CFG
- FC 217 - SER_SND
- FC 218 - SER_RCV
- UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF
- UDT 878 - VMC_ComObjectRTU_REF
- UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF
- UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF
- SFB 4 - TON

7.6.3.3 OB 100 für serielle Kommunikation anlegen

1. → Klicken Sie auf *"Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen"*.
→ Das Dialogfenster *"Neuen Baustein hinzufügen"* öffnet sich.
2. → Geben Sie OB 100 an und bestätigen Sie mit [OK].
→ Der OB 100 wird angelegt und geöffnet.
3. → Fügen Sie dem OB 100 einen `Call FB876, DB876` zu.
→ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins *"VMC_ConfigMaster_RTU_876"*.
4. → Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
5. → Geben Sie folgende Parameter vor:

`Call FB876, DB876` → *"FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU - Modbus RTU CPU-Schnittstelle"...* Seite 345

Baudrate	:= B#16#09	// Baudrate: 09h (9600Bit/s)	IN: BYTE
CharLen	:= B#16#03	// Anzahl Datenbits: 03h (8Bit)	IN: BYTE
Parity	:= B#16#00	// Parität: 0 (none = keine)	IN: BYTE
StopBits	:= B#16#01	// Stopbits: 1 (1Bit)	IN: BYTE
TimeOut	:= W#16#1FFF	// Fehler-Wartezeit: 1FFFh (hoch gewählt)	IN: WORD
Valid	:= "ModbusConfigValid"	// Konfiguration	OUT: BOOL
Error	:= "ModbusConfigError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "ModbusConfigErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: WORD

7.6.3.4 Datenbaustein für Modbus-Slave anlegen

Für jeden Frequenzumrichter, welcher seriell über Modbus RTU angekoppelt ist, ist jeweils ein Datenbaustein anzulegen.

1. ➔ Klicken Sie auf *"Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen"*.
 - ➔ Das Dialogfenster *"Baustein hinzufügen"* öffnet sich.
2. ➔ Wählen Sie den Bausteintyp *"DB Baustein"* und vergeben Sie diesem den Namen *"A1_V1000"*. Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 100. Geben Sie DB 100 an und legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
 - ➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.
3. ➔ Legen Sie in *"A1_V1000"* folgende Variablen an:
 - *"AxisData"* vom Typ UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF
 - *"V1000Data"* vom Typ UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF

7.6.3.5 Datenbaustein für alle Modbus-Slaves anlegen

Für die Erfassung der Kommunikationsdaten aller Frequenzumrichter, welche seriell über Modbus RTU angekoppelt sind, ist ein gemeinsamer Datenbaustein anzulegen.

1. ➔ Klicken Sie auf *"Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen"*.
 - ➔ Das Dialogfenster *"Baustein hinzufügen"* öffnet sich.
2. ➔ Wählen Sie den Bausteintyp *"DB Baustein"* und vergeben Sie diesem den Namen *"ComDataSlaves"*. Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 99. Geben Sie DB 99 an und legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
 - ➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.
3. ➔ Legen Sie in *"ComDataSlaves"* folgende Variable an:
 - *"Slaves"* vom Typ UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF

7.6.3.6 OB 1 - Instanz des Kommunikations-Managers anlegen

Der FB 877 - VMC_ComManager_RTU sorgt dafür, dass immer nur 1 Frequenzumrichter (Modbus-Slave) die serielle Schnittstelle benutzen kann. Als Kommunikations-Manager sendet der Baustein die Aufträge an die jeweiligen Modbus-Slaves und wertet deren Antworten aus.

1. ➔ Öffnen Sie den OB 1.
2. ➔ Fügen Sie dem OB 1 einen Call `FB877, DB877` hinzu.
 - ➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins *"VMC_ComManager_RTU_877"*.
3. ➔ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
4. ➔ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB877, DB877 ➔ *"FB 877 - VMC_ComManager_RTU - Modbus RTU Kommunikations-Manager"...*Seite 346

NumberOfSlaves	:= 1	// Anzahl angebundener Frequenzumrichter: 1	IN: INT
WaitCycles	:= "ComWaitCycles"	// Mindestanzahl Wartezyklen	IN: DINT
SlavesComData	:= "ComDataSlaves.Slave"	// Referenz zu allen Kommunikationsobjekten	IN-OUT: UDT 877

7.6.3.7 OB 1 - Instanz der V1000-Initialisierung anlegen

Der FB 881 - VMC_InitV1000_RTU initialisiert den entsprechenden Frequenzumrichter mit den Nutzerdaten. Bevor ein Frequenzumrichter angesteuert werden kann, muss dieser initialisiert werden.

1. ➔ Fügen Sie dem OB 1 einen Call FB881, DB881 hinzu.
 - ➔ Der Bausteinanruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "VMC_InitV1000_RTU_881".
2. ➔ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
3. ➔ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB881, DB881 ➔ ["FB 881 - VMC_InitV1000_RTU - Modbus RTU Initialisierung"...Seite 348](#)

Execute	:= "A1_InitExecute"	// Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.	IN: BOOL
Hardware	:= "A1_InitHardware"	// Angabe der eingesetzten Hardware // 1: System SLIO CP040, 2: SPEED7 CPU	IN: BYTE
Laddr	:= "A1_InitLaddr"	// Logische Adresse bei Einsatz CP040	IN: INT
UnitId	:= "A1_InitUnitId"	// Modbus-Adresse des V1000	IN: BYTE
UserUnitsVelocity	:= "A1_InitUserUnitsVel"	// Benutzereinheit für Geschwindigkeiten // 0: Hz, 1: %, 2: U/min	IN: INT
UserUnitsAcceleration	:= "A1_InitUserUnitsAcc"	// Benutzereinheit Beschleunigung/Verzögerung // 0: 0,01s, 1: 0,1s	IN: INT
MaxVelocityApp	:= "A1_InitMaxVelocityApp"	// Max. Geschwindigkeit in Benutzereinheiten	IN: REAL
Done	:= "A1_InitDone"	// Status Auftrag fertig	OUT: BOOL
Busy	:= "A1_InitBusy"	// Status Auftrag in Bearbeitung	OUT: BOOL
Error	:= "A1_InitError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "A1_InitErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: WORD
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879
V1000	:= "A1_V1000".V1000Data	// Referenz zu den antriebsspezifischen Daten	IN-OUT: UDT 881

Eingabewerte

Alle Parameter sind mit den entsprechenden Variablen bzw. Operanden zu verschalten. Folgende Eingabe-Parameter sind entsprechend vorzubelegen:

- Hardware
 - Geben Sie hier die Hardware an, über welche Sie Ihre Frequenzumrichter ansteuern:
 - 1: System SLIO CP040 dessen logische Adresse über *Laddr* vorzugeben ist.
 - 2: SPEED7 CPU
- Laddr
 - Logische Adresse für System SLIO CP040 (*Hardware* = 1). Ansonsten wird dieser Parameter ignoriert.
- UnitId
 - Modbus-Adresse des V1000.
- UserUnitsVelocity
 - Benutzereinheit für Geschwindigkeiten:
 - 0: Hz

Angabe in Hertz

- 1: %

Angabe als prozentualer Bezug auf die maximale Geschwindigkeit

$$= 2 \cdot f_{\max} / p$$

mit f_{\max} : max. Ausgabefrequenz (Parameter E1-04)

p: Anzahl der Motorpole (motorabhängiger Parameter E2-04, E4-04 oder E5-04)

- 2: U/min

Angabe in Umdrehungen pro Minute

■ UserUnitsAcceleration

Benutzereinheiten für die Beschleunigung und Verzögerung

- 0: 0,01s (Wertebereich: 0,00s - 600,00s)

- 1: 0,1s (Wertebereich: 0,0 - 6000,0s)

■ MaxVelocityApp

Max. Geschwindigkeit für die Applikation. Die Angabe hat in Benutzereinheiten zu erfolgen und wird bei Bewegungskommandos für den Abgleich verwendet.

7.6.3.8 OB 1 - Instanz Achskontrolle V1000 anlegen

Mit dem FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU können Sie einen seriell über Modbus RTU angebundene Frequenzumrichter steuern und dessen Status abrufen.

1. ➔ Fügen Sie dem OB 1 einen Call FB882, DB882 hinzu.

➔ Der Bausteinanruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "VMC_AxisControlV1000_RTU_882".

2. ➔ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].

3. ➔ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB882, DB882 ➔ "FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU - Modbus RTU Achskontrolle"...Seite 350

AxisEnable	:= "A1_AxisEnable"	// Aktivierung der Achse	IN: BOOL
AxisReset	:= "A1_AxisReset"	// Kommando: Fehler des V1000 zurücksetzen.	IN: BOOL
StopExecute	:= "A1_StopExecute"	// Kommando: <i>Stop</i> - Achse stoppen	IN: BOOL
MvVelocityExecute	:= "A1_MvVelocityExecute"	// Kommando: <i>MoveVelocity</i> (Geschwindigkeitsregelung)	IN: BOOL
Velocity	:= "A1_Velocity"	// Parameter: Geschwindigkeitsvorgabe für <i>MoveVelocity</i>	IN: REAL
AccelerationTime	:= "A1_AccelerationTime"	// Parameter: Beschleunigungszeit	IN: REAL
DecelerationTime	:= "A1_DecelerationTime"	// Parameter: Verzögerungszeit	IN: REAL
JogPositive	:= "A1_JogPositive"	// Kommando: <i>JogPos</i>	IN: BOOL
JogNegative	:= "A1_JogNegative"	// Kommando: <i>JogNeg</i>	IN: BOOL
JogVelocity	:= "A1_JogVelocity"	// Parameter: Geschwindigkeitsvorgabe für Jogging	IN: REAL
JogAccelerationTime	:= "A1_JogAccelerationTime"	// Parameter: Beschleunigungszeit für Jogging	IN: REAL
JogDecelerationTime	:= "A1_JogDecelerationTime"	// Parameter: Verzögerungszeit für Jogging	IN: REAL
AxisReady	:= "A1_AxisReady"	// Status: Bereitschaft der Achse	OUT: BOOL
AxisEnabled	:= "A1_AxisEnabled"	// Status: Aktivierung der Achse	OUT: BOOL
AxisError	:= "A1_AxisError"	// Status: Achsfehler	OUT: BOOL
AxisErrorID	:= "A1_AxisErrorID"	// Status: Zusätzliche Fehlerinformationen für <i>AxisError</i>	OUT: WORD

DriveError	:= "A1_DriveError"	// Status: Fehler Frequenzumrichter	OUT: BOOL
ActualVelocity	:= "A1_ActualVelocity"	// Status: Aktuelle Geschwindigkeit	OUT: REAL
InVelocity	:= "A1_InVelocity"	// Status Zielgeschwindigkeit	OUT: BOOL
CmdDone	:= "A1_CmdDone"	// Status: Kommando fertig	OUT: BOOL
CmdBusy	:= "A1_CmdBusy"	// Status: Kommando in Bearbeitung	OUT: BOOL
CmdAborted	:= "A1_CmdAborted"	// Status: Kommando abgebrochen	OUT: BOOL
CmdError	:= "A1_CmdError"	// Status: Kommando Fehler	OUT: BOOL
CmdErrorID	:= "A1_CmdErrorID"	// Status: Zusätzliche Fehlerinformationen für <i>CmdError</i>	OUT: WORD
CmdActive	:= "A1_CmdActive"	// Status: Aktives Kommando	OUT: INT
DirectionPositive	:= "A1_DirectionPositive"	// Status: Drehrichtung positiv	OUT: BOOL
DirectionNegative	:= "A1_DirectionNegative"	// Status: Drehrichtung negativ	OUT: BOOL
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879
V1000	:= "A1_V1000".V1000Data	// Referenz zu den allgemeinen Daten des // Frequenzumrichters	IN-OUT: UDT 881
AxisComData	:= "ComDataSlaves".Slaves.Slave(1)	// Referenz zu den Kommunikationsdaten	IN-OUT: UDT 878

7.6.3.9 OB 1 - Instanz Parameter lesen anlegen

Mit dem FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU haben Sie lesenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebotenen Frequenzumrichters. Für die Erfassung der Parameterdaten ist ein DB anzulegen.

1. ➤ Klicken Sie auf *"Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen"*.
 - ➔ Das Dialogfenster *"Baustein hinzufügen"* öffnet sich.
2. ➤ Wählen Sie den Bausteintyp *"DB Baustein"* und vergeben Sie diesem den Namen *"A1_TransferData"*. Die DB-Nr. können Sie frei wählen. Geben Sie DB 98 an und legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
 - ➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.
3. ➤ Legen Sie in *"A1_TransferData"* folgende Variablen an:
 - *"Data_0"* vom Typ WORD
 - *"Data_1"* vom Typ WORD
 - *"Data_2"* vom Typ WORD
 - *"Data_3"* vom Typ WORD
4. ➤ Fügen Sie dem OB 1 einen *Call FB879, DB879* hinzu.
 - ➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins *"VMC_ReadParameter_RTU"*.
5. ➤ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
6. ➤ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB879, DB879 ➔ ["FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU - Modbus RTU Parameter lesen"...Seite 347](#)

Execute	:= "A1_RdParExecute"	// Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.	IN: BOOL
StartAddress	:= "A1_RdParStartAddress"	// Start-Adresse des 1. Registers	IN: INT
Quantity	:= "A1_RdParQuantity"	// Anzahl der zu lesenden Register	IN: INT
Done	:= "A1_RdParDone"	// Status Auftrag fertig	IN: REAL
Busy	:= "A1_RdParBusy"	// Status Auftrag in Bearbeitung	OUT: BOOL
Error	:= "A1_RdParError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "A1_RdParErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: BOOL
Data	:= P#DB98.DBX0.0 BYTES 8	// Ablageort der Parameterdaten	OUT: WORD
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879



Bitte beachten Sie, dass immer nur ganze Register als WORD gelesen werden können. Zur Auswertung einzelner Bits müssen Sie High- und Low-Byte vertauschen!

7.6.3.10 OB 1 - Instanz Parameter schreiben anlegen

Mit dem FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU haben Sie schreibenden Zugriff auf die Parameter eines seriell über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichters. Für die Erfassung können Sie den für Lesezugriff angelegten DB verwenden - hier DB 98.

1. ➔ Fügen Sie dem OB 1 einen Call FB880, DB880 hinzu.
 - ➔ Der Bausteinaufruf wird angelegt und es öffnet sich ein Dialog zur Angabe des Instanz-Datenbausteins "VMC_WriteParameter_RTU".
2. ➔ Bestätigen Sie die Abfrage des Instanz-Datenbausteins mit [OK].
3. ➔ Geben Sie folgende Parameter vor:

Call FB880, DB880 ➔ ["FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU - Modbus RTU Parameter schreiben"...Seite 348](#)

Execute	:= "A1_WrParExecute"	// Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.	IN: BOOL
StartAddress	:= "A1_WrParStartAddress"	// Start-Adresse des 1. Registers	IN: INT
Quantity	:= "A1_WrParQuantity"	// Anzahl der zu schreibenden Register	IN: INT
Done	:= "A1_WrParDone"	// Status Auftrag fertig	IN: REAL
Busy	:= "A1_WrParBusy"	// Status Auftrag in Bearbeitung	OUT: BOOL
Error	:= "A1_WrParError"	// Fehlerrückmeldung	OUT: BOOL
ErrorID	:= "A1_WrParErrorID"	// Zusätzliche Fehlerinformationen	OUT: BOOL
Data	:= P#DB98.DBX0.0 BYTES 8	// Ablageort der Parameterdaten	OUT: WORD
Axis	:= "A1_V1000".AxisData	// Referenz zu den allgemeinen Achsdaten	IN-OUT: UDT 879

7.6.3.11 Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Speichern und übersetzen Sie Ihr Projekt.

2. ➔ Transferieren Sie Ihr Projekt in Ihre CPU.
 - ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Frequenzumrichter, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

3. ➔ Mittels einer Beobachtungstabelle können Sie den Frequenzumrichter manuell steuern. Zum Anlegen einer Beobachtungstabelle doppelklicken Sie auf *"Projektnavigation → ...CPU... → Beobachtungs- und Forcetabellen → Neue Beobachtungstabelle hinzufügen"*.
 - ➔ Die Beobachtungstabelle wird angelegt und für die Bearbeitung geöffnet.
4. ➔ Passen Sie zuerst die Wartezeit zwischen 2 Aufträgen an. Diese beträgt für einen V1000-Frequenzumrichter mindestens 200ms. Stellen Sie hierzu in der Beobachtungstabelle unter *"Name"* den Bezeichner *"ComWaitCycles"* als *"DEZ"* ein und geben Sie unter *"Steuerwert"* einen Wert zwischen 200 und 400 vor.



Zur Performance-Steigerung können Sie diesen Wert später nach unten korrigieren, solange Sie keinen Timeout-Fehler (80C8h) erhalten. Bitte beachten Sie hierbei, dass manche Befehle, wie z.B. MoveVelocity aus mehreren Aufträgen bestehen können.

5. ➔ Bevor Sie einen Frequenzumrichter ansteuern können, muss dieser mit dem FB 881 - VMC_InitV1000_RTU initialisiert werden. ➔ ["FB 881 - VMC_InitV1000_RTU - Modbus RTU Initialisierung"...Seite 348](#)

Stellen Sie hierzu in der Beobachtungstabelle unter *"Name"* den Bezeichner *"A1_InitExecute"* als *"BOOL"* ein und geben Sie unter *"Steuerwert"* den Wert *"True"* vor. Aktivieren Sie das Steuern der Variable und starten Sie die Übertragung der Steuerwerte.

- ➔ Der Frequenzumrichter wird initialisiert. Nach Abarbeitung liefert der Ausgang *Done TRUE* zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

6. ➔ Bei erfolgreicher Initialisierung erfolgt zyklisch die Abarbeitung der Register der angebundenen Frequenzumrichter d.h. diese erhalten zyklisch Aufträge. Zur manuellen Steuerung können Sie mit dem FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU Steuerbefehle an den entsprechenden Frequenzumrichter senden. ➔ ["FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU - Modbus RTU Achskontrolle"...Seite 350](#)
7. ➔ Legen Sie die Parameter des FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU zur Steuerung und Abfrage in der Beobachtungstabelle an.
8. ➔ Speichern Sie die Beobachtungstabelle unter einem Namen wie z.B. *"V1000"*.
9. ➔ Aktivieren Sie durch Setzen von *AxisEnable* die entsprechende Achse. Sobald diese *AxisReady = TRUE* zurückmeldet, können Sie diese mit den entsprechenden Fahrbefehlen ansteuern.

7.7 Antriebsspezifische Bausteine

7.7.1 UDT 877 - VMC_ComSlavesRTU_REF - Modbus RTU Datenstruktur Kommunikationdaten aller Slaves

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, für die Kommunikationdaten der angebundenen Modbus RTU Slaves. Die UDT ist speziell angepasst an die Verwendung von Frequenzumrichter, welche über Modbus RTU angebunden sind.

7.7.2 UDT 878 - VMC_ComObjectRTU_REF - Modbus RTU Datenstruktur Kommunikationdaten Slave

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, für die Kommunikationdaten eines angebundenen Modbus RTU Slaves. Die UDT ist speziell angepasst an die Verwendung von Frequenzumrichter, welche über Modbus RTU angebunden sind.

7.7.3 UDT 879 - VMC_AxisRTU_REF - Modbus RTU Datenstruktur Achsdaten

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Statusinformationen des Frequenzumrichters beinhaltet. Diese Struktur dient als Referenz zu den allgemeinen Achsdaten des Frequenzumrichters.

7.7.4 UDT 881 - VMC_ConfigV1000RTU_REF - Modbus RTU Datenstruktur Konfiguration

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Informationen zu den Konfigurationsdaten eines Frequenzumrichters beinhaltet, welcher über Modbus RTU angebunden ist.

7.7.5 FB 876 - VMC_ConfigMaster_RTU - Modbus RTU CPU-Schnittstelle

Beschreibung

Dieser Baustein dient zur Parametrierung der seriellen Schnittstelle der CPU für Modbus RTU Kommunikation.



*Bitte beachten Sie, dass dieser Baustein intern den SFC 216 aufruft.
Im SPEED7 Studio wird dieser Baustein automatisch in Ihr Projekt eingefügt.
Im Siemens SIMATIC Manager müssen Sie den SFC 216 aus der Motion Control Library in Ihr Projekt kopieren.*

Parameter

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Baudrate	INPUT	BYTE	Geschwindigkeit der Datenübertragung in Bit/s (Baud).
			<ul style="list-style-type: none"> ■ 04h: 1200Baud ■ 05h: 1800Baud ■ 06h: 2400Baud ■ 07h: 4800Baud ■ 08h: 7200Baud ■ 09h: 9600Baud ■ 0Ah: 14400Baud ■ 0Bh: 19200Baud ■ 0Ch: 38400Baud ■ 0Dh: 57600Baud ■ 0Eh: 115200Baud

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
CharLen	INPUT	BYTE	Anzahl der Datenbits, auf die ein Zeichen abgebildet wird <ul style="list-style-type: none"> 0: 5Bit 1: 6Bit 2: 7Bit 3: 8Bit
Parity	INPUT	BYTE	Die Parität ist je nach Wert gerade oder ungerade. Zur Paritätskontrolle werden die Informationsbits um das Paritätsbit erweitert, das durch seinen Wert ("0" oder "1") den Wert aller Bits auf einen vereinbarten Zustand ergänzt. Ist keine Parität vereinbart, wird das Paritätsbit auf "1" gesetzt, aber nicht ausgewertet. <ul style="list-style-type: none"> 0: None (keine) 1: Odd (ungerade) 2: Even (gerade)
StopBits	INPUT	BYTE	Die Stopbits werden jedem zu übertragenden Zeichen nachgesetzt und kennzeichnen das Ende eines Zeichens <ul style="list-style-type: none"> 1: 1Bit 2: 1.5Bit 3: 2Bit
TimeOut	INPUT	WORD	Wartezeit, bis ein Fehler generiert wird, wenn ein Slave nicht antwortet. Die Zeitangabe für <i>TimeOut</i> ist als hexadezimaler Wert anzugeben. Den hexadezimalen Wert erhalten Sie, indem Sie die gewünschte Zeit in Sekunden mit der Baudrate multiplizieren. Beispiel: Gewünschte Zeit 8ms bei einer Baudrate von 19200Bit/s Berechnung: $19200\text{Bit/s} \times 0,008\text{s} \approx 154\text{Bit} >>>> (9\text{Ah})$ Als Hex-Wert ist 9Ah vorzugeben.
Valid	OUTPUT	BOOL	Konfiguration <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Die Konfiguration ist gültig. FALSE: Die Konfiguration ist nicht gültig.
Error	OUTPUT	BOOL	Fehlerrückmeldung <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Es ist ein Fehler aufgetreten - siehe <i>ErrorID</i>. FALSE: Es liegt kein Fehler vor.
ErrorID	OUTPUT	WORD	Zusätzliche Fehlerinformationen ↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen" ...Seite 573

7.7.6 FB 877 - VMC_ComManager_RTU - Modbus RTU Kommunikations-Manager

Beschreibung

Dieser Baustein regelt, dass nacheinander immer nur ein Slave über die serielle Schnittstelle kommunizieren kann. Über die UDT 877 hat dieser Baustein Zugriff auf die Kommunikationsdaten aller Slaves.



Pro serielle Schnittstelle dürfen Sie immer nur einen FB 877 in Ihrem Projekt verwenden!

Parameter

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
NumberOfSlaves	INPUT	INT	Anzahl der aktuell verwendeten Modbus Slaves
WaitCycles	INPUT	DINT	Mindestanzahl an Zyklen, die zwischen zwei Anfragen eines Slaves gewartet werden soll. Hiermit lassen sich Überläufe am Slave und hieraus resultierende Timeouts verhindern.
SlavesComData	IN_OUT	UDT 877	Referenz zum Datenbaustein mit allen Kommunikationsobjekten

7.7.7 FB 878 - VMC_RWParameterSys_RTU - Modbus RTU Parameter System lesen/schreiben

Beschreibung

Dieser Baustein wird intern vom System für die Parameterübertragung verwendet.



Diesen Baustein dürfen Sie nicht aufrufen, da dies zu einem Fehverhalten Ihres Systems führen kann!

7.7.8 FB 879 - VMC_ReadParameter_RTU - Modbus RTU Parameter lesen

Beschreibung

Mit diesem Baustein können Sie Parameter vom entsprechenden Slave lesen.



Bitte beachten Sie, dass immer nur ganze Register als WORD gelesen werden können. Zur Auswertung einzelner Bits müssen Sie High- und Low-Byte vertauschen!

Parameter

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Execute	IN	BOOL	Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.
StartAddress	IN	WORD	Start-Adresse des Registers, ab dem gelesen werden soll.
Quantity	IN	BYTE	Anzahl der Register, die gelesen werden sollen.
Done	OUT	BOOL	Status <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt
Busy	OUT	BOOL	Status <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung
Error	OUT	BOOL	Status <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
ErrorID	OUT	WORD	Zusätzliche Fehlerinformationen ↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573
Data	IN-OUT	ANY	Referenz wohin die gelesenen Daten gespeichert werden sollen
Axis	IN-OUT	UDT 879	Referenz zu den allgemeinen Achsdaten des Frequenzumrichters

7.7.9 FB 880 - VMC_WriteParameter_RTU - Modbus RTU Parameter schreiben

Beschreibung

Mit diesem Baustein können Sie Parameter in die Register des entsprechenden Slave schreiben.



Bitte beachten Sie, dass immer nur ganze Register als WORD geschrieben werden können. Zum Setzen bzw. Rücksetzen einzelner Bits müssen Sie High- und Low-Byte vertauschen!

Parameter

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Execute	INPUT	BOOL	Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.
StartAddress	INPUT	WORD	Start-Adresse des Registers ab dem geschrieben werden soll.
Quantity	INPUT	BYTE	Anzahl der Register, die geschrieben werden sollen.
Done	OUTPUT	BOOL	Status ■ TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt
Busy	OUTPUT	BOOL	Status ■ TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung
Error	OUTPUT	BOOL	Status ■ TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.
ErrorID	OUTPUT	WORD	Zusätzliche Fehlerinformationen ↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573
Data	IN_OUT	ANY	Referenz zu den Daten, die geschrieben werden sollen.
Axis	IN_OUT	UDT 879	Referenz zu den allgemeinen Achsdaten des Frequenzumrichters

7.7.10 FB 881 - VMC_InitV1000_RTU - Modbus RTU Initialisierung

Beschreibung

Dieser Baustein dient zur Initialisierung eines Frequenzumrichters mit den entsprechenden Nutzerdaten und muss vor der Übergabe von Kommandos abgearbeitet sein. Der Baustein ist speziell angepasst an die Verwendung eines Frequenzumrichters, welcher über Modbus RTU angebunden ist.

Parameter

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Execute	INPUT	BOOL	Mit Flanke 0-1 wird der Auftrag ausgeführt.
Hardware	INPUT	BYTE	Angabe der eingesetzten Hardware <ul style="list-style-type: none"> ■ 1: System SLIO CP040 dessen logische Adresse über <i>Laddr</i> vorzugeben ist. ■ 2: SPEED7 CPU
Laddr	INPUT	INT	Logische Adresse für System SLIO CP040 (<i>Hardware</i> = 1). Ansonsten wird dieser Parameter ignoriert.
UnitId	INPUT	BYTE	Modbus-Adresse des V1000.
UserUnitsVelocity	INPUT	INT	Benutzereinheit für Geschwindigkeiten <ul style="list-style-type: none"> ■ 0: Hz <ul style="list-style-type: none"> – Angabe in Hertz ■ 1: % <ul style="list-style-type: none"> – Angabe als prozentualer Bezug auf die maximale Geschwindigkeit – $= 2 \cdot f_{\max} / p$ mit f_{\max}: max. Ausgabefrequenz (Parameter E1-04) p: Anzahl der Motorpole (motorabhängiger Parameter E2-04, E4-04 oder E5-04) ■ 2: U/min <ul style="list-style-type: none"> – Angabe in Umdrehungen pro Minute
UserUnitsAcceleration	INPUT	INT	Benutzereinheiten für die Beschleunigung und Verzögerung <ul style="list-style-type: none"> ■ 0: 0,01s (Wertebereich: 0,00s - 600,00s) ■ 1: 0,1s (Wertebereich: 0,0 - 6000,0s)
MaxVelocityApp	INPUT	REAL	Max. Geschwindigkeit für die Applikation. Die Angabe hat in Benutzereinheiten zu erfolgen und wird bei Bewegungskommandos für den Abgleich verwendet.
Done	OUTPUT	BOOL	Status <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt
Busy	OUTPUT	BOOL	Status <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung
Error	OUTPUT	BOOL	Status <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.
ErrorID	OUTPUT	WORD	Zusätzliche Fehlerinformationen ➡ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573
Axis	IN_OUT	UDT 879	Referenz zu den allgemeinen Achsdaten des Frequenzumrichters
V1000	IN_OUT	UDT 881	Referenz zu den Nutzerdaten des Frequenzumrichters

7.7.11 FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU - Modbus RTU Achskontrolle

Beschreibung

Mit dem FB 882 *VMC_AxisControlV1000_RTU* können Sie einen über Modbus RTU angebundenen Frequenzumrichter steuern und dessen Status abrufen.



Die Ansteuerung eines V1000-Frequenzumrichters, welcher über Modbus RTU angebunden ist, erfolgt ausschließlich mit dem FB 882 VMC_AxisControlV1000_RTU. PLCopen-Bausteine werden nicht unterstützt!

Parameter

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
AxisEnable	INPUT	BOOL	Aktivierung der Achse <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Achse einschalten → <i>AxisEnabled</i> = 1, Kommandos können ausgeführt werden ■ FALSE: Achse ausschalten → <i>AxisEnabled</i> = 0, es können keine Kommandos ausgeführt werden.
AxisReset	INPUT	BOOL	Kommando: Fehler des Frequenzumrichters zurücksetzen. → <i>CmdActive</i> = 1
StopExecute	INPUT	BOOL	Kommando: <i>Stop</i> - Achse stoppen → <i>CmdActive</i> = 1
MvVelocityExecute	INPUT	BOOL	Kommando: <i>MoveVelocity</i> (Geschwindigkeitsregelung) ausführen → <i>CmdActive</i> = 2
Velocity	INPUT	REAL	Parameter: Geschwindigkeitsvorgabe für <i>MoveVelocity</i> in Benutzereinheiten. Siehe Beispiel nach Tabelle
AccelerationTime	INPUT	REAL	Parameter: Beschleunigungszeit in Sekunden (Genauigkeit je nach <i>UserUnitsAcceleration</i> am Init Baustein). Ist immer bezogen auf die Zeit, vom Stillstand auf die maximal eingestellte Geschwindigkeit. Siehe Beispiel nach Tabelle. Dieser Parameter wird für das Kommando <i>MoveVelocity</i> (<i>MvVelocityExecute</i>) verwendet.
DecelerationTime	INPUT	REAL	Parameter: Verzögerungszeit in Sekunden (Genauigkeit je nach <i>UserUnitsAcceleration</i> am Init Baustein). Ist immer bezogen auf die Zeit, vom Stillstand auf die maximal eingestellte Geschwindigkeit. Siehe Beispiel unten. Dieser Parameter wird für die Kommandos <i>Stop</i> (<i>StopExecute</i>) und <i>MoveVelocity</i> (<i>MvVelocityExecute</i>) verwendet.
JogPositive	INPUT	BOOL	Kommando: <i>JogPos</i> <ul style="list-style-type: none"> ■ Flanke 0-1: Achse starten in positive Richtung (Jogging positiv) ■ Flanke 1-0: Achse stoppen
JogNegative	INPUT	BOOL	Kommando: <i>JogNeg</i> <ul style="list-style-type: none"> ■ Flanke 0-1: Achse starten in negative Richtung (Jogging negativ) ■ Flanke 1-0: Achse stoppen
JogVelocity	INPUT	REAL	Parameter: Geschwindigkeitsvorgabe für Jogging in Benutzereinheiten. Hinweis: Bei <i>JogPositive</i> , <i>JogNegative</i> wird der absolute Wert der Geschwindigkeit verwendet.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
JogAcceleration-Time	INPUT	REAL	Parameter: Beschleunigungszeit für Jogging in Sekunden (Genauigkeit je nach <i>UserUnitsAcceleration</i> am Init-Baustein). Ist immer bezogen auf die Zeit, vom Stillstand auf die maximal eingestellte Geschwindigkeit. Siehe Beispiel nach Tabelle
JogDeceleration-Time	INPUT	REAL	Parameter: Verzögerungszeit für Jogging in Sekunden (Genauigkeit je nach <i>UserUnitsAcceleration</i> von FB 881). Parameter bezieht sich immer auf die Zeit vom Stillstand auf die maximal eingestellte Geschwindigkeit. Siehe Beispiel nach Tabelle
AxisReady	OUTPUT	BOOL	Status: Bereitschaft der Achse <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Achse ist einschaltbereit ■ FALSE: Achse ist nicht einschaltbereit
AxisEnabled	OUTPUT	BOOL	Status: Aktivierung der Achse <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Achse ist eingeschaltet ■ FALSE: Achse ist ausgeschaltet
AxisError	OUTPUT	BOOL	Status: Achsfehler <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Achse meldet einen Fehler und wird gesperrt. Nähere Fehlerinformationen befinden sich in <i>AxisErrorID</i>. ■ FALSE: Achse meldet keine Fehler.
AxisErrorID	OUTPUT	WORD	Status: Zusätzliche Fehlerinformationen für <i>AxisError</i> ↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573
DriveError	OUTPUT	BOOL	Status: Fehler Frequenzumrichter <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Frequenzumrichter meldet einen Fehler und wird gesperrt. ■ FALSE: Frequenzumrichter meldet keine Fehler.
ActualVelocity	OUTPUT	REAL	Status: Aktuelle Geschwindigkeit in Benutzereinheiten
InVelocity	OUTPUT	BOOL	Status Zielgeschwindigkeit <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Die Zielgeschwindigkeit <i>Velocity</i> wurde erreicht. ■ FALSE: Die Zielgeschwindigkeit <i>Velocity</i> wurde noch nicht erreicht.
CmdDone	OUTPUT	BOOL	Status: Kommando fertig <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Kommando wurde erfolgreich ausgeführt. ■ FALSE: Kommando wurde noch nicht ausgeführt bzw. befindet sich noch in der Bearbeitung.
CmdBusy	OUTPUT	BOOL	Status: Kommando in Bearbeitung <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Kommando befindet sich in der Bearbeitung ■ FALSE: Aktuell wird kein Kommando ausgeführt.
CmdAborted	OUTPUT	BOOL	Status: Kommando abgebrochen <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Kommando wurde abgebrochen. ■ FALSE: Kommando wurde nicht abgebrochen
CmdError	OUTPUT	BOOL	Status: Kommando Fehler <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Bei der Ausführung eines Kommandos ist ein Fehler aufgetreten ■ FALSE: Die Ausführung eines Kommandos verlief fehlerfrei.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
CmdErrorID	OUTPUT	WORD	Status: Zusätzliche Fehlerinformationen für CmdError → " <i>ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen</i> "...Seite 573
CmdActive	OUTPUT	INT	Status: Aktives Kommando <ul style="list-style-type: none"> 0: NoCmd - kein Kommando aktiv 1: Stop 2: MvVelocity 3: MvRelative 4: JogPos 5: JogNeg
DirectionPositive	OUTPUT	BOOL	Status: Drehrichtung positiv <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Aktuelle Drehrichtung ist positiv FALSE: Aktuelle Drehrichtung ist nicht positiv
DirectionNegative	OUTPUT	BOOL	Status: Drehrichtung negativ <ul style="list-style-type: none"> TRUE: Aktuelle Drehrichtung ist negative FALSE: Aktuelle Drehrichtung ist nicht negative
Axis	IN_OUT	UDT 879	Referenz zu den allgemeinen Achsdaten des Frequenzumrichters
V1000	IN_OUT	UDT 881	Referenz zu den Nutzerdaten des Frequenzumrichters
AxisComData	IN_OUT	UDT 878	Referenz zu den Kommunikationsdaten des aktuellen Slave

Beispiel AccelerationTime

Die Werte für *Velocity*, *AccelerationTime* und *DecelerationTime* sind in den unter FB 881 - VMC_InitV1000_RTU eingestellten Benutzereinheiten vorzugeben. *AccelerationTime* bzw. *DecelerationTime* beziehen sich immer auf die Zeit vom Stillstand bis zur maximal eingestellten Geschwindigkeit bzw. von der maximalen Geschwindigkeit bis zum Stillstand.

Die maximal Geschwindigkeit ergibt sich über die Formel

$$v_{max} = \frac{2 \cdot f}{p}$$

v_{max} max. Geschwindigkeit in 1/s

f max. Ausgabefrequenz (Parameter E1-04)

p Anzahl der Motorpole (motorabhängiger Parameter E2-04, E4-04 oder E5-04)

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie "*Projekt → Alles übersetzen*" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.

Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.

- ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Frequenzumrichter, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bringen Sie Ihre CPU in RUN und schalten Sie Ihren Frequenzumrichter ein.

- ➔ Der FB 882 - VMC_AxisControlV1000_RTU wird zyklisch abgearbeitet.

3. ➔ Sobald *AxisReady* = TRUE meldet, können Sie mit *AxisEnable* die Achse freigeben.
4. ➔ Sie haben jetzt die Möglichkeit über die entsprechenden Parameter Ihre Achse zu steuern und deren Status abzufragen.

8 Einsatz Frequenzumrichter über EtherCAT

8.1 Übersicht

Voraussetzung

- SPEED7 Studio ab V1.8
oder
- Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2 & *SPEED7 EtherCAT Manager & Simple Motion Control Library*
- CPU mit EtherCAT-Master wie z.B. CPU 015-CEFNR00
- Frequenzumrichter mit EtherCAT-Optionskarte

Schritte der Projektierung

1. ➤ Parameter am Frequenzumrichter einstellen.
 - Die Einstellung der Parameter hat mit dem Softwaretool *Drive Wizard+* zu erfolgen.
2. ➤ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio* oder Siemens SIMATIC Manager
 - Projektierung der CPU.
3. ➤ Programmierung im *SPEED7 Studio* oder Siemens SIMATIC Manager.
 - *Init*-Baustein zur Konfiguration der Achse beschalten.
 - *Kernel*-Baustein zur Kommunikation mit der Achse beschalten.
 - Bausteine für die Bewegungsabläufe beschalten.
 - ➔ ["Demo-Projekte"...Seite 13](#)

8.2 Parameter am Frequenzumrichter einstellen



VORSICHT

Vor der Erstinbetriebnahme müssen Sie Ihren Frequenzumrichter mit dem Softwaretool *Drive Wizard+* an Ihre Applikation anpassen! Näheres hierzu finden Sie im Handbuch zu Ihrem Frequenzumrichter.

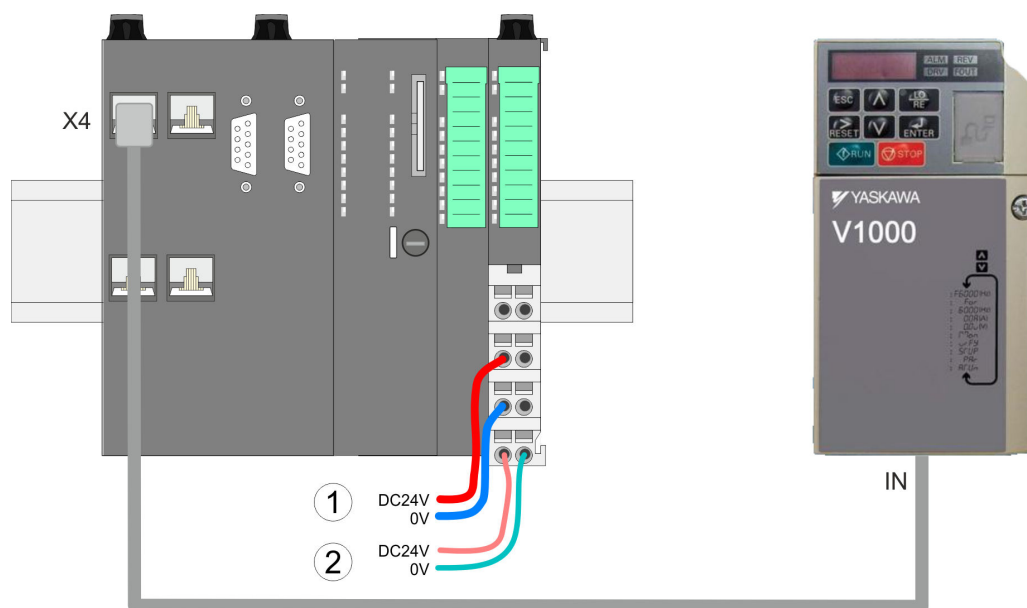
Die nachfolgende Tabelle zeigt alle Parameter auf, die nicht den Standardwerten entsprechen. Zur Abstimmung auf die *Simple Motion Control Library* sind diese über *Drive Wizard+* einzustellen:

Nr.	Bezeichnung	Wertebereich	Einstellung für <i>Simple Motion Control Library</i>
B1-01	Eingangsquelle Frequenzsollwert 1	0, 1, 2, 3, 4	■ 3: Option card
B1-02	Eingangsquelle Startbefehl 1	0, 1, 2, 3	■ 3: Option card
O1-03	Display Skalierung	0, 1, 2, 3, 4	■ 2: min-1 unit



Damit alle Einstellungen übernommen werden, müssen Sie den Frequenzumrichter nach der Parametrierung neu starten!

8.3 Beschaltung



- (1) DC 24V für Leistungsversorgung I/O-Ebene (max. 10A)
- (2) DC 24V für Elektronikversorgung CPU und I/O-Ebene

Vorgehensweise

1. Schalten Sie die Stromversorgung von CPU und Frequenzumrichter ab.
 2. Montieren Sie, falls nicht schon vorhanden, die EtherCAT-Optionskarte in Ihrem Frequenzumrichter.
 3. Verbinden Sie die Optionskarte und den Frequenzumrichter über das beiliegenden Massekabel.
 4. Verbinden Sie die EtherCAT-Buchse "X4" der CPU mit der "IN"-Buchse der Optionskarte über ein EtherCAT-Kabel.
- ➔ Ihr System ist nun bereit für die Inbetriebnahme.

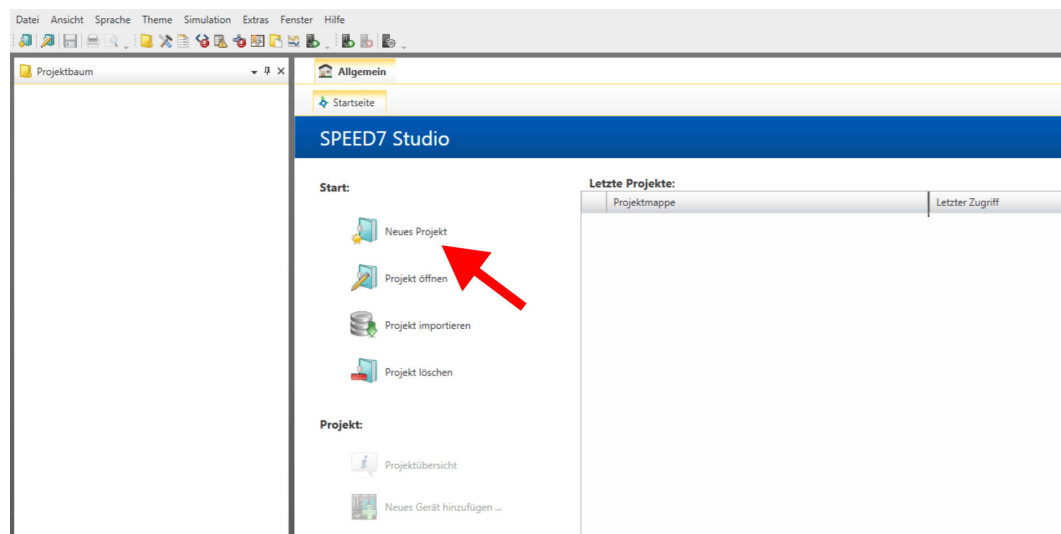
8.4 Einsatz im *SPEED7 Studio*

8.4.1 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.8

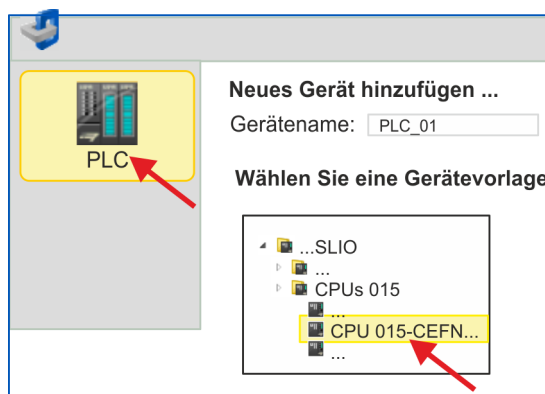
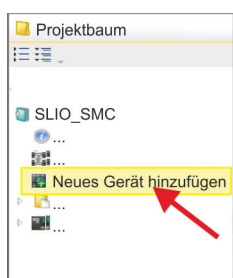
1. Starten Sie das *SPEED7 Studio*.



2. ➔ Erstellen Sie auf der Startseite mit **"Neues Projekt"** ein neues Projekt und vergeben Sie einen **"Projektname"**.

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht **"Geräte und Netze"** gewechselt.

3. ➔ Klicken Sie im **Projektbaum** auf **"Neues Gerät hinzufügen ..."**.



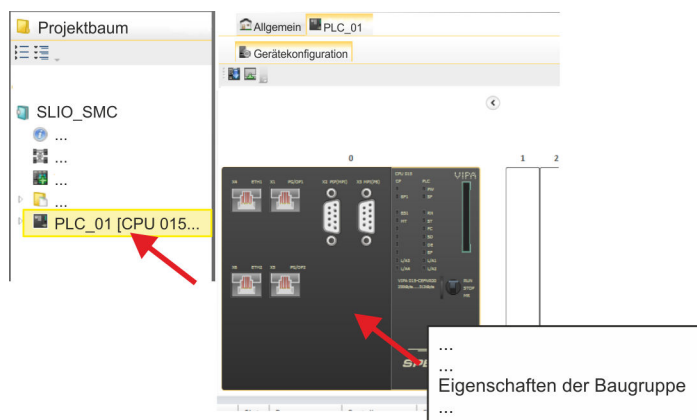
➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

4. ➔ Wählen Sie unter den **"Gerätevorlagen"** eine CPU mit EtherCAT-Master-Funktionalität wie z.B. die CPU 015-CEFN00 und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in **"Geräte und Netze"** eingefügt und die **"Gerätekfiguration"** geöffnet.

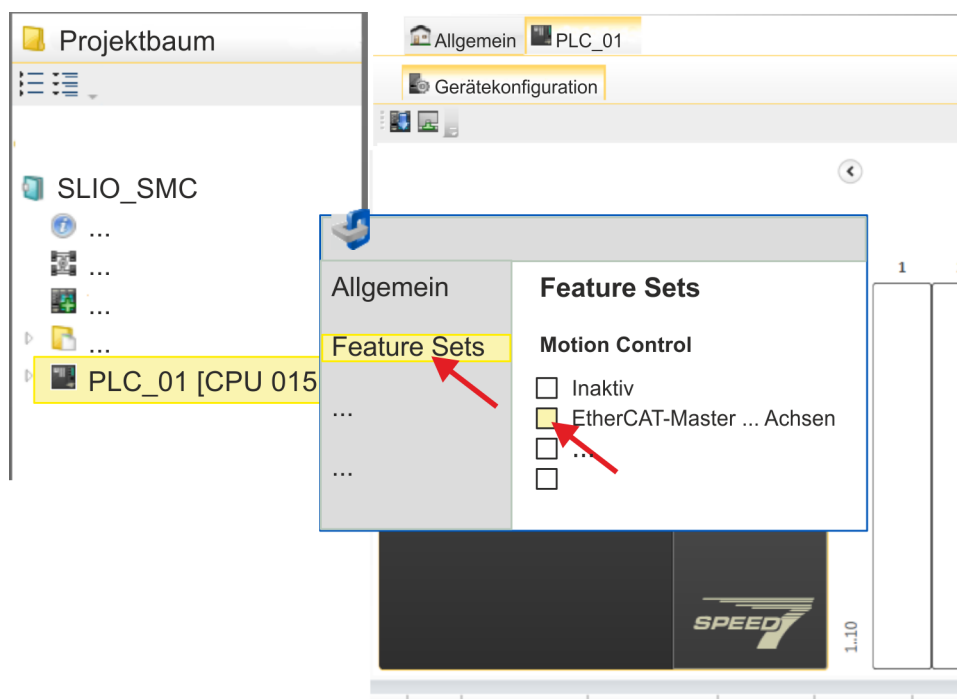
Motion-Control-Funktionen aktivieren

Sofern bei Ihrer CPU die EtherCAT-Master-Funktionalität noch nicht aktiviert ist, erfolgt die Aktivierung nach folgenden Vorgehensweise:



1. Klicken Sie in der "Gerätekonfiguration" auf die CPU und wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften der Baugruppe".

➔ Es öffnet sich der Eigenschaften-Dialog der CPU.



2. Klicken Sie auf "Feature Sets" und aktivieren Sie unter "Motion Control" einen der Parameter "EtherCAT-Master ... Achsen". Die Anzahl der Achsen ist in diesem Beispiel nicht relevant.

3. Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK].

➔ Die Motion-Control-Funktionen stehen Ihnen nun in Ihrem Projekt zur Verfügung.

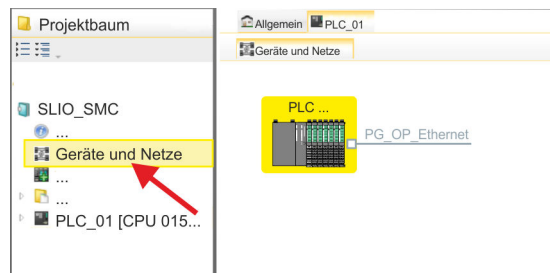


VORSICHT

Bitte beachten Sie, dass bei jeder Änderung der Feature-Set-Einstellungen systembedingt das EtherCAT-Feldbus-System zusammen mit der Motion-Control-Konfiguration aus Ihrem Projekt gelöscht werden!

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Geräte und Netze".
 ➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. Klicken Sie auf das Netzwerk "PG_OP_Ethernet".
 3. Wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle".
 ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
 4. Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "Geräte und Netze" unter "Lokale Baugruppen" aufgelistet.
- Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

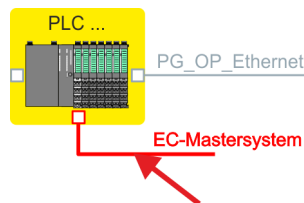
ESI-Datei installieren

Damit der Frequenzumrichter im *SPEED7 EtherCAT Manager* konfiguriert werden kann, muss die entsprechende ESI-Datei installiert sein. In der Regel wird das *SPEED7 Studio* mit aktuellen ESI-Dateien ausgeliefert und Sie können diesen Teil überspringen. Sollte Ihre ESI-Datei veraltet sein, finden Sie die aktuellste ESI-Datei für den Frequenzumrichter unter www.yaskawa.eu.com im "Download Center".

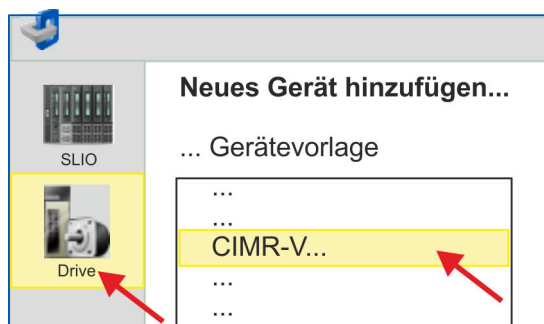
1. Laden Sie die zu Ihrem Frequenzumrichter passende ESI-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
2. Gehen Sie in Ihr *SPEED7 Studio*.
3. Öffnen Sie mit "Extras → Gerätebeschreibungsdatei installieren (EtherCAT - ESI)" das zugehörige Dialogfenster.
4. Geben Sie unter "Quellpfad" die ESI-Datei an und installieren Sie diese mit [Installieren].
 ➔ Die Geräte der ESI-Datei steht Ihnen nun zur Verfügung.

Frequenzumrichter hinzufügen

1. Klicken Sie im Projektbaum auf "Geräte und Netze".
2. Klicken Sie hier auf "EC-Mastersystem" und wählen sie "Kontextmenü → Neues Gerät hinzufügen".



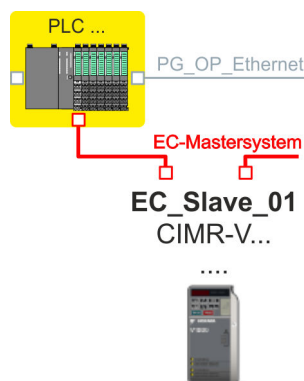
- ➔ Es öffnet sich die Gerätevorlage zur Auswahl eines EtherCAT-Devices.



3. Wählen Sie Ihren Frequenzumrichter aus:

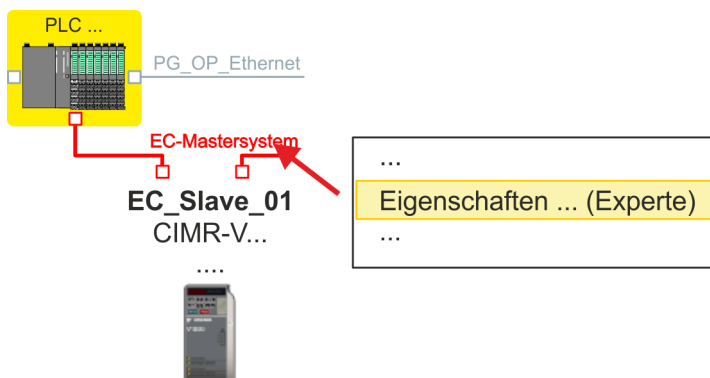
- CIMR-Vxxx...
- CIPR-GA70xxx...

Bestätigen Sie Ihre Angaben mit [OK]. Sollte Ihr Antrieb nicht vorhanden sein, müssen Sie die entsprechende ESI-Datei wie weiter oben beschrieben installieren.



➔ Der Frequenzumrichter wird an Ihr EC-Mastersystem angebunden.

Frequenzumrichter konfigurieren



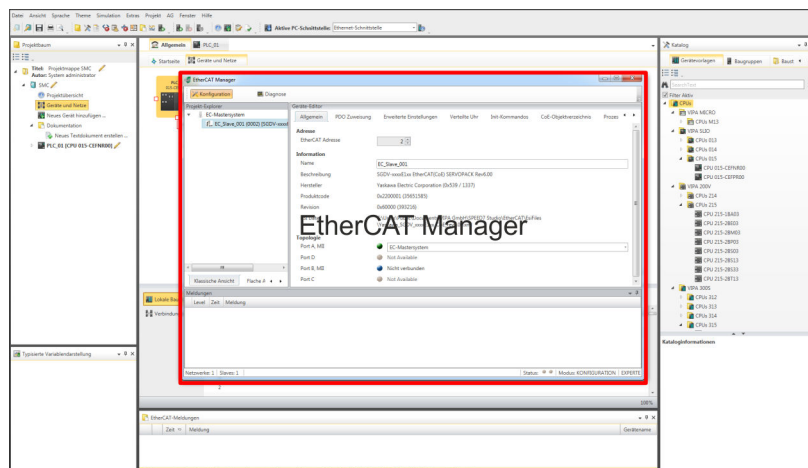
1. Klicken Sie auf "EC-Mastersystem" und wählen sie "Kontextmenü → Eigenschaft des Bussystems (Experte)".



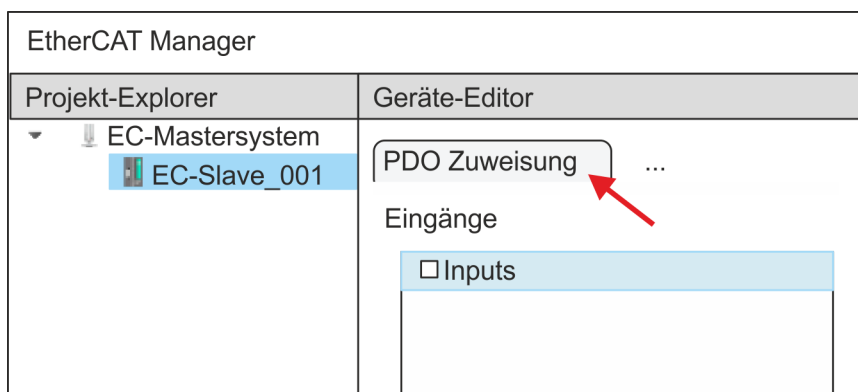
PDOs können Sie nur im "Experten-Modus" bearbeiten! Ansonsten werden die Schaltflächen ausgeblendet.

➔ Der **SPEED7 EtherCAT Manager** wird gestartet. Hier können Sie die EtherCAT-Kommunikation zu Ihrem Frequenzumrichter konfigurieren.

Näheres zum Einsatz des **SPEED7 EtherCAT Manager** finden Sie in der Onlinehilfe zum **SPEED7 Studio**.



2. Klicken Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* auf den Slave und wählen Sie im "Geräte-Editor" den Reiter "PDO-Zuweisung" an.

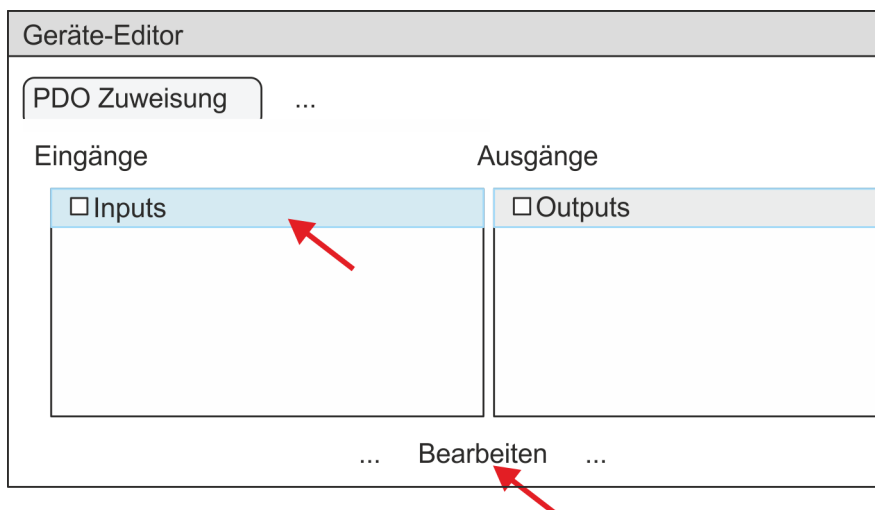


➔ Dieser Dialog zeigt eine Auflistung aller PDOs.

3. Durch Anwahl des entsprechenden PDO-Mappings können Sie mit [Bearbeiten] die PDOs bearbeiten. Wählen Sie das Mapping "Inputs" an und klicken Sie auf [Bearbeiten].



Bitte beachten Sie, dass aufgrund der Voreinstellung manche PDOs nicht bearbeitet werden können. Durch Deaktivierung bereits aktivierter PDOs können Sie die Bearbeitung von gesperrten PDOs frei geben.



- ➔ Es öffnet sich der Dialog *"PDO bearbeiten"*. Bitte überprüfen Sie hier die aufgeführten PDO-Einstellungen und passen Sie diese ggf. an. Bitte berücksichtigen Sie hierbei auch die Reihenfolge der *"Einträge"* und ergänzen Sie diese entsprechend.

Für die Bearbeitung der *"Einträge"* stehen folgende Funktionen zur Verfügung:

- **Neu**
 - Hiermit können Sie in einem Dialogfenster einen neuen Eintrag anlegen, indem Sie aus dem *"CoE-Objektverzeichnis"* den entsprechenden Eintrag auswählen und Ihre Einstellungen vornehmen. Mit [OK] wird der Eintrag übernommen und in der Liste der Einträge aufgeführt.
- **Löschen**
 - Hiermit können Sie den angewählte Eintrag löschen.
- **Bearbeiten**
 - Hiermit können Sie allgemeinen Daten eines Eintrags bearbeiten.
- **Nach oben/unten**
 - Hiermit können Sie den angewählten Eintrag in der Liste nach oben bzw. nach unten bewegen.

4. ➔ Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Inputs

- **Allgemein**
 - Name: Inputs
 - Index: 0x1A00
- **Flags**
 - Alles deaktiviert
- **Richtung**
 - TxPdo (Eingang): aktiviert
- **Ausschließen**

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - Alles deaktiviert
- **Einträge**

Name	Index	Bitlänge
Status word	0x6041:00	16Bit
Drive status value	0x2100:01	16Bit
Output frequency value	0x2110:01	16Bit

Schließen Sie den Dialog "PDO bearbeiten" mit [OK].

5. Wählen Sie das Mapping "Outputs" an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Outputs

- Allgemein
 - Name: Outputs
 - Index: 0x1600
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - RxPdo (Ausgang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

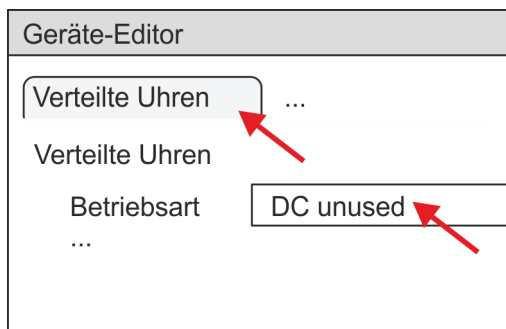
 - Alles deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Control word	0x6040:00	16Bit
vl target velocity	0x6042:00	16Bit
vl velocity acceleration: Delta speed	0x6048:01	32Bit
vl velocity acceleration: Delta time	0x6048:02	16Bit

Schließen Sie den Dialog "PDO bearbeiten" mit [OK].

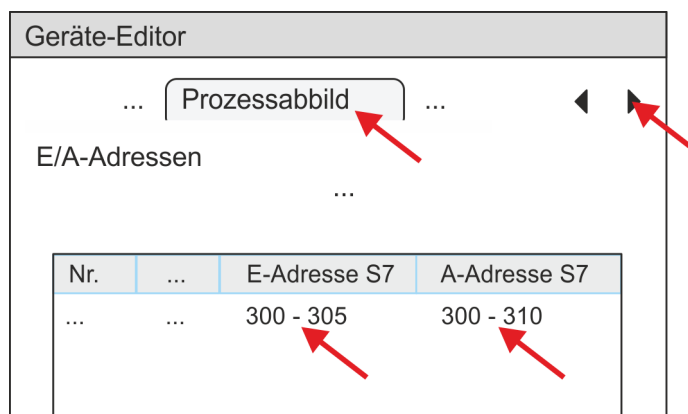
6. Aktivieren Sie in "PDO-Zuweisung" die jeweils 1. PDOs "Inputs" und "Outputs". Alle nachfolgenden PDOs müssen deaktiviert bleiben. Sollte dies nicht möglich sein, überprüfen Sie bitte den jeweiligen PDO-Parameter "Ausschließen".

7. Wählen Sie im "Geräte-Editor" des SPEED7 EtherCAT Manager den Reiter "Verteilte Uhren" an und stellen Sie "DC unused" als "Betriebsart" ein.



8. ➔ Wählen Sie im "Geräte-Editor" über die Pfeiltaste den Reiter "Prozessabbild" an und notieren Sie sich für die Parameter des Bausteins FB 887 - VMC_InitInverter_EC folgende PDO-Anfangsadressen:

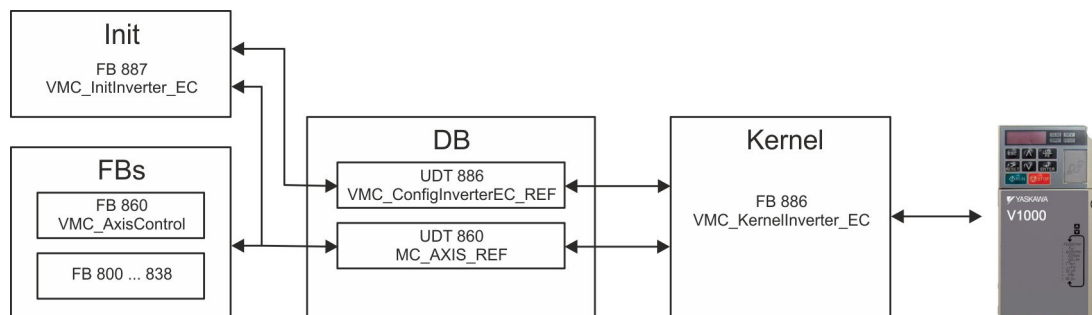
- "E-Adresse S7" → "InputsStartAddressPDO"
- "A-Adresse S7" → "OutputsStartAddressPDO"



9. ➔ Indem Sie den Dialog des *SPEED7 EtherCAT Manager* mit [X] schließen, wird die Konfiguration in das *SPEED7 Studio* übernommen.

8.4.2 Anwender-Programm

8.4.2.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

- UDT 886 - *VMC_ConfigInverterEC_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs. Spezifische Datenstruktur für Frequenzumrichter mit EtherCAT.

- UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 887 - *VMC_InitInverter_EC*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für Frequenzumrichter mit EtherCAT.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 886 - *VMC_KernelInverter_EC*

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb über das entsprechende Bussystem, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Spezifischer Baustein für Frequenzumrichter mit EtherCAT.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

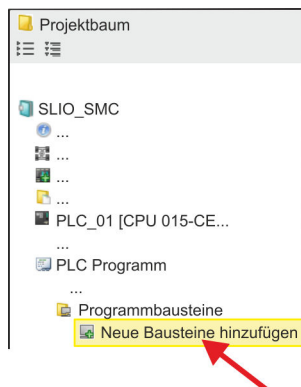
- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ FB 800 ... FB 838 - *PLCopen*

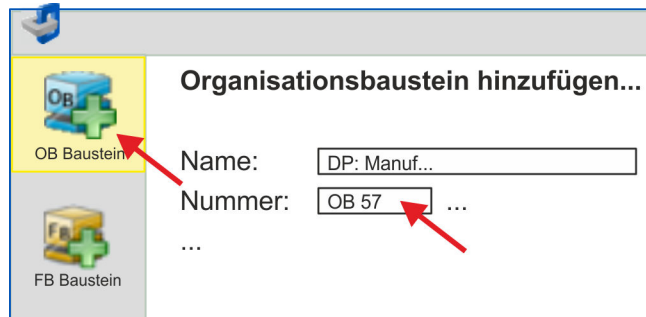
- Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

8.4.2.2 Programmierung

Bausteine in Projekt kopieren

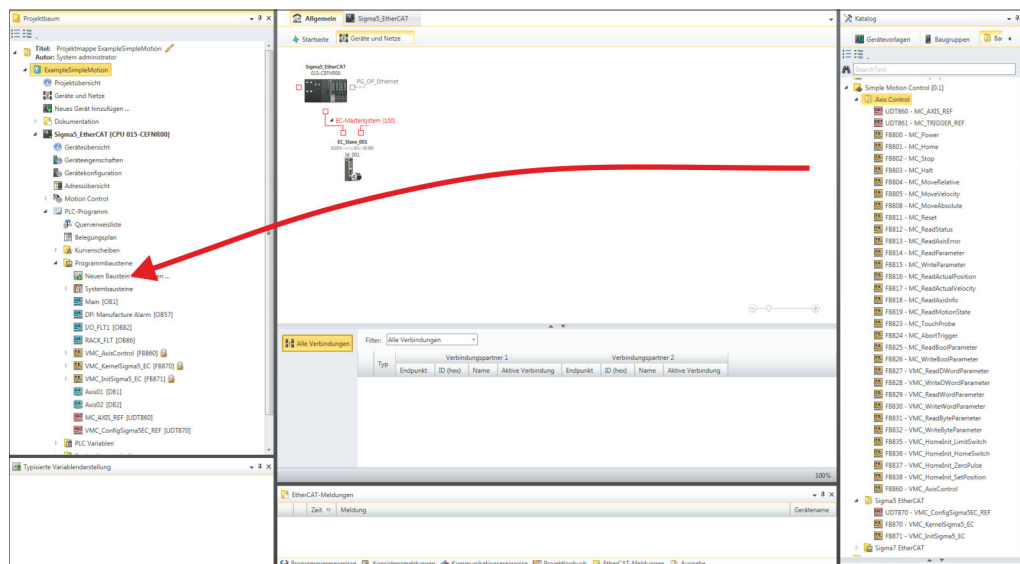


1. Klicken Sie im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*".



➔ Das Dialogfenster "*Baustein hinzufügen*" öffnet sich.

2. Wählen Sie den Bausteintyp "*OB Baustein*" und fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.



3. Öffnen Sie im "*Katalog*" unter "*Bausteine*" "*Simple Motion Control*" und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*Programmbausteine*" des *Projektbaums*:

- **Inverter EtherCAT:**
 - UDT 886 - VMC_ConfigInverterEC_REF
 - FB 886 - VMC_KernelInverter_EC
 - FB 887 - VMC_InitInverter_EC
- **Axis Control**
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

Achs-DB anlegen

1. Fügen Sie Ihrem Projekt einen neuen DB als *Achs-DB* hinzu. Klicken Sie hierzu im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*", wählen Sie den Bausteintyp "*DB Baustein*" und vergeben Sie diesem den Namen "*Axis01*". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 10.

➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

2. ➔ ■ Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 886 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



Axis01 [DB10]
Bausteinstruktur

	Adr...	Name	Datentyp	...
	...	Config	UDT	[886]
	...	Axis	UDT	[860]

OB 1

Konfiguration der Achse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

- ➔ FB 887 - VMC_InitInverter_EC, DB 887 ➔ ["FB 887 - VMC_InitInverter_EC - Frequenzumrichter EtherCAT Initialisierung"...Seite 383](#)

Geben Sie unter *InputsStartAddressPDO* bzw. *OutputsStartAddressPDO* die Adresse aus dem *SPEED7 EtherCAT Manager* an. ➔ [363](#)

```
➔ CALL "VMC_InitInverter_EC" , "DI_InitInvEC01"
  Enable           := "InitInvEC1_Enable"
  LogicalAddress   := 300
  InputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: E-Adresse S7)
  OutputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: A-Adresse S7)
  MaxVelocityDrive  := 1.000000e+002
  MaxOutputFrequency := 6.000000e+001
  NumberOfPoles    := 6
  Valid            := "InitInvEC1_Valid"
  Error            := "InitInvEC1_Error"
  ErrorID          := "InitInvEC1_ErrorID"
  MaxVelocity      := "InitInvEC1_MaxVelocityRPM"
  Config           := "Axis01".Config
  Axis            := "Axis01".Axis
```

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über das jeweilige Bussystem weiter.

- ➔ FB 886 - VMC_KernelInverter_EC, DB 886 ➔ ["FB 886 - VMC_KernelInverter_EC - Frequenzumrichter EtherCAT Kernel"...Seite 383](#)

```
➔ CALL "VMC_KernelInverter_EC" , "DI_KernelInvEC01"
  Init := "KernelInvEC1_Init"
  Config := "Axis01".Config
  Axis := "Axis01".Axis
```

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → "FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491

```

➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable           := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset            := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute*         := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition*        := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute          := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute    := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute*   := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute*   := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance*    := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity             := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration         := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration         := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive          := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative          := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity          := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration      := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration      := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady            := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled          := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError            := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID          := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning         := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError           := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID         := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed*             := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation      := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState         := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition*      := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity        := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone              := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy              := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted           := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError             := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID           := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive    := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative    := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive*    := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive*    := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive*    := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive*    := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis                 := "Axis01".Axis

```

*) Dieser Parameter wird von einem Frequenzumrichter nicht unterstützt.



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 860 - VMC_AxisControl mit Instanz-DB

- FB 886 - VMC_KernellInverter_EC mit Instanz-DB
- FB 887 - VMC_InitInverter_EC mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 886 - VMC_ConfigInverterEC_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie "*Projekt → Alles übersetzen*" und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.
Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.
➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 887 - VMC_InitInverter_EC mit *Enable* = TRUE auf.
➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.
Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 886 - VMC_KernellInverter_EC zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ "[Antrieb über HMI steuern](#)"...Seite 547

8.5 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

8.5.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2.
- Die Projektierung der System SLIO CPU erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form des virtuellen PROFINET IO Devices "... SLIO CPU". Das "... SLIO System" ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Die Projektierung des EtherCAT-Masters erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form des virtuellen PROFINET IO Devices "EtherCAT-Netzwerk". Das "EtherCAT-Netzwerk" ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.
- Das "EtherCAT-Netzwerk" kann mit dem *SPEED7 EtherCAT Manager* konfiguriert werden.
- Für die Projektierung des Antriebs im *SPEED7 EtherCAT Manager* ist die Installation der zugehörigen ESI-Datei erforderlich.

IO Device "... SLIO System" installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices "... SLIO CPU" im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Laden Sie unter "GSDML SLIO" die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➤ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➤ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➤ Gehen Sie auf "Extras → GSD-Dateien installieren".
7. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System".

IO Device EtherCAT-Netzwerk installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices "EtherCAT-Netzwerk" im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Laden Sie unter "GSDML EtherCAT" die GSDML-Datei für Ihren EtherCAT-Master.
3. ➤ Extrahieren Sie die Dateien in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➤ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➤ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➤ Gehen Sie auf "Extras → GSD-Dateien installieren".
7. ➤ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das "EtherCAT-Netzwerk" unter "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... EtherCAT System".

SPEED7 EtherCAT Manager installieren

Die Konfiguration des PROFINET IO Devices "EtherCAT-Netzwerk" erfolgt mit dem *SPEED7 EtherCAT Manager* von Yaskawa. Sie finden diesen im "Download Center" von www.yaskawa.eu.com unter "EtherCAT Manager".

Die Installation erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➤ Schließen Sie den Siemens SIMATIC Manager.

2. ➔ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com
3. ➔ Laden Sie den *EtherCAT Manager* und entpacken Sie diesen auf Ihren PC.
4. ➔ Zur Installation starten Sie die Datei *EtherCATManager_v... .exe*.
5. ➔ Wählen Sie die Sprache für die Installation aus.
6. ➔ Stimmen Sie dem Lizenzvertrag zu.
7. ➔ Wählen Sie das Installationsverzeichnis und starten Sie die Installation.
8. ➔ Nach der Installation müssen Sie Ihren PC neu starten
 - ➔ Der *SPEED7 EtherCAT Manager* ist installiert und kann jetzt über das Kontextmenü des Siemens SIMATIC Manager aufgerufen werden.

8.5.2 Hardware-Konfiguration


CPU im Projekt anlegen

Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 315-2 PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
3	

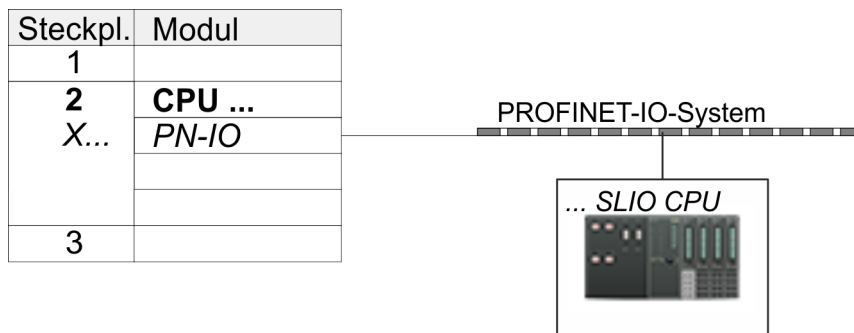
Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. ➔ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. ➔ Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. ➔ Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 die CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14 V3.2).
4. ➔ Über das Submodul "X1 MPI/DP" projektieren und vernetzen Sie den integrierten PROFIBUS-DP-Master (Buchse X3).
5. ➔ Über das Submodul "X2 PN-IO" projektieren Sie den EtherCAT-Master als virtuelles PROFINET-Netzwerk.
6. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
7. ➔ Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".

Steckpl.	Baugruppe
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	



8. ➔ Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten.
9. ➔ Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
10. ➔ Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



Steckpl.	Baugruppe	Bestellnummer	
0	... SLIO CPU ...	015-...	
X2	015-...		
1			
2			
3			
...			

11. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System"* und binden Sie das IO-Device *"015-CEFNR00 CPU"* an Ihr PROFINET-System an.

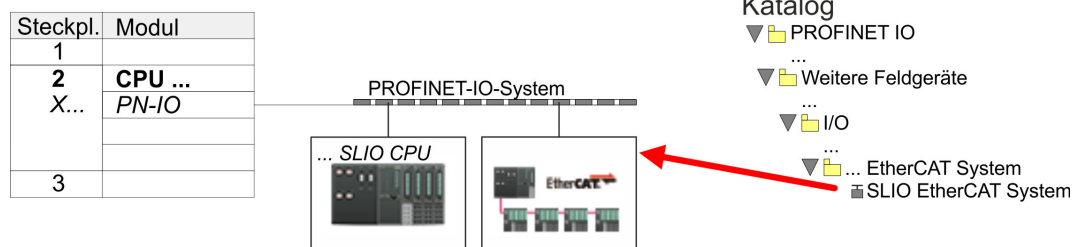
➔ In der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device *"... SLIO CPU"* ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre System SLIO Module platzieren.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

- Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
- Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter *"Eigenschaften"* IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
- Ordnen Sie den CP einem *"Subnetz"* zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

"EtherCAT-Netzwerk" einfügen



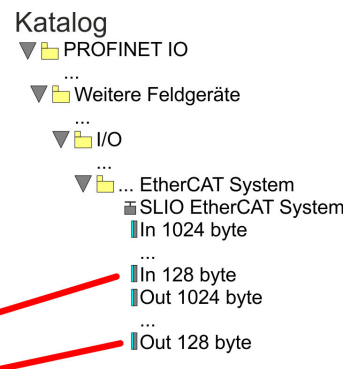
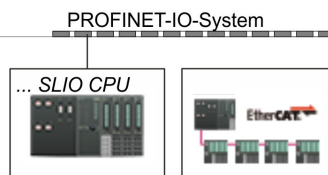
1. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... EtherCAT System"* und binden Sie das IO Device *"SLIO EtherCAT System"* an Ihr PROFINET-System an.

2. → Klicken Sie auf das eingefügte IO Device "EtherCAT-Netzwerk" und definieren Sie die Bereiche für Ein- und Ausgabe, indem Sie den entsprechenden "Out"- bzw. "In"-Bereich auf einen Steckplatz ziehen.

Legen Sie folgende Bereiche an:

- In 128Byte
- Out 128Byte

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	



Steckpl.	Baugruppe	Bestellnummer
0	...	
1	In 128 byte	
2	Out 128 byte	
3		
4		
...		

3. → Wählen Sie "Station → Speichern und übersetzen"

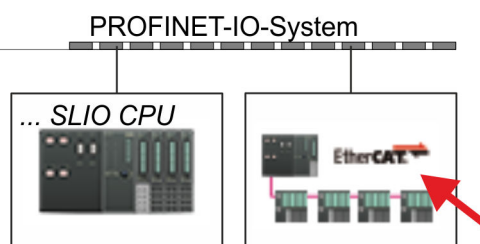
Frequenzumrichter konfigurieren

Die Konfiguration des Antriebs erfolgt im *SPEED7 EtherCAT Manager*.

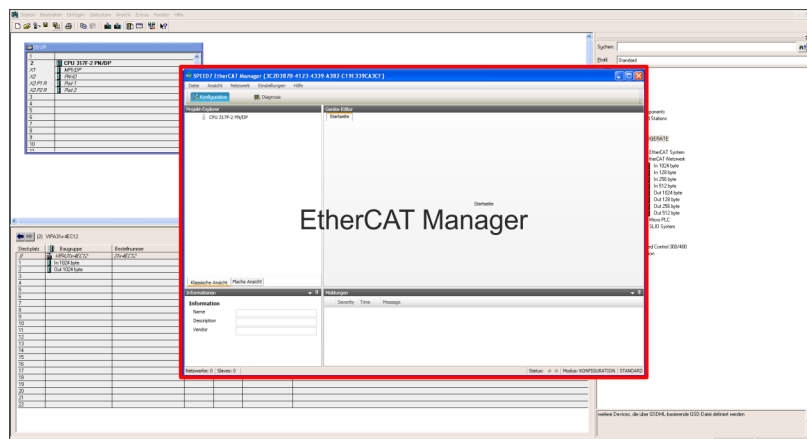


Vor dem Aufruf des *SPEED7 EtherCAT Manager* müssen Sie immer Ihr Projekt mit "Station → Speichern und übersetzen" speichern.

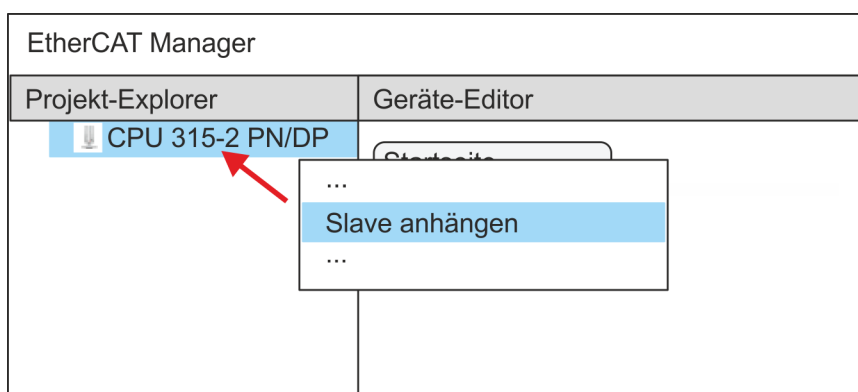
Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	



1. → Klicken Sie auf das eingefügte IO Device "EtherCAT-Netzwerk" und wählen Sie "Kontextmenü → Device Tool starten → *SPEED7 EtherCAT Manager*".
- ➔ Der *SPEED7 EtherCAT Manager* wird gestartet. Hier können Sie die EtherCAT-Kommunikation zu Ihrem Frequenzumrichter konfigurieren.
- Näheres zum Einsatz des *SPEED7 EtherCAT Manager* finden Sie im zugehörigen Handbuch bzw. in der Onlinehilfe.



2. ➔ Damit der Frequenzumrichter im **SPEED7 EtherCAT Manager** konfiguriert werden kann, ist die entsprechende ESI-Datei zu installieren. Die ESI-Datei für den Frequenzumrichter finden Sie unter www.yaskawa.eu.com im **"Download Center"**. Laden Sie die zu Ihrem Antrieb passende ESI-Datei herunter. Entpacken Sie diese falls erforderlich.
3. ➔ Öffnen Sie im **SPEED7 EtherCAT Manager** über **"Datei → ESI-Verwaltung"** das Dialogfenster **"ESI-Manager"**.
4. ➔ Klicken Sie im **"ESI-Manager"** auf [Datei hinzufügen] und wählen Sie Ihre ESI-Datei aus. Mit [Öffnen] wird die ESI-Datei im **SPEED7 EtherCAT Manager** installiert.
5. ➔ Schließen Sie den **"ESI-Manager"**.
 - ➔ Ihr Frequenzumrichter steht Ihnen nun zur Konfiguration zur Verfügung.



6. ➔ Klicken Sie im EtherCAT Manager auf ihre CPU und öffnen Sie über **"Kontextmenü → Slave anhängen"** das Dialogfenster zum Hinzufügen eines EtherCAT-Slave.
 - ➔ Das Dialogfenster zur Auswahl eines EtherCAT-Slave wird geöffnet.
7. ➔ Wählen Sie Ihren Frequenzumrichter und bestätigen Sie Ihre Auswahl mit [OK].
 - ➔ Der Frequenzumrichter wird an den Master angebunden und kann nun konfiguriert werden.

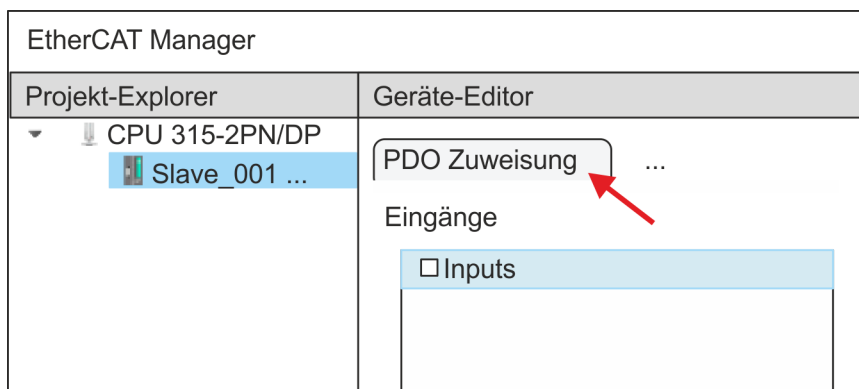
8. ➔

i

PDOS können Sie nur im "Experten-Modus" bearbeiten! Ansonsten werden die Schaltflächen ausgeblendet. Durch Aktivierung des "Experten-Modus" können Sie in die erweiterte Bearbeitung umschalten.

Aktivieren Sie den **Experten-Modus** durch Aktivierung von **"Ansicht → Experte"**.

9. ➔ Klicken Sie im *SPEED7 EtherCAT Manager* auf den Frequenzumrichter EtherCAT Slave und wählen Sie im "Geräte-Editor" den Reiter "PDO-Zuweisung" an.

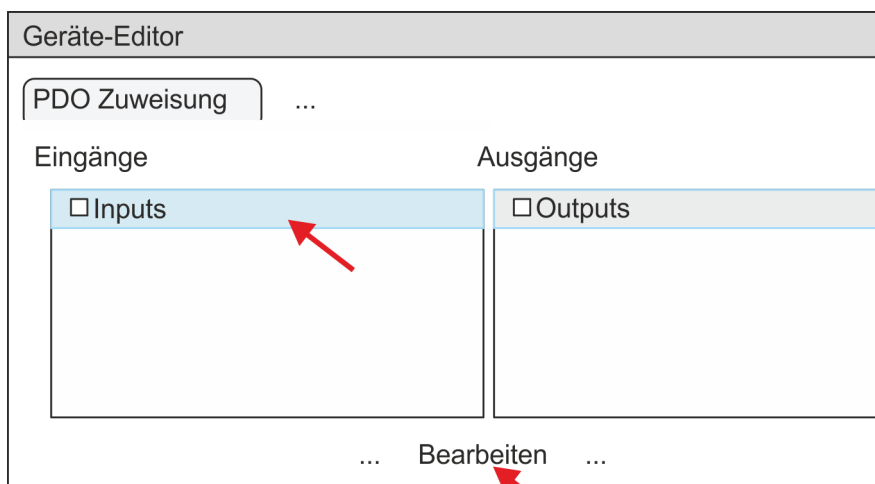


- ➔ Dieser Dialog zeigt eine Auflistung aller PDOs.

10. ➔ Durch Anwahl des entsprechenden PDO-Mappings können Sie mit [Bearbeiten] die PDOs bearbeiten. Wählen Sie das Mapping "Inputs" an und klicken Sie auf [Bearbeiten].



Bitte beachten Sie, dass aufgrund der Voreinstellung manche PDOs nicht bearbeitet werden können. Durch Deaktivierung bereits aktivierter PDOs können Sie die Bearbeitung von gesperrten PDOs freigeben.



- ➔ Es öffnet sich der Dialog "PDO bearbeiten". Bitte überprüfen Sie hier die aufgeführten PDO-Einstellungen und passen Sie diese ggf. an. Bitte berücksichtigen Sie hierbei auch die Reihenfolge der "Einträge" und ergänzen Sie diese entsprechend.

Für die Bearbeitung der *"Einträge"* stehen folgende Funktionen zur Verfügung:

- **Neu**
 - Hiermit können Sie in einem Dialogfenster einen neuen Eintrag anlegen, indem Sie aus dem *"CoE-Objektverzeichnis"* den entsprechenden Eintrag auswählen und Ihre Einstellungen vornehmen. Mit [OK] wird der Eintrag übernommen und in der Liste der Einträge aufgeführt.
- **Löschen**
 - Hiermit können Sie den angewählte Eintrag löschen.
- **Bearbeiten**
 - Hiermit können Sie allgemeinen Daten eines Eintrags bearbeiten.
- **Nach oben/unten**
 - Hiermit können Sie den angewählten Eintrag in der List nach oben bzw. nach unten bewegen.

11. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Inputs

- **Allgemein**
 - Name: Inputs
 - Index: 0x1A00
- **Flags**
 - Alles deaktiviert
- **Richtung**
 - TxPdo (Eingang): aktiviert
- **Ausschließen**

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

 - Alles deaktiviert
- **Einträge**

Name	Index	Bitlänge
Status word	0x6041:00	16Bit
Drive status value	0x2100:01	16Bit
Output frequency value	0x2110:01	16Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

- 12.** Wählen Sie das Mapping *"Outputs"* an und klicken Sie auf [Bearbeiten]. Führen Sie folgende Einstellungen durch:

Outputs

- Allgemein
 - Name: Outputs
 - Index: 0x1600
- Flags
 - Alles deaktiviert
- Richtung
 - RxPdo (Ausgang): aktiviert
- Ausschließen

Bitte diese Einstellungen beachten, da ansonsten die PDO-Mappings nicht zeitgleich aktiviert werden können!

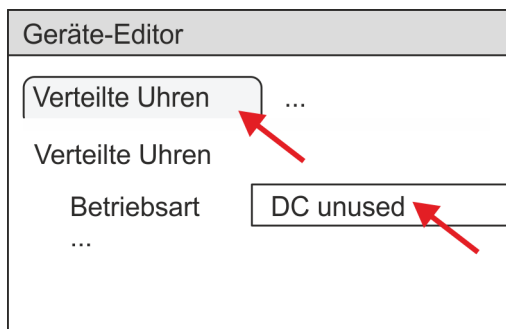
 - Alles deaktiviert
- Einträge

Name	Index	Bitlänge
Control word	0x6040:00	16Bit
vl target velocity	0x6042:00	16Bit
vl velocity acceleration: Delta speed	0x6048:01	32Bit
vl velocity acceleration: Delta time	0x6048:02	16Bit

Schließen Sie den Dialog *"PDO bearbeiten"* mit [OK].

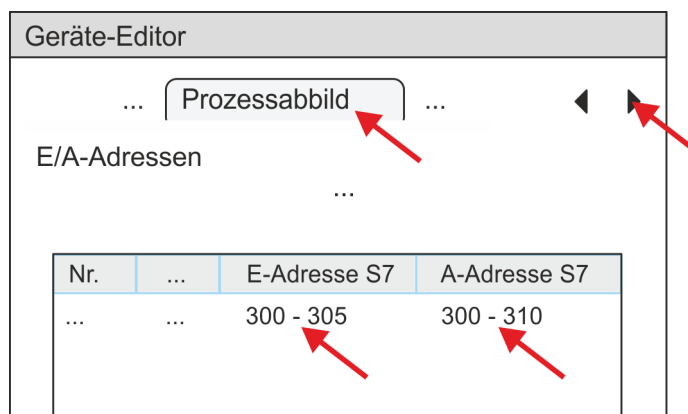
- 13.** Aktivieren Sie in *"PDO-Zuweisung"* die jeweils 1. PDOs *"Inputs"* und *"Outputs"*. Alle nachfolgenden PDOs müssen deaktiviert bleiben. Sollte dies nicht möglich sein, überprüfen Sie bitte den jeweiligen PDO-Parameter *"Ausschließen"*.

- 14.** Wählen Sie im *"Geräte-Editor"* des *SPEED7 EtherCAT Manager* den Reiter *"Verteilte Uhren"* an und stellen Sie *"DC unused"* als *"Betriebsart"* ein.



15. Wählen Sie im "Geräte-Editor" über die Pfeiltaste den Reiter "Prozessabbild" an und notieren Sie sich für die Parameter des Bausteins FB 887 - VMC_InitInverter_EC folgende PDO-Anfangsadressen:

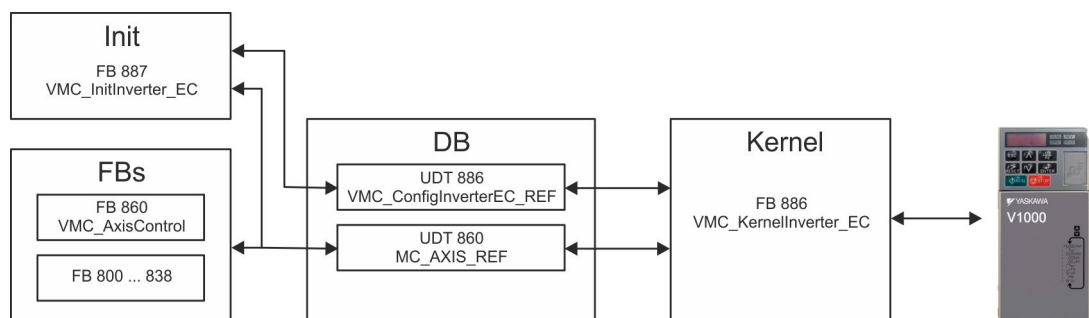
- "E-Adresse S7" → "InputsStartAddressPDO"
- "A-Adresse S7" → "OutputsStartAddressPDO"



16. Indem Sie den Dialog des *SPEED7 EtherCAT Manager* mit [X] schließen, wird die Konfiguration in die Projektierung übernommen. Sie können Ihre EtherCAT-Konfiguration jederzeit im *SPEED7 EtherCAT Manager* wieder bearbeiten, da die Konfiguration in Ihrem Projekt gespeichert wird.
17. Speichern und übersetzen Sie Ihre Konfiguration

8.5.3 Anwender-Programm

8.5.3.1 Programmstruktur



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 886 - *VMC_ConfigInverterEC_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für Frequenzumrichter mit EtherCAT.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ FB 887 - *VMC_InitInverter_EC*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für Frequenzumrichter mit EtherCAT.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 886 - *VMC_KernelInverter_EC*

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb über das entsprechende Bussystem, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Spezifischer Baustein für Frequenzumrichter mit EtherCAT.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ FB 800 ... FB 838 - *PLCopen*

- Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.

8.5.3.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➞ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➞ Laden Sie unter "*Controls Library*" die *Simple Motion Control Library*.
3. ➞ Öffnen Sie mit "*Datei → Dearchivieren*" das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.
4. ➞ Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
5. ➞ Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].

Bausteine in Projekt kopieren

→ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in *"Bausteine"* Ihres Projekts:

- Inverter EtherCAT:
 - UDT 886 - VMC_ConfigInverterEC_REF
 - FB 886 - VMC_KernellInverter_EC
 - FB 887 - VMC_InitInverter_EC
- Axis Control
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

Alarm-OBs anlegen

1. → Klicken Sie in Ihrem Projekt auf *"Bausteine"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Organisationsbaustein"*.

➔ Das Dialogfenster *"Eigenschaften Organisationsbaustein"* öffnet sich.

2. → Fügen Sie nacheinander OB 57, OB 82 und OB 86 Ihrem Projekt hinzu.

Achs-DB anlegen

1. → Klicken Sie in Ihrem Projekt auf *"Bausteine"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein"*.

Geben Sie folgende Parameter an:

- Name und Typ
 - Die DB-Nr. als *"Name"* können Sie frei wählen wie z.B. DB 10.
 - Stellen Sie *"Global-DB"* als *"Typ"* ein.
- Symbolischer Name
 - Geben Sie *"Axis01"* an.

Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].

➔ Der Baustein wird angelegt.

2. → Öffnen Sie DB 10 "Axis01" durch Doppelklick.

- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 886 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



DB10

Adresse	Name	Typ	...
		Struct	
...	Config	"VMC_ConfigInverterEC_REF"	
...	Axis	"MC_AXIS_REF"	
...		END_STRUCT	

OB 1**Konfiguration der Achse**

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

→ FB 887 - VMC_InitInverter_EC, DB 887 → ["FB 887 - VMC_InitInverter_EC - Frequenzumrichter EtherCAT Initialisierung"...Seite 383](#)

Geben Sie unter *InputsStartAddressPDO* bzw. *OutputsStartAddressPDO* die Adresse aus dem *SPEED7 EtherCAT Manager* an. → 377

```
➔ CALL "VMC_InitInverter_EC" , "DI_InitInvEC01"
  Enable           := "InitInvEC1_Enable"
  LogicalAddress    := 300
  InputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: E-Adresse S7)
  OutputsStartAddressPDO := 300 (EtherCAT-Man.: A-Adresse S7)
  MaxVelocityDrive   := 1.000000e+002
  MaxOutputFrequency := 6.000000e+001
  NumberOfPoles      := 6
  Valid             := "InitInvEC1_Valid"
  Error              := "InitInvEC1_Error"
  ErrorID            := "InitInvEC1_ErrorID"
  MaxVelocity        := "InitInvEC1_MaxVelocityRPM"
  Config             := "Axis01".Config
  Axis               := "Axis01".Axis
```

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb über das jeweilige Bussystem weiter.

→ FB 886 - VMC_KernelInverter_EC, DB 886 → ["FB 886 - VMC_KernelInverter_EC - Frequenzumrichter EtherCAT Kernel"...Seite 383](#)

```
➔ CALL "VMC_KernelInverter_EC" , "DI_KernelInvEC01"
  Init := "KernelInvEC1_Init"
  Config := "Axis01".Config
  Axis := "Axis01".Axis
```

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter *"Axis"* die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → ["FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

```
➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
  AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
  AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
  HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
  HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
  StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
  MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
  MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
  MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
  PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
  Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
  Acceleration     := "AxCtrl1_Acceleration"
  Deceleration     := "AxCtrl1_Deceleration"
  JogPositive      := "AxCtrl1_JogPositive"
  JogNegative      := "AxCtrl1_JogNegative"
  JogVelocity      := "AxCtrl1_JogVelocity"
  JogAcceleration  := "AxCtrl1_JogAcceleration"
  JogDeceleration  := "AxCtrl1_JogDeceleration"
  AxisReady        := "AxCtrl1_AxisReady"
  AxisEnabled      := "AxCtrl1_AxisEnabled"
  AxisError        := "AxCtrl1_AxisError"
  AxisErrorID      := "AxCtrl1_AxisErrorID"
  DriveWarning     := "AxCtrl1_DriveWarning"
  DriveError       := "AxCtrl1_DriveError"
  DriveErrorID     := "AxCtrl1_DriveErrorID"
  IsHomed          := "AxCtrl1_IsHomed"
  ModeOfOperation  := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
```



```

PLCopenState      := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition    := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity    := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone           := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy           := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted        := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError          := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID        := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive  := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive  := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive  := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive  := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis              := "Axis01".Axis

```



Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter Axis die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 1 - Main
- OB 57 - DP Manufacturer Alarm
- OB 82 - I/O_FLT1
- OB 86 - Rack_FLT
- FB 860 - VMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 886 - VMC_Kernellnverter_EC mit Instanz-DB
- FB 887 - VMC_InitInverter_EC mit Instanz-DB
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 886 - VMC_ConfigInverterEC_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wechseln Sie in den Siemens SIMATIC Manager und übertragen Sie Ihr Projekt in die CPU.

Die Übertragung kann ausschließlich aus dem Siemens SIMATIC Manager erfolgen - nicht Hardware-Konfigurator!



Da Slave- und Modulparameter mittels SDO-Zugriff bzw. SDO-Init-Kommando übertragen werden, bleibt die Parametrierung solange bestehen, bis ein Power-Cycle durchgeführt wird oder neue Parameter für die gleichen SDO-Objekte übertragen werden.

Beim Löschen werden Slave- und Modul-Parameter nicht zurückgesetzt!

- ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

- 2.** ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 887 - VMC_InitInverter_EC mit *Enable* = TRUE auf.

➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

- 3.** ➔ Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 886 - VMC_KernelInverter_EC zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
- 4.** ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ ["Antrieb über HMI steuern"...Seite 547](#)

8.6 Antriebsspezifische Bausteine



Die PLCopen-Bausteine zur Achskontrolle finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

8.6.1 UDT 886 - VMC_ConfigInverterEC_REF - Frequenzumrichter EtherCAT Datenstruktur Achskonfiguration

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Informationen zu den Konfigurationsdaten beinhaltet. Die UDT ist speziell angepasst an die Verwendung eines Frequenzumrichters, welcher über EtherCAT angebunden ist.

8.6.2 FB 886 - VMC_KernelInverter_EC - Frequenzumrichter EtherCAT Kernel

Beschreibung

Dieser Baustein setzt die Antriebskommandos für einen Frequenzumrichter über EtherCAT um und kommuniziert mit dem Antrieb. Je Frequenzumrichter ist eine Instanz dieses FBs zyklisch aufzurufen.



Bitte beachten Sie, dass dieser Baustein intern den SFB 238 aufruft.
Im SPEED7 Studio wird dieser Baustein automatisch in Ihr Projekt eingefügt.

Im Siemens SIMATIC Manager müssen Sie den SFB 238 aus der Motion Control Library in Ihr Projekt kopieren.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Init	INPUT	BOOL	Mit einer Flanke 0-1 wird der Baustein intern zurückgesetzt. Hierbei werden bestehende Bewegungskommandos abgebrochen und der Baustein wird initialisiert.
Config	IN_OUT	UDT 886	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .
Axis	IN_OUT	UDT 860	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

8.6.3 FB 887 - VMC_InitInverter_EC - Frequenzumrichter EtherCAT Initialisierung

Beschreibung

Dieser Baustein dient zur Konfiguration der Achse. Der Baustein ist speziell angepasst an die Verwendung eines Frequenzumrichters, welcher über EtherCAT angebunden ist.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Enable	INPUT	BOOL	Freigabe der Initialisierung
LogicalAddress	INPUT	INT	Startadresse der PDO-Eingangsdaten
InputsStartAddressPDO	INPUT	INT	Startadresse der Eingabe-PDOs
OutputsStartAddressPDO	INPUT	INT	Startadresse der Ausgabe-PDOs
MaxVelocityDrive	INPUT	REAL	Maximale Geschwindigkeit der Applikation [u].

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
MaxOutputFrequency	INPUT	REAL	Maximale Ausgabefrequenz [Hz]. Bitte hier den Wert aus dem Softwaretool <i>Drive Wizard+</i> übernehmen.
NumberOfPoles	INPUT	INT	Anzahl der Pole. Bitte hier den Wert aus dem Softwaretool <i>Drive Wizard+</i> übernehmen.
Valid	OUTPUT	BOOL	Initialisierung <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Initialisierung ist gültig.
Error	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fehler <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden. Die Achse wird gesperrt.
ErrorID	OUTPUT	WORD	Zusätzliche Fehlerinformationen ➔ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen" ...Seite 573
MaxVelocity	OUTPUT	INT	Maximale Geschwindigkeit [rpm]. Dieser Wert wird automatisch ermittelt.
Config	IN_OUT	UDT 886	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .
Axis	IN_OUT	UDT 860	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

9 Einsatz System SLIO Motion-Modul - Stepper FM 054-1BA00

9.1 Übersicht

Voraussetzung

- SPEED7 Studio ab V1.9.0
oder
- Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2 & *Simple Motion Control Library*
oder
- Siemens TIA Portal V 14 & *Simple Motion Control Library*
- System SLIO CPU
- System SLIO Stepper FM 054-1BA00

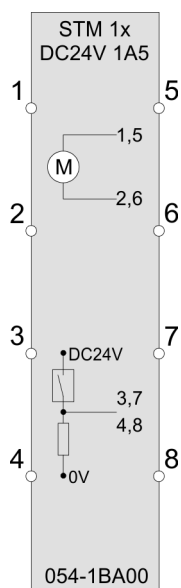
Schritte der Projektierung

1. ➔ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - Projektierung System SLIO CPU.
 - Projektierung Stepper FM 054-1BA00.
2. ➔ Programmierung im *SPEED7 Studio* Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - *Init*-Baustein zur Konfiguration der Achse beschalten.
 - *Kernel*-Baustein zur Parametrierung und Kommunikation mit der Achse beschalten.
 - Bausteine für die Bewegungsabläufe beschalten.
 - ➔ "*Demo-Projekte*"...Seite 13

9.2 Beschaltung

9.2.1 Anschlussmöglichkeiten

Anschlüsse



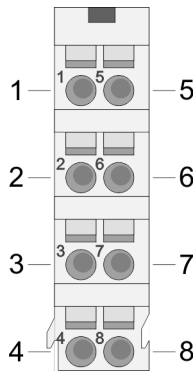
VORSICHT

Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!

Setzen Sie das System SLIO in einen sicheren, spannungslosen Zustand, bevor Sie mit der Montage, Demontage oder Verdrahtung der System SLIO Module beginnen!

Das Schrittmotor-Modul besitzt bipolare Endstufen und kann hiermit bipolare und unipolare Motoren ansteuern. Sie können Drähte mit einem Querschnitt von 0,08mm² bis 1,5mm² anschließen. Für die Anschlussleitungen gelten folgende Anforderungen:

- Für die digitalen E/A-Anschlüsse können bei DIO-Betrieb Einzeladern verwendet werden. Im Encoder-Betrieb sind geschirmte Leitungen zu verwenden.
- Ein Motor ist über geschirmte Leitungen anzuschließen.
- Generell sind Power- und Signalleitungen getrennt voneinander zu verlegen.



Pos.	Funktion	Typ	Beschreibung
1	PA1	A	Motorwicklung A - Anschluss 1
2	PA2	A	Motorwicklung A - Anschluss 2
3	I/O1	E/A	Digitaler Ein-/Ausgang 1
4	I/O3	E/A	Digitaler Ein-/Ausgang 3
5	PB1	A	Motorwicklung B - Anschluss 1
6	PB2	A	Motorwicklung B - Anschluss 2
7	I/O2	E/A	Digitaler Ein-/Ausgang 2
8	I/O4	E/A	Digitaler Ein-/Ausgang 4

E: Eingang, A: Ausgang



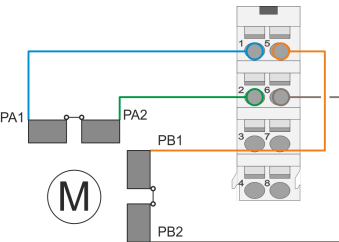
Bitte beim Anschluss der Motorwicklungen beachten!

- Wenn Sie einen Motorstrang an unterschiedliche Ausgangstreiber anschließen wie z.B. PA1 und PB1, kann dies die Ausgangstreiber des Schrittmotor-Moduls zerstören.
- Übertemperatur der Endstufe führt zur Abschaltung.
- Schließen Sie die Wicklungen eines Motorstranges nur an die Klemmpunkte des gleichen Ausgangstreibers des Schrittmotor-Moduls an, z.B. einen Motorstrang an PA1 und PA2, den anderen Motorstrang an die PB1 und PB2.

9.2.2 Anschlussarten

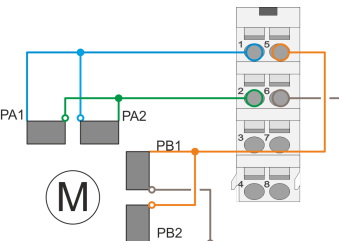
Das Schrittmotor-Modul besitzt bipolare Endstufen. Hiermit können Sie bipolare und unipolare Motoren ansteuern.

Bipolarer Motor seriell

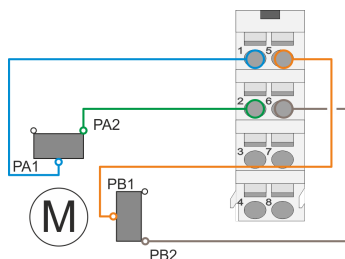


- Bei der bipolaren seriellen Ansteuerung eines bipolaren Motors sind beide Wicklungshälften des bipolaren Motors seriell zu schalten.

Bipolarer Motor parallel



- Bei der bipolaren parallelen Ansteuerung eines bipolaren Motors sind beide Wicklungshälften des bipolaren Motors parallel zu schalten.

Unipolarer Motor

- Bei der bipolaren Ansteuerung eines unipolaren Motors ist jeweils nur eine Wicklungshälften des unipolaren Motors anzuschließen.

9.3 Antriebsprofil**Begriffserklärung**

Zustandsmaschine	Das Motion-Modul hat eine Zustandsmaschine implementiert. Den Status der Zustandsmaschine können Sie mit Hilfe von Kommandos steuern.
Zustandswechsel	Das entsprechende Kommando oder eventuelle Fehler führen zu einem Zustandswechsel.
Zustand	Der Zustand gibt den aktuellen Status der Zustandsmaschine aus.
Kommando	Das Absetzen eines Fahr-Auftrags zur Laufzeit mit entsprechendem Funktionsbaustein wird als <i>Kommando</i> bezeichnet.

Antriebsprofil

- Das Motion-Modul orientiert sich in der Funktionsweise weitgehend am Antriebsprofil *CiA 402*.
- Das Antriebsprofil *CiA 402* definiert Zustandsmaschine, Betriebsarten und Objekte (Parameter) von Baugruppen für die Antriebstechnik. Nähere Informationen hierzu finden Sie im Handbuch HB300_FM_054-1BA00 - Motion-Modul - Stepper.
- Für den Einsatz der Bausteinbibliothek ist die *CiA 402* Zustandsmaschine irrelevant. Diese wurde hier in die *PLCopen*-Zustandsmaschine übergeführt.
➔ ["Zustände"...Seite 567](#)
- Mit folgenden Bausteinen können Sie den Zustand abfragen
 - ➔ ["FB 812 - MC_ReadStatus - PLCopen Status"...Seite 509](#)
 - Parameter *PLCopenState* von ➔ ["FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

**System SLIO Motion-Module**

Bitte beachten Sie bei Einsatz von System SLIO Motion-Modulen, dass der direkte Wechsel zwischen *Discrete Motion* und *Continuous Motion* nicht möglich ist. Ein Wechsel kann nur über den Zustand *Standstill* erfolgen!

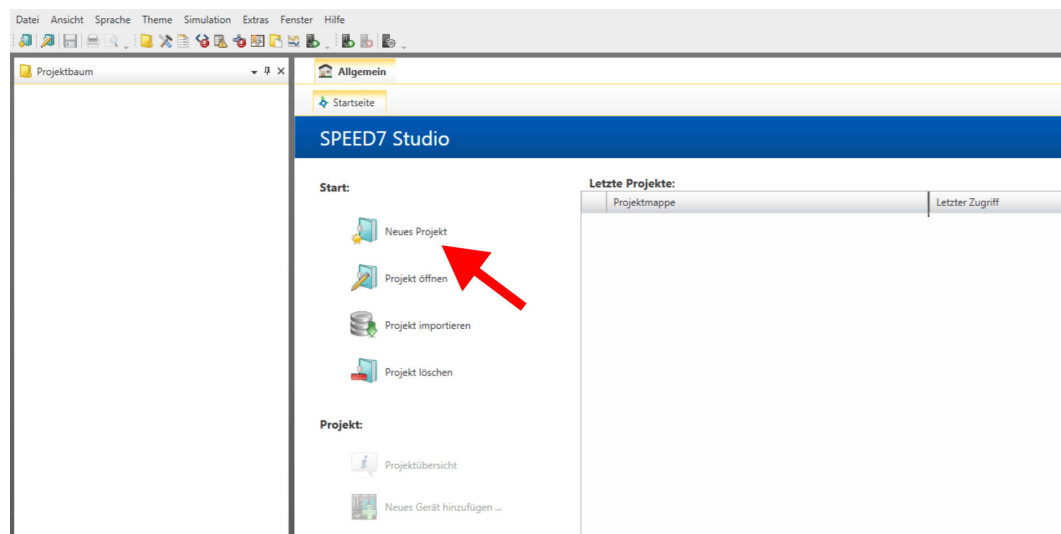
Adressierung

Das System SLIO Motion-Modul stellt seine Daten über ein Objektverzeichnis zur Verfügung. In diesem sind die Objekte organisiert und durch eine eindeutige Nummer, bestehend aus *Index* und *Subindex* adressierbar. Bei Einsatz der Bibliothek erfolgt der Zugriff auf das Objektverzeichnis mittels der *PLCopen*-Bausteine. ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

9.4 Einsatz im *SPEED7 Studio***9.4.1 Hardware-Konfiguration****CPU im Projekt anlegen**

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.7.

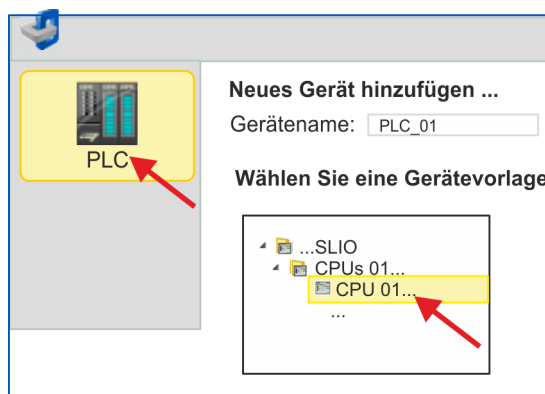
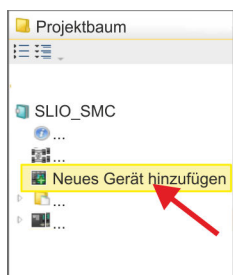
1. ➔ Starten Sie das *SPEED7 Studio*.



2. ➔ Erstellen sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektname".

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Neues Gerät hinzufügen ...".



➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

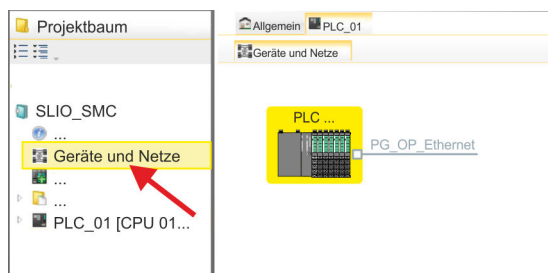
4. ➔ Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" Ihre System SLIO CPU und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Geräte und Netze".

➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. ➔ Klicken Sie auf das Netzwerk "PG_OP_Ethernet".

3. ➔ Wählen Sie *"Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle"*.
 - ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. ➔ Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 - ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in *"Geräte und Netze"* unter *"Lokale Baugruppen"* aufgelistet.

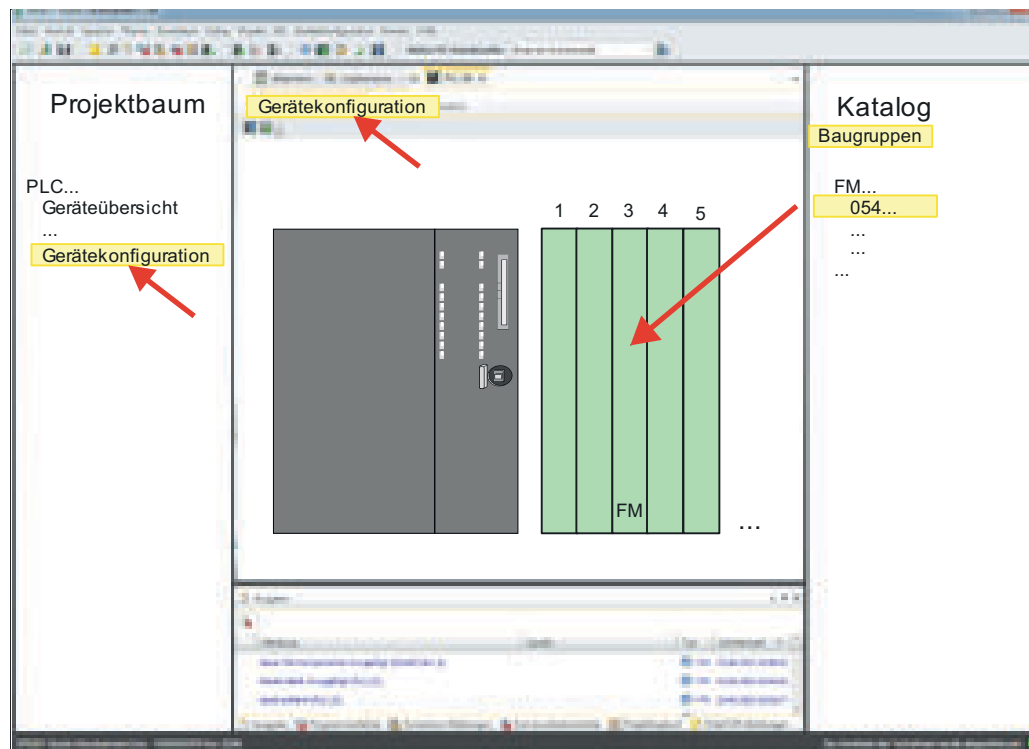
Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

Hardware-Konfiguration der Module

1. ➔ Klicken Sie im *"Projektbaum"* auf *"PLC... > Gerätekonfiguration"*.
2. ➔ Binden Sie in der *"Gerätekonfiguration"* ab Steckplatz 1 Ihre System SLIO Module in der gesteckten Reihenfolge ein. Gehen Sie hierzu in den Hardware-Katalog und ziehen Sie das entsprechende Modul auf die entsprechende Position in der *Gerätekonfiguration*.
3. ➔ Platzieren Sie auf diese Weise auch das Motion-Modul Stepper FM 054-1BA00. Da die Parametrierung zur Laufzeit über das Anwenderprogramm erfolgt, ist hier keine weitere Parametrierung erforderlich.



Notieren Sie sich *"E-Adresse"* und *"A-Adresse"* des Motion-Moduls. Diese sind im Anwenderprogramm beim Aufruf des FB 893 - VMC_InitST entsprechend anzugeben.



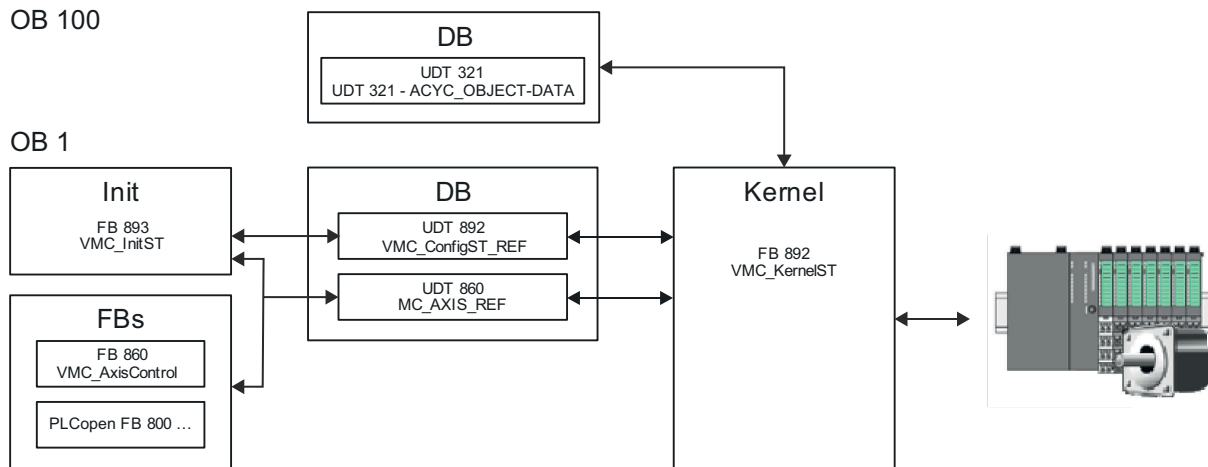
4. ➔ Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"*.

9.4.2 Anwender-Programm

9.4.2.1 Programmstruktur

OB 100

OB 1



■ DB

Für die Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 892 - *VMC_ConfigST_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs. Spezifische Datenstruktur für System SLIO Stepper-Modul FM 054-1BA00.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ DB

Für den Kernel-Baustein ist ein Datenbaustein für die Initialparameter anzulegen, welche mittels azyklischer Kommunikation übertragen werden. Im OB 100 sind die Parameter an den Datenbaustein entsprechend zu übergeben.

– UDT 321 - *ACYC_OBJECT-DATA*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Initialparameter des System SLIO Motion-Moduls.

■ FB 893 - *VMC_InitST*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für System SLIO Stepper-Modul FM 054-1BA00.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 892 - *VMC_KernelST*

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Spezifischer Baustein für System SLIO Stepper-Modul FM 054-1BA00.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

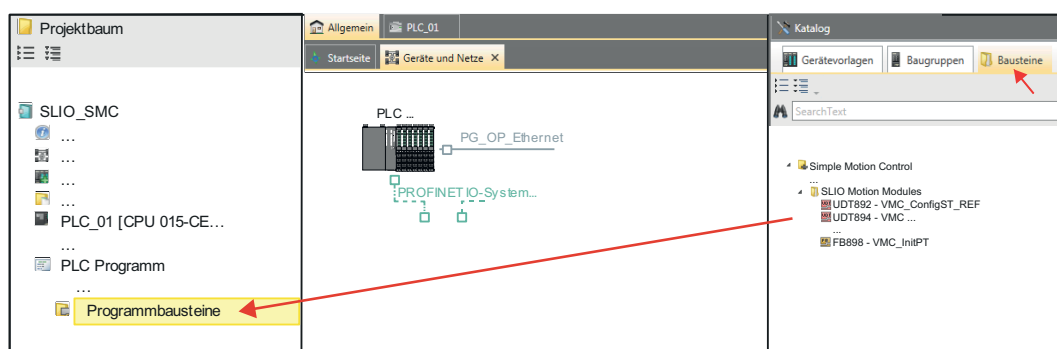
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.
- **PLCopen FB 800 ...**
 - Die PLCopen-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
 - Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: [↪ "Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

9.4.2.2 Programmierung

Bausteine in Projekt kopieren



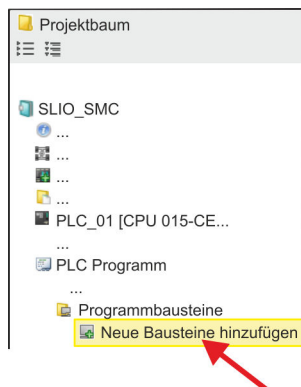
➔ Öffnen Sie im "Katalog" unter "Bausteine" "Simple Motion Control" und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "Programmbausteine" des Projektbaums:

- **SLIO Motion Moduls:**
 - UDT 892 - VMC_ConfigST_REF
 - FB 892 - VMC_KernelST
 - FB 893 - VMC_InitST
- **Axis Control**
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

Hierbei werden folgende Bausteine automatisch dem Projekt hinzugefügt:

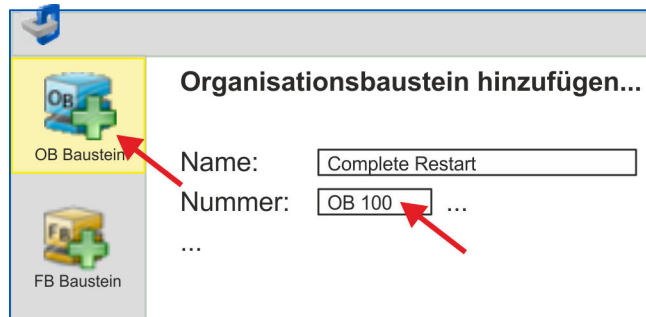
- FB 320 - ACYC_RW
- FB 321 - ACYC_DS
- UDT 321 - ACYC_OBJECT-DATA
- UDT 860 - MC_AXIS_REF

OB 100 für Initialisierung des Motion-Moduls anlegen



1. Klicken Sie auf "Projektbaum → ...CPU... → PLC-Programm → Programmbausteine → *Neuen Baustein hinzufügen*".

➔ Das Dialogfenster "*Baustein hinzufügen*" öffnet sich.



2. Geben Sie OB 100 an und bestätigen Sie mit [OK].

➔ Der OB 100 wird angelegt und geöffnet.

3. Geben Sie Ihre Parameter nach folgender Struktur vor:

```
//Parameter
L      Wert
T      DB... .Group
L      B#16#21
T      DB... .Command // 0x11:Lesen, 0x21:Schreiben
L      Wert
T      DB... .Index
L      Wert
T      DB... .Subindex
L      Wert
T      DB... .Write_Length
L      Wert
T      DB... .Data_Write
```



Informationen zu den Parametern finden Sie im Handbuch zu Ihrem System SLIO Motion-Modul bzw in der Beschreibung zu ihrem Antrieb.

Beispielhafte Parametrierung

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Getriebefaktor	1	0x8180	0x2	4	10000000 für Faktor 10000
Software Positionsgrenze positiv	1	0x8480	0x5	4	Maximal 8388607
Software-Positionsgrenze negativ	1	0x8480	0x6	4	Minimal -8388608
Drehzahlregelung - Grenze positiv	1	0x8500	0x4	4	$100000 = 10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s} * 10000$
Drehzahlregelung - Grenze negativ	1	0x8500	0x5	4	$-100000 = -10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = -10 \text{ U/s} * 10000$
Beschleunigungsgrenze	1	0x8580	0x4	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$
Verzögerungsgrenze	1	0x8580	0x6	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$
Schnellhalt - Verzögerung	1	0x8580	0x3	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Drehzahlregelung Konfiguration	1	0x8500	0x1	4	0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Solldrehzahl über 0x8400-03
Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1... I/O4	1	0x8300	0x3	1	1 für IO1
Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4	1	0x8300	0x4	1	1 für „high on active“
Referenzfahrt Geschwindigkeit V1	1	0x8300	0x6	4	4000 für 0,4 U/s
Referenzfahrt Geschwindigkeit V2	1	0x8300	0x7	4	250 für 0,025 U/s
Referenzfahrt Beschleunigung	1	0x8300	0x8	4	2000 für 0,2 U/s ²
Referenzfahrt Verzögerung	1	0x8300	0x9	4	4000 für 0,4 U/s ²
Motor Strom max.	1	0x8C00	0x4	2	3000 für 3000 mA
Stromgrenze positiv	1	0x8600	0x4	4	1500 für 1500 mA
Stromgrenze negativ	1	0x8600	0x5	4	1500 für 1500 mA
Stromregelung P-Anteil	1	0x8600	0x6	2	2000
Stromregelung I-Anteil	1	0x8600	0x7	2	600
Stepper Mikroschritte pro Vollschritt	1	0x8D00	0x3	1	8 für 64 Mikroschritte
Stromregelung Filter Faktor	1	0x8600	0x9	2	1
Konfiguration Digitale Eingabe I/O1	1	0x7100	0x1	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O1	1	0x7200	0x1	1	0 – als Ausgang deaktivieren
Konfiguration Digitale Eingabe I/O2	1	0x7100	0x2	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O2	1	0x7200	0x2	0	0 – als Ausgang deaktivieren

Achs-DB anlegen

1. ➤ Fügen Sie Ihrem Projekt einen neuen DB als *Achs-DB* hinzu. Klicken Sie hierzu im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*", wählen Sie den Bausteintyp "*DB Baustein*" und vergeben Sie diesem den Namen "Axis01". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB1.

➡ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

2. ➔ ■ Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 892 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



Axis01 [DB1]
Bausteinstruktur

	Adr...	Name	Datentyp	...
	...	Config	UDT	[892]
	...	Axis	UDT	[860]

OB 1

Konfiguration der Achse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

1. ➔ FB 893 - VMC_InitST, DB 893 ➔ ["FB 893 - VMC_InitST - System SLIO Motion-Modul Stepper Initialisierung"...Seite 415](#)
2. ➔ Geben Sie unter *InputsStartAddress* bzw. *OutputsStartAddress* die E- bzw. A-Adresse aus der Hardwarekonfiguration des System SLIO Motion-Moduls an.
 - ➔ CALL "VMC_InitST" , "VMC_InitST_1"
 - Enable := "InitEnable"
 - InputsStartAddress := 256 //I address HW config.
 - OutputsStartAddress := 256 //O address HW config.
 - FactorPosition := 1.0E+004
 - FactorVelocity := 1.0E+004
 - FactorAcceleration := 1.0E+004
 - MaxVelocityApp := 1.0E+001
 - MaxAccelerationApp := 1.0E+001
 - MaxDecelerationApp := 1.0E+001
 - CurrentSetpoint := 2000
 - Valid := "InitValid"
 - Error := "InitError"
 - ErrorID := "InitErrorID"
 - Config := DB1.Config
 - Axis := DB1.Axis

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb weiter.

- ➔ FB 892 - VMC_KernelST, DB 892 ➔ ["FB 892 - VMC_KernelST - System SLIO Motion-Modul Stepper Kernel"...Seite 414](#)
 - ➔ CALL "VMC_KernelST" , "VMC_KernelST_1"
 - Init := "KernelInitReset"
 - OBJECT_DATA := "InitObjectsAxis01".a_IniObjectList
 - Config := "Axis01".Config
 - Axis := "Axis01".Axis

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter *Axis* die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

➔ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 ➔ *"FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491*

```
➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration    := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration    := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive     := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative     := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity     := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady       := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled     := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError       := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID     := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning    := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError      := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID    := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed         := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState    := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition  := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity  := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone         := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy         := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted      := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError        := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID      := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis            := "Axis01".Axis
```

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 100 - Init
- OB 1 - Main
- FB 320 - ACYC_RW
- FB 321 - ACYC_DSVMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 892 - VMC_KernelST mit Instanz-DB
- FB 893 - VMC_InitST mit Instanz-DB
- UDT 321 - ACYC_OBJECT_DATA
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 892 - VMC_ConfigST_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.

Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.

- ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 893 - VMC_InitST mit *Enable* = TRUE auf.

- ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 892 - VMC_KernelST zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ ["Antrieb über HMI steuern"...Seite 547](#)

9.5 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

9.5.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2.
- Die Projektierung der System SLIO CPU erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form des virtuellen PROFINET IO Devices *"SLIO CPU"*. Das *"SLIO System"* ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

IO Device "... SLIO System" installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices *"... SLIO CPU"* im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Gehen Sie in das *"Download Center"* von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter *"GSDML SLIO"* die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➔ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➔ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➔ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➔ Gehen Sie auf *"Extras → GSD-Dateien installieren"*.

7. Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System".

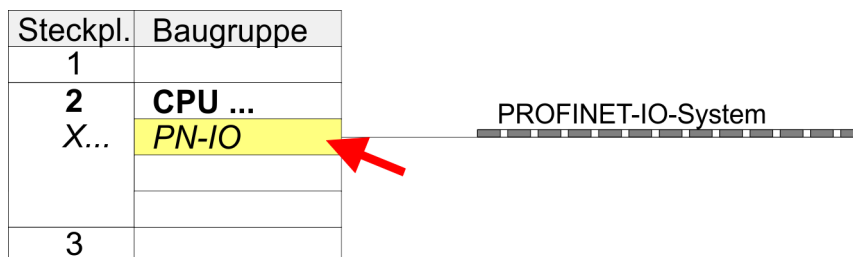
9.5.2 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

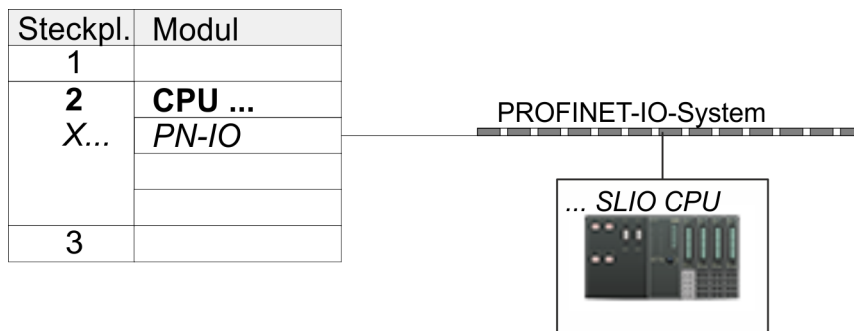
Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 315-2 PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
3	

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 die CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14 V3.2).
4. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
5. Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".



6. Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten.
7. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
8. Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



Steckpl.	Baugruppe	Bestellnummer	
0	... SLIO CPU ...	015-...	
X2	015-...		
1			
2			
3			
...			

9. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System"* und binden Sie z.B. das IO-Device *"015-CEFPR01 CPU"* an Ihr PROFINET-System an.
- ➔ In der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device *"... SLIO CPU"* ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre System SLIO Module platzieren.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

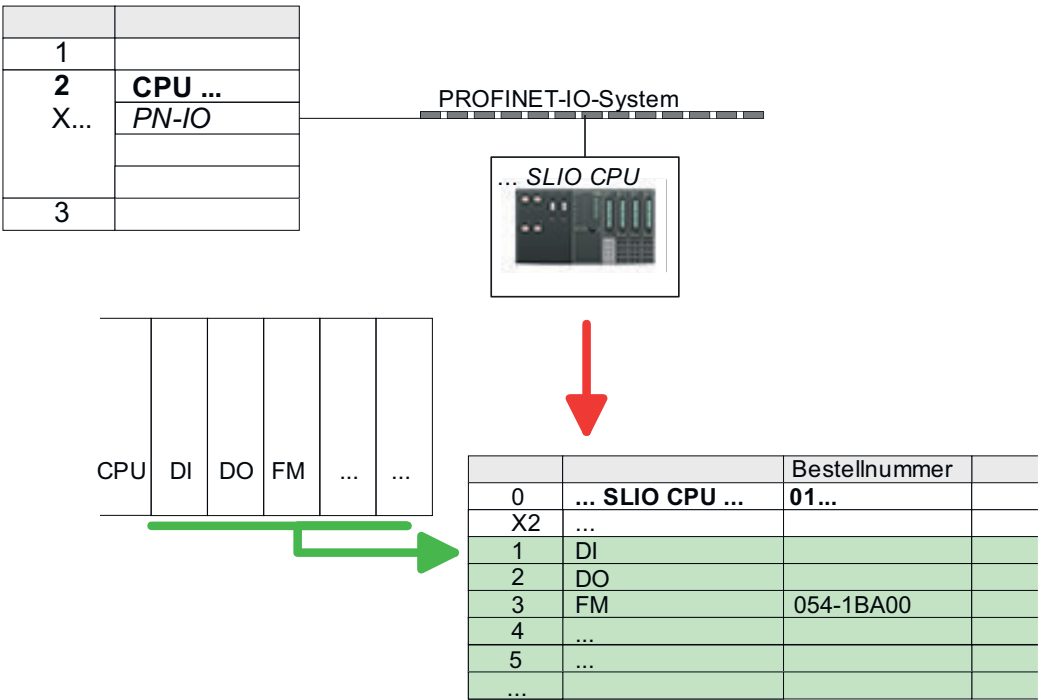
- Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
- Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter *"Eigenschaften"* IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
- Ordnen Sie den CP einem *"Subnetz"* zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

Hardware-Konfiguration - I/O-Module

- Binden Sie in der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device *"... SLIO CPU"* ab Steckplatz 1 Ihre System SLIO Module in der gesteckten Reihenfolge ein. Gehen Sie hierzu in den Hardware-Katalog und ziehen Sie das entsprechende Modul auf die entsprechende Position in der Steckplatzübersicht.
- Platzieren Sie auf diese Weise auch das Motion-Modul Stepper FM 054-1BA00. Da die Parametrierung zur Laufzeit über das Anwenderprogramm erfolgt, ist hier keine weitere Parametrierung erforderlich.



Notieren Sie sich *"E-Adresse"* und *"A-Adresse"* des Motion-Moduls. Diese sind im Anwenderprogramm beim Aufruf des FB 893 - VMC_InitST entsprechend anzugeben.

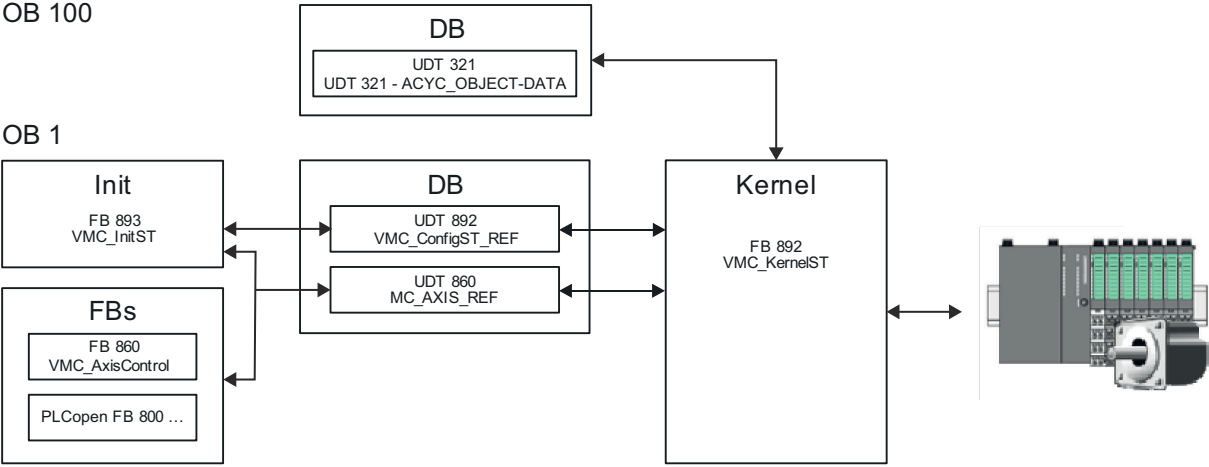


9.5.3 Anwender-Programm

9.5.3.1 Programmstruktur

OB 100

OB 1



- **DB**
Für die Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:
 - UDT 892 - *VMC_ConfigST_REF*
Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für System SLIO Stepper-Modul FM 054-1BA00.
 - UDT 860 - *MC_AXIS_REF*
Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.
Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.
- **DB**
Für den Kernel-Baustein ist ein Datenbaustein für die Initialparameter anzulegen, welche mittels azyklischer Kommunikation übertragen werden. Im OB 100 sind die Parameter an den Datenbaustein entsprechend zu übergeben.
 - UDT 321 - *ACYC_OBJECT-DATA*
 - Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Initialparameter des System SLIO Motion-Moduls.
- **FB 893 - *VMC_InitST***
 - Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
 - Spezifischer Baustein für System SLIO Stepper-Modul FM 054-1BA00.
 - Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.
- **FB 892 - *VMC_KernelST***
 - Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.
 - Spezifischer Baustein für System SLIO Stepper-Modul FM 054-1BA00.
 - Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- **FB 860 - *VMC_AxisControl***
 - Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
 - Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
 - Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
 - Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
 - Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.
- **PLCopen FB 800 ...**
 - Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
 - Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.



Bitte beachten Sie, dass nicht alle *PLCopen*-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: [↪ "Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

9.5.3.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➤ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➤ Laden Sie die *Simple Motion Control Library*.
3. ➤ Öffnen Sie mit "*Datei → Dearchivieren*" das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.

Bausteine in Projekt kopieren

4. ➔ Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
5. ➔ Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].
- ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "Bausteine" Ihres Projekts:
 - *SLIO Motion-Moduls:*
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - UDT 892 - VMC_ConfigST_REF
 - FB 320 - ACYC_RW
 - FB 321 - ACYC_DS
 - FB 892 - VMC_KernelST
 - FB 893 - VMC_InitST
 - *Axis Control*
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

OB 100 für Initialisierung des Motion-Moduls anlegen

1. ➔ Klicken Sie in Ihrem Projekt auf "Bausteine" und wählen Sie "Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Organisationsbaustein".
 - ➔ Das Dialogfenster "Eigenschaften Organisationsbaustein" öffnet sich.
2. ➔ Fügen Sie den OB 100 Ihrem Projekt hinzu.
3. ➔ Öffnen Sie den OB 100.
4. ➔ Geben Sie Ihre Parameter nach folgender Struktur vor:


```
//Parameter
L      Wert
T      DB... .Group
L      B#16#21
T      DB... .Command // 0x11:Lesen, 0x21:Schreiben
L      Wert
T      DB... .Index
L      Wert
T      DB... .Subindex
L      Wert
T      DB... .Write_Length
L      Wert
T      DB... .Data_Write
```



Informationen zu den Parametern finden Sie im Handbuch zu Ihrem System SLIO Motion-Modul bzw in der Beschreibung zu ihrem Antrieb.

Beispielhafte Parametrierung

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Getriebefaktor	1	0x8180	0x2	4	10000000 für Faktor 10000
Software Positionsgrenze positiv	1	0x8480	0x5	4	Maximal 8388607
Software-Positionsgrenze negativ	1	0x8480	0x6	4	Minimal -8388608
Drehzahlregelung - Grenze positiv	1	0x8500	0x4	4	100000 = 10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s * 10000

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Drehzahlregelung - Grenze negativ	1	0x8500	0x5	4	-100000 = -10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = -10 U/s * 10000
Beschleunigungsgrenze	1	0x8580	0x4	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Verzögerungsgrenze	1	0x8580	0x6	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Schnellhalt - Verzögerung	1	0x8580	0x3	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Drehzahlregelung Konfiguration	1	0x8500	0x1	4	0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Solldrehzahl über 0x8400-03
Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1... I/O4	1	0x8300	0x3	1	1 für IO1
Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4	1	0x8300	0x4	1	1 für „high on active“
Referenzfahrt Geschwindigkeit V1	1	0x8300	0x6	4	4000 für 0,4 U/s
Referenzfahrt Geschwindigkeit V2	1	0x8300	0x7	4	250 für 0,025 U/s
Referenzfahrt Beschleunigung	1	0x8300	0x8	4	2000 für 0,2 U/s ²
Referenzfahrt Verzögerung	1	0x8300	0x9	4	4000 für 0,4 U/s ²
Motor Strom max.	1	0x8C00	0x4	2	3000 für 3000 mA
Stromgrenze positiv	1	0x8600	0x4	4	1500 für 1500 mA
Stromgrenze negativ	1	0x8600	0x5	4	1500 für 1500 mA
Stromregelung P-Anteil	1	0x8600	0x6	2	2000
Stromregelung I-Anteil	1	0x8600	0x7	2	600
Stepper Mikroschritte pro Vollschritt	1	0x8D00	0x3	1	8 für 64 Mikroschritte
Stromregelung Filter Faktor	1	0x8600	0x9	2	1
Konfiguration Digitale Eingabe I/O1	1	0x7100	0x1	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O1	1	0x7200	0x1	1	0 – als Ausgang deaktivieren
Konfiguration Digitale Eingabe I/O2	1	0x7100	0x2	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O2	1	0x7200	0x2	0	0 – als Ausgang deaktivieren

Achs-DB anlegen

1. Klicken Sie in Ihrem Projekt auf **"Bausteine"** und wählen Sie **"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein"**.

Geben Sie folgende Parameter an:

- Name und Typ
 - Die DB-Nr. als **"Name"** können Sie frei wählen wie z.B. DB1.
 - Stellen Sie **"Global-DB"** als **"Typ"** ein.
- Symbolischer Name
 - Geben Sie **"Axis01"** an.

Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].

➡ Der Baustein wird angelegt.

2. ➔ Öffnen Sie DB1 "Axis01" durch Doppelklick.

- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 892 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



DB1

Adresse	Name	Typ	...
		Struct	
...	Config	"VMC_ConfigST_REF"	
...	Axis	"MC_AXIS_REF"	
...		END_STRUCT	

OB 1

Konfiguration der Achse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

1. ➔ FB 893 - VMC_InitST, DB 893 ➔ ["FB 893 - VMC_InitST - System SLIO Motion-Modul Stepper Initialisierung"...Seite 415](#)

2. ➔ Geben Sie unter *InputsStartAddress* bzw. *OutputsStartAddress* die E- bzw. A-Adresse aus der Hardwarekonfiguration des System SLIO Motion-Moduls an.

```
➔ CALL "VMC_InitST" , "VMC_InitST_1"
  Enable           := "InitEnable"
  InputsStartAddress := 256 //I address HW config.
  OutputsStartAddress := 256 //O address HW config.
  FactorPosition    := 1.0E+004
  FactorVelocity     := 1.0E+004
  FactorAcceleration := 1.0E+004
  MaxVelocityApp     := 1.0E+001
  MaxAccelerationApp := 1.0E+001
  MaxDecelerationApp := 1.0E+001
  CurrentSetpoint    := 2000
  Valid             := "InitValid"
  Error              := "InitError"
  ErrorID            := "InitErrorID"
  Config             := DB1.Config
  Axis               := DB1.Axis
```

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb weiter.

➔ FB 892 - VMC_KernelST, DB 892 ➔ ["FB 892 - VMC_KernelST - System SLIO Motion-Modul Stepper Kernel"...Seite 414](#)

```
➔ CALL "VMC_KernelST" , "VMC_KernelST_1"
  Init           := "KernelInitReset"
  OBJECT_DATA    := "InitObjectsAxis01".a_IniObjectList
  Config         := "Axis01".Config
  Axis           := "Axis01".Axis
```

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter *Axis* die Referenz zu den Achsdaten im *Achs-DB* angeben.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → ["FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

```

➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration    := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration    := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive     := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative     := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity     := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady       := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled     := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError       := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID     := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning    := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError      := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID    := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed         := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState    := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition  := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity  := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone         := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy         := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted      := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError        := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID     := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis            := "Axis01".Axis

```

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 100 - Init
- OB 1 - Main
- FB 320 - ACYC_RW
- FB 321 - ACYC_DSVMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 892 - VMC_KernelST mit Instanz-DB
- FB 893 - VMC_InitST mit Instanz-DB
- UDT 321 - ACYC_OBJECT_DATA

- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 892 - VMC_ConfigST_REF

Zeitlicher Ablauf

1. Speichern Sie Ihr Projekt mit *"Station → Speichern und übersetzen"*.
2. Transferieren Sie Ihr Projekt in Ihre CPU.
 - ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

3. Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 893 - VMC_InitST mit *Enable* = TRUE auf.
 - ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

4. Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 892 - VMC_KernelST zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
5. Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ *"Antrieb über HMI steuern"...* [Seite 547](#)

9.6 Einsatz im Siemens TIA Portal

9.6.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V 14.
- Die Projektierung der System SLIO CPU erfolgt im Siemens TIA Portal in Form des virtuellen PROFINET IO Devices *"SLIO CPU"*. Das *"SLIO System"* ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

IO Device installieren

Die Installation des PROFINET IO Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. Gehen Sie in das *"Download Center"* von www.yaskawa.eu.com.
2. Laden Sie unter *"GSDML SLIO"* die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. Starten das Siemens TIA Portal.
5. Schließen Sie alle Projekte.
6. Wechseln Sie in die *Projektsicht*.

- 7. Gehen Sie auf "Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren".
 - 8. Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation wird der Hardware-Katalog aktualisiert und das Siemens TIA Portal beendet.
- Nach einem Neustart des Siemens TIA Portals finden Sie das entsprechende PROFINET-IO-Device unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... >*

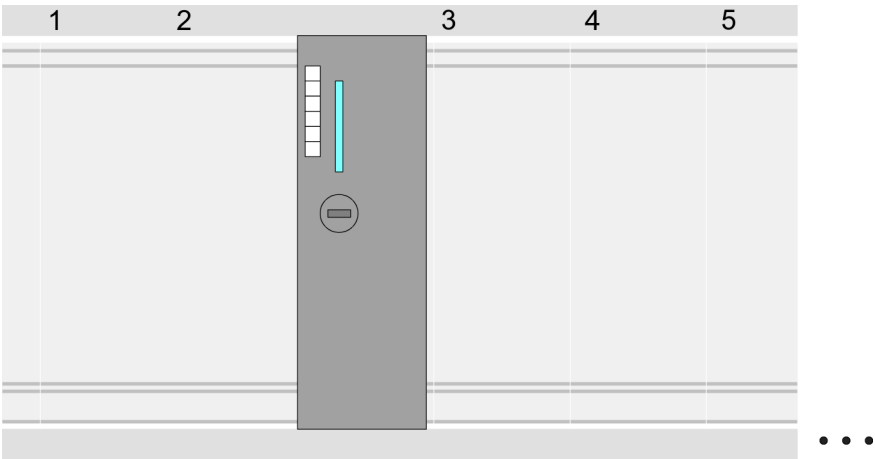


Damit die Komponenten von Yaskawa angezeigt werden können, müssen Sie im Hardware-Katalog bei "Filter" den Haken entfernen.

9.6.2 Hardware-Konfiguration

Projektierung Siemens CPU

- Im Siemens TIA Portal ist die SLIO CPU als CPU 315-2 PN/DP von Siemens zu projektieren.
- 1. Starten Sie das Siemens TIA Portal.
 - 2. Erstellen sie in der *Portalansicht* mit "Neues Projekt erstellen" ein neues Projekt.
 - 3. Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
 - 4. Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "Neues Gerät hinzufügen".
 - 5. Wählen Sie im Eingabedialog folgende CPU aus:
SIMATIC S7-300 > CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
- ➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.

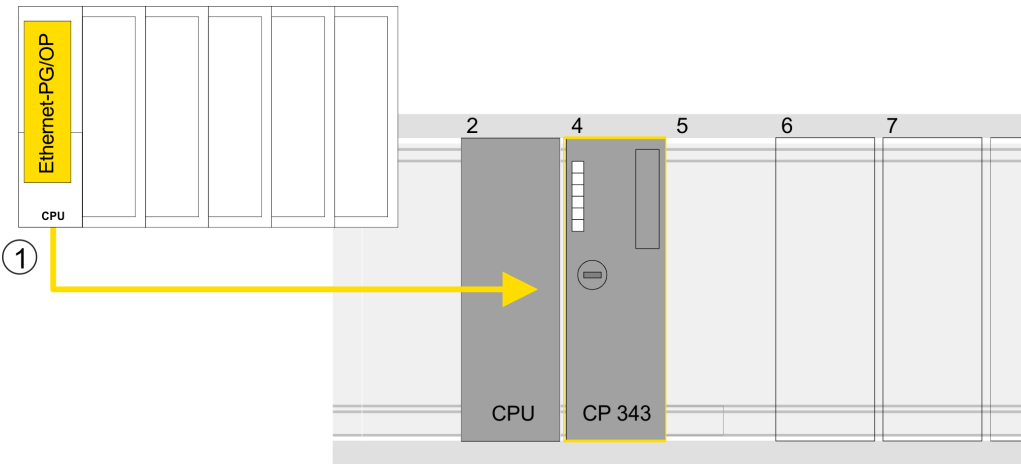


Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 315-2 PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX30 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP in den "Eigenschaften" unter "Ethernet-Adresse" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.



1 Ethernet-PG/OP-Kanal

Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 315-2 PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		
CP 343-1		4		CP 343-1	
...		

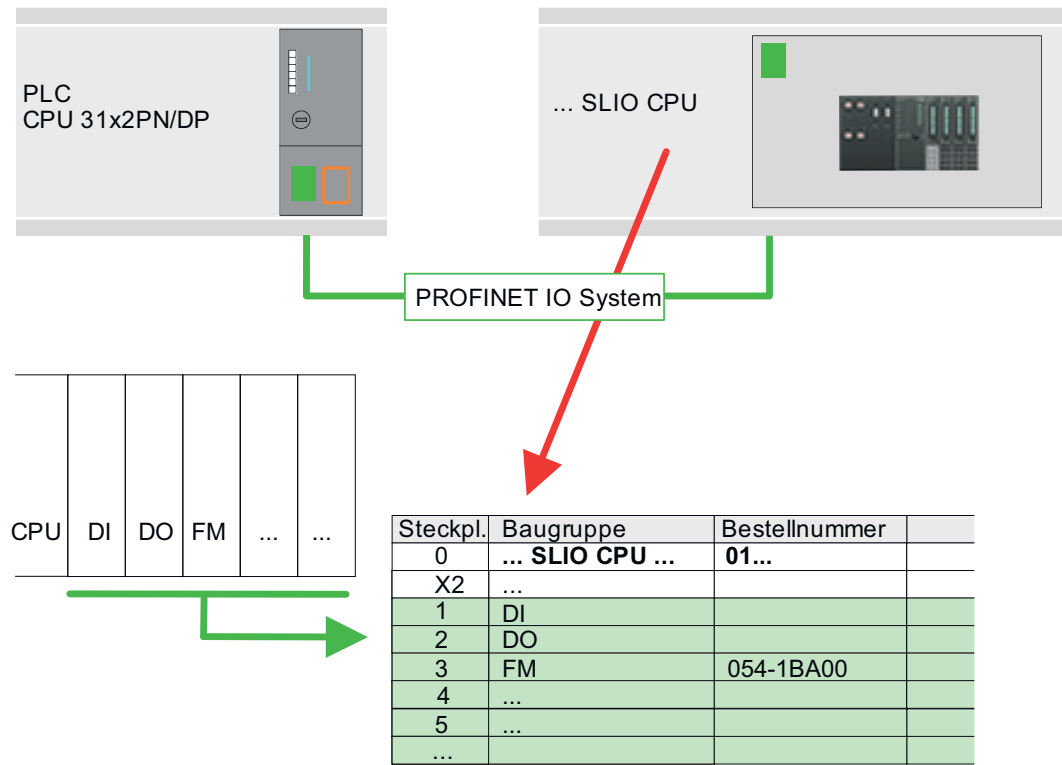
Hardware-Konfiguration - I/O-Module

1. Binden Sie in der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... SLIO CPU" ab Steckplatz 1 Ihre System SLIO Module in der gesteckten Reihenfolge ein. Gehen Sie hierzu in den Hardware-Katalog und ziehen Sie das entsprechende Modul auf die entsprechende Position in der *Geräteübersicht*.
2. Platzieren Sie auf diese Weise auch das Motion-Modul Stepper FM 054-1BA00. Da die Parametrierung zur Laufzeit über das Anwenderprogramm erfolgt, ist hier keine weitere Parametrierung erforderlich.



Notieren Sie sich "E-Adresse" und "A-Adresse" des Motion-Moduls. Diese sind im Anwenderprogramm beim Aufruf des FB 893 - VMC_InitST entsprechend anzugeben.

Einsatz im Siemens TIA Portal > Anwender-Programm

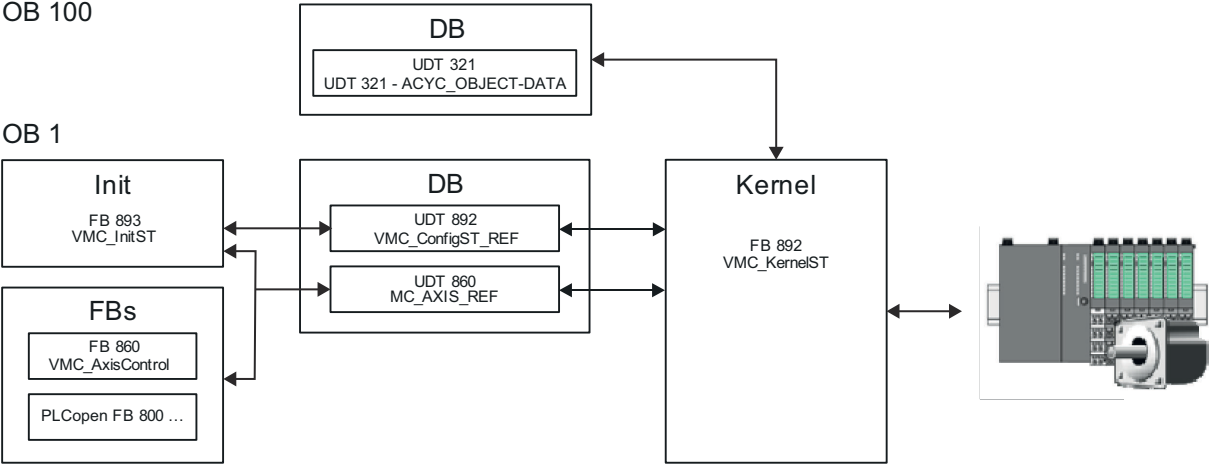


9.6.3 Anwender-Programm

9.6.3.1 Programmstruktur

OB 100

OB 1



■ DB

Für die Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 892 - *VMC_ConfigST_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.

Spezifische Datenstruktur für System SLIO Stepper-Modul FM 054-1BA00.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ DB

Für den Kernel-Baustein ist ein Datenbaustein für die Initialparameter anzulegen, welche mittels azyklischer Kommunikation übertragen werden. Im OB 100 sind die Parameter an den Datenbaustein entsprechend zu übergeben.

– UDT 321 - *ACYC_OBJECT-DATA*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Initialparameter des System SLIO Motion-Moduls.

■ FB 893 - *VMC_InitST*

– Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.

– Spezifischer Baustein für System SLIO Stepper-Modul FM 054-1BA00.

– Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 892 - *VMC_KernelST*

– Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.

– Spezifischer Baustein für System SLIO Stepper-Modul FM 054-1BA00.

– Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

– Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.

– Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.

– Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

– Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.

– Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ PLCopen FB 800 ...

– Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.

– Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.



Bitte beachten Sie, dass nicht alle *PLCopen*-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: [↪ "Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

9.6.3.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➔ Gehen Sie in das Download Center von www.yaskawa.eu.com.

2. ➔ Laden Sie die *Simple Motion Control Library*.

Die Bibliothek liegt für die entsprechende TIA Portal Version als gepackte zip-Datei vor.

Bausteine in Projekt kopieren

3. ➔ Starten Sie mit einem Doppelklick auf die Datei ...TIA_Vxx.zip ihr Unzip-Programm, entpacken Sie Dateien und Ordner in ein Arbeitsverzeichnis für das Siemens TIA Portal.
4. ➔ Wechseln sie im Siemens TIA Portal in die *Projektansicht*.
5. ➔ Wählen Sie auf der rechten Seite die Task-Card "Bibliotheken".
6. ➔ Klicken Sie auf "Globale Bibliothek".
7. ➔ Klicken Sie innerhalb der "*Globalen Bibliothek*" auf die freie Fläche und wählen Sie "*Kontextmenü → Bibliothek dearchivieren*".
8. ➔ Navigieren Sie zu ihrem Arbeitsverzeichnis und laden Sie die Datei ...Simple Motion.zalxx.
- ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*Bausteine*" Ihres Projekts:
 - *SLIO Motion Moduls:*
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - UDT 892 - VMC_ConfigST_REF
 - FB 320 - ACYC_RW
 - FB 321 - ACYC_DS
 - FB 892 - VMC_KernelST
 - FB 893 - VMC_InitST
 - *Axis Control*
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

OB 100 für Initialisierung des Motion-Moduls anlegen

1. ➔ Klicken Sie auf "*Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen*".
 - ➔ Das Dialogfenster "*Neuen Baustein hinzufügen*" öffnet sich.
2. ➔ Geben Sie OB 100 an und bestätigen Sie mit [OK].
 - ➔ Der OB 100 wird angelegt.
3. ➔ Öffnen Sie den OB 100.
4. ➔ Geben Sie Ihre Parameter nach folgender Struktur vor:

```
//Parameter
L      Wert
T      DB... .Group
L      B#16#21
T      DB... .Command // 0x11:Lesen, 0x21:Schreiben
L      Wert
T      DB... .Index
L      Wert
T      DB... .Subindex
L      Wert
T      DB... .Write_Length
L      Wert
T      DB... .Data_Write
```




Informationen zu den Parametern finden Sie im Handbuch zu Ihrem System SLIO Motion-Modul bzw in der Beschreibung zu ihrem Antrieb.

Beispielhafte Parametrierung

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Getriebefaktor	1	0x8180	0x2	4	10000000 für Faktor 10000
Software Positionsgrenze positiv	1	0x8480	0x5	4	Maximal 8388607
Software-Positionsgrenze negativ	1	0x8480	0x6	4	Minimal -8388608
Drehzahlregelung - Grenze positiv	1	0x8500	0x4	4	$100000 = 10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s} * 10000$
Drehzahlregelung - Grenze negativ	1	0x8500	0x5	4	$-100000 = -10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = -10 \text{ U/s} * 10000$
Beschleunigungsgrenze	1	0x8580	0x4	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$
Verzögerungsgrenze	1	0x8580	0x6	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$
Schnellhalt - Verzögerung	1	0x8580	0x3	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$
Drehzahlregelung Konfiguration	1	0x8500	0x1	4	0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Solldrehzahl über 0x8400-03
Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1... I/O4	1	0x8300	0x3	1	1 für IO1
Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4	1	0x8300	0x4	1	1 für „high on active“
Referenzfahrt Geschwindigkeit V1	1	0x8300	0x6	4	4000 für 0,4 U/s
Referenzfahrt Geschwindigkeit V2	1	0x8300	0x7	4	250 für 0,025 U/s
Referenzfahrt Beschleunigung	1	0x8300	0x8	4	2000 für 0,2 U/s ²
Referenzfahrt Verzögerung	1	0x8300	0x9	4	4000 für 0,4 U/s ²
Motor Strom max.	1	0x8C00	0x4	2	3000 für 3000 mA
Stromgrenze positiv	1	0x8600	0x4	4	1500 für 1500 mA
Stromgrenze negativ	1	0x8600	0x5	4	1500 für 1500 mA
Stromregelung P-Anteil	1	0x8600	0x6	2	2000
Stromregelung I-Anteil	1	0x8600	0x7	2	600
Stepper Mikroschritte pro Vollschrift	1	0x8D00	0x3	1	8 für 64 Mikroschritte
Stromregelung Filter Faktor	1	0x8600	0x9	2	1
Konfiguration Digitale Eingabe I/O1	1	0x7100	0x1	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O1	1	0x7200	0x1	1	0 – als Ausgang deaktivieren
Konfiguration Digitale Eingabe I/O2	1	0x7100	0x2	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O2	1	0x7200	0x2	0	0 – als Ausgang deaktivieren

Achs-DB anlegen

1.  Klicken Sie auf "Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen".

➔ Das Dialogfenster "Baustein hinzufügen" öffnet sich.

2. ➔ Wählen Sie den Bausteintyp *"DB Baustein"* und vergeben Sie diesem den Namen *"Axis01"*. Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 1. Geben Sie DB 1 an und legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
 - ➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.
3. ➔ Legen Sie in *"Axis01"* folgende Variablen an:
 - *"Config"* vom Typ UDT 892 - VMC_ConfigST_REF.
Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
 - *"Axis"* vom Typ UDT 860 - MC_AXIS_REF.
Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.

OB 1

Konfiguration der Achse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

1. ➔ FB 893 - VMC_InitST, DB 893 ➔ ["FB 893 - VMC_InitST - System SLIO Motion-Modul Stepper Initialisierung"...Seite 415](#)
2. ➔ Geben Sie unter *InputsStartAddress* bzw. *OutputsStartAddress* die E- bzw. A-Adresse aus der Hardwarekonfiguration des System SLIO Motion-Moduls an.
 - ➔ CALL "VMC_InitST" , "VMC_InitST_1"

Enable	:= "InitEnable"
InputsStartAddress	:= 256 //I address HW config.
OutputsStartAddress	:= 256 //O address HW config.
FactorPosition	:= 1.0E+004
FactorVelocity	:= 1.0E+004
FactorAcceleration	:= 1.0E+004
MaxVelocityApp	:= 1.0E+001
MaxAccelerationApp	:= 1.0E+001
MaxDecelerationApp	:= 1.0E+001
CurrentSetpoint	:= 2000
Valid	:= "InitValid"
Error	:= "InitError"
ErrorID	:= "InitErrorID"
Config	:= DB1.Config
Axis	:= DB1.Axis

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb weiter.

- ➔ FB 892 - VMC_KernelST, DB 892 ➔ ["FB 892 - VMC_KernelST - System SLIO Motion-Modul Stepper Kernel"...Seite 414](#)
 - ➔ CALL "VMC_KernelST" , "VMC_KernelST_1"

Init	:= "KernelInitReset"
OBJECT_DATA	:= "InitObjectsAxis01".a_IniObjectList
Config	:= "Axis01".Config
Axis	:= "Axis01".Axis

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter *"Axis"* die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter *Axis* die Referenz zu den Achsdaten im *Achs-DB* angeben.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → *"FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Bau-stein Achskontrolle"...Seite 491*

```

➡ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration     := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration     := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive      := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative      := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity      := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration  := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration  := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady        := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled      := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError        := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID      := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning     := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError       := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID     := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed          := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation  := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState     := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition   := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity   := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone          := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy          := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted       := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError         := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID       := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis             := "Axis01".Axis

```

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 100 - Init
- OB 1 - Main
- FB 320 - ACYC_RW
- FB 321 - ACYC_DSVMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 892 - VMC_KernelST mit Instanz-DB
- FB 893 - VMC_InitST mit Instanz-DB
- UDT 321 - ACYC_OBJECT_DATA
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 892 - VMC_ConfigST_REF

Zeitlicher Ablauf

1. → Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.
→ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. → Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init* Baustein FB 893 - VMC_InitST mit *Enable* = TRUE auf.
→ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.
Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. → Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 892 - VMC_KernelST zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. → Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. → ["Antrieb über HMI steuern"...Seite 547](#)

9.7 Antriebsspezifische Bausteine

Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: → ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

9.7.1 UDT 892 - VMC_ConfigST_REF - System SLIO Motion-Modul Stepper Datenstruktur Achskonfiguration

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Informationen zu den Konfigurationsdaten beinhaltet. Die UDT ist speziell angepasst an die Verwendung eines System SLIO Motion-Modul Stepper.

9.7.2 FB 892 - VMC_KernelST - System SLIO Motion-Modul Stepper Kernel**Beschreibung**

Dieser Baustein setzt die Antriebskommandos für ein System SLIO Motion-Modul Stepper um und kommuniziert mit dem Antrieb. Je Modul ist eine Instanz dieses FBs zyklisch aufzurufen.



*Bitte beachten Sie, dass dieser Baustein intern den SFB 238 aufruft.
Im SPEED7 Studio wird dieser Baustein automatisch in Ihr Projekt eingefügt.
Im Siemens SIMATIC Manager müssen Sie den SFB 238 aus der Motion Control Library in Ihr Projekt kopieren.*

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Init	INPUT	BOOL	Mit einer Flanke 0-1 wird der Baustein intern zurückgesetzt. Hierbei werden bestehende Bewegungskommandos abgebrochen und der Baustein wird initialisiert.
Object Data	INPUT	ANY	Zeiger auf einen Datenbaustein mit Initialisierungsdaten, welche bei der azyklischen Kommunikation an das System SLIO Motion-Modul übertragen werden.
Config	IN_OUT	VMC_ConfigST_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .
Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

9.7.3 FB 893 - VMC_InitST - System SLIO Motion-Modul Stepper Initialisierung

Beschreibung

Dieser Baustein dient zur Konfiguration eines System SLIO Motion-Modul Stepper und ist für dessen Verwendung speziell angepasst.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Enable	INPUT	BOOL	Freigabe der Initialisierung
InputsStartAddress	INPUT	INT	Geben Sie hier die "E-Adresse" aus der Hardware-Konfiguration des System SLIO Motion-Moduls an
OutputsStartAddress	INPUT	INT	Geben Sie hier die "A-Adresse" aus der Hardware-Konfiguration des System SLIO Motion Moduls an
FactorPosition	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzereinheiten [u] in Antriebseinheiten [Inkmente] und zurück. Es gilt: $p_{[\text{Inkmente}]} = p_{[u]} \times \text{FactorPosition}$
FactorVelocity	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Geschwindigkeit von Benutzereinheiten [u/s] in Antriebseinheiten [Inkmente/s] und zurück. Es gilt: $v_{[\text{Inkmente/s}]} = v_{[u/s]} \times \text{FactorVelocity}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2702:1 und 0x2702:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein.
FactorAcceleration	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Beschleunigung von Benutzereinheiten [u/s²] in Antriebseinheiten [$10^{-4} \times \text{Inkmente/s}^2$] und zurück. Es gilt: $10^{-4} \times a_{[\text{Inkmente/s}^2]} = a_{[u/s^2]} \times \text{FactorAcceleration}$
MaxVelocityApp	INPUT	REAL	Maximale Geschwindigkeit der Applikation [u/s]. Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
MaxAccelerationApp	INPUT	REAL	Maximale Beschleunigung der Applikation [u/s ²]. Die Kommandoingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
MaxDecelerationApp	INPUT	REAL	Maximale Verzögerung der Applikation [u/s ²]. Die Kommandoingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.
CurrentSetpoint	INPUT	INT	Sollstrom in [mA] - siehe unten
Valid	OUTPUT	BOOL	Initialisierung ■ TRUE: Initialisierung ist gültig.
Error	OUTPUT	BOOL	■ Fehler – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden. Die Achse wird gesperrt.
ErrorID	OUTPUT	WORD	Zusätzliche Fehlerinformationen ➔ " ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen "...Seite 573
Config	IN_OUT	VMC_ConfigST_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .
Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

CurrentSetpoint

Geben Sie hier einen Sollstrom in [mA] an. Nach der Initialisierung wird dieser Wert vom Kernel-Baustein zyklisch an das Motion Modul in den Parameter 0x8600-03 - *Stromsollwert* übertragen. Der Momentan-Wert des Wicklungsstroms kann je nach Mikroschritt-Nummer 0 ... 63 daher um den Faktor $\sqrt{2}$ höher sein (Scheitelwert). Wird z.B. ein 0x8600-03 - Stromsollwert von 2000mA vorgegeben und der Motor steht auf dem Scheitelwert, so beträgt der gemessene Strom 2828mA. Während der Bewegung ist der vorgegebene Sollstromwert gleich dem gemessenen Effektivstrom bei funktionierendem und gut eingestelltem Stromregler.



Bitte beachten Sie, dass der Sollstrom über die zyklische Sollwertvorgabe eingestellt wird und bei System-Neustart 0mA beträgt. Damit der Antrieb die Fahrbefehle ausführen kann, sollten Sie einen Sollstrom einstellen, der zur Anwendung passt und maximal dem Nennstrom des Motors entspricht.

10 Einsatz System SLIO Motion-Modul - Pulse Train FM 054-1DA00

10.1 Übersicht

Voraussetzung

- SPEED7 Studio ab V1.9.0
oder
- Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2 & *Simple Motion Control Library*
oder
- Siemens TIA Portal V 14 & *Simple Motion Control Library*
- System SLIO CPU
- System SLIO Pulse Train FM 054-1DA00

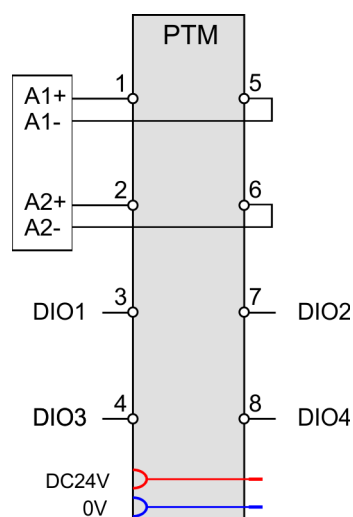
Schritte der Projektierung

1. ➔ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - Projektierung System SLIO CPU.
 - Projektierung Pulse Train FM 054-1DA00.
2. ➔ Programmierung im *SPEED7 Studio* Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - *Init*-Baustein zur Konfiguration der Achse beschalten.
 - *Kernel*-Baustein zur Parametrierung und Kommunikation mit der Achse beschalten.
 - Bausteine für die Bewegungsabläufe beschalten.
 - ➔ "*Demo-Projekte*"...Seite 13

10.2 Beschaltung

10.2.1 Anschlussmöglichkeiten

Anschlüsse



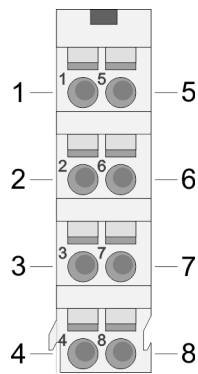
VORSICHT

Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!

Setzen Sie das System SLIO in einen sicheren, spannungslosen Zustand, bevor Sie mit der Montage, Demontage oder Verdrahtung der System SLIO Module beginnen!

Sie können Drähte mit einem Querschnitt von 0,08mm² bis 1,5mm² anschließen. Für die Anschlussleitungen gelten folgende Anforderungen:

- Für die digitalen E/A-Anschlüsse können bei DIO-Betrieb Einzeladern verwendet werden.
- Eine Leistungsendstufe ist über geschirmte Leitungen anzuschließen.
- Generell sind Leitungen zur Spannungsversorgung und Signalleitungen getrennt voneinander zu verlegen.
- Das Motion-Modul gibt eine vorgegebene Pulsfolge mit RS422-Pegel über Differenzgänge aus. Über das Objektverzeichnis können Sie das Frequenzmuster vorgeben.
- Die digitalen Anschlüsse I/O1...I/O4 sind über das Objektverzeichnis frei konfigurierbar.



Defaultbelegung

Pos.	Funktion	Typ			
			P/D	CW/CCW	A/B
1	A1+	A	P	CW	A
2	A2+	A	D	CCW	B
3	I/O1	E/A	Digitale Eingabe		
4	I/O3	E/A	Digitale Eingabe		
5	A1-	A	/P	/CW	/A
6	A2-	A	/D	/CCW	/B
7	I/O2	E/A	Digitale Eingabe		
8	I/O4	E/A	Digitale Eingabe		

E: Eingang, A: Ausgang



Bei diesem Modul emuliert die Zustandsmaschine die Zustände der angebunden Leistungsendstufe. Sie stellt nicht deren tatsächlichen Zustände dar. Erst durch Anpassung der DIO-Signale an die Signale der Leistungsendstufe wie z.B. S-ON, ALM-RST, S-RDY und COIN, können Sie deren Zustände steuern.

Belegung für YASKAWA Sigma 5mini über Pulse Train

Pos.	Funktion	Typ	P/D	CW/CCW	A/B
1	A1+	A	P	CW	A
2	A2+	A	D	CCW	B
3	I/O1	E/A	S-ON: Servo-Motor Ein/Aus		
4	I/O3	E/A	ALM-RST: Alarm zurücksetzen		
5	A1-	A	/P	/CW	/A
6	A2-	A	/D	/CCW	/B
7	I/O2	E/A	S-RDY: Servo bereit		
8	I/O4	E/A	COIN: Position erreicht		

E: Eingang, A: Ausgang

10.3 Antriebsprofil

Begriffserklärung

Zustandsmaschine	Das Motion-Modul hat eine Zustandsmaschine implementiert. Den Status der Zustandsmaschine können Sie mit Hilfe von Kommandos steuern.
Zustandswechsel	Das entsprechende Kommando oder eventuelle Fehler führen zu einem Zustandswechsel.
Zustand	Der Zustand gibt den aktuellen Status der Zustandsmaschine aus.
Kommando	Das Absetzen eines Fahr-Auftrags zur Laufzeit mit entsprechendem Funktionsbaustein wird als <i>Kommando</i> bezeichnet.

Antriebsprofil

- Das Motion-Modul orientiert sich in der Funktionsweise weitgehend am Antriebsprofil *CiA 402*.
- Das Antriebsprofil *CiA 402* definiert Zustandsmaschine, Betriebsarten und Objekte (Parameter) von Baugruppen für die Antriebstechnik. Nähere Informationen hierzu finden Sie im Handbuch HB300_FM_054-1DA00 - Motion-Modul - Pulse Train.
- Für den Einsatz der Bausteinbibliothek ist die *CiA 402* Zustandsmaschine irrelevant. Diese wurde hier in die PLCopen-Zustandsmaschine übergeführt.
➔ ["Zustände"...Seite 567](#)
- Mit folgenden Bausteinen können Sie den Zustand abfragen
 - ➔ ["FB 812 - MC_ReadStatus - PLCopen Status"...Seite 509](#)
 - Parameter *PLCopenState* von ➔ ["FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

**System SLIO Motion-Module**

Bitte beachten Sie bei Einsatz von System SLIO Motion-Modulen, dass der direkte Wechsel zwischen *Discrete Motion* und *Continuous Motion* nicht möglich ist. Ein Wechsel kann nur über den Zustand *Standstill* erfolgen!

Adressierung

Das System SLIO Motion-Modul stellt seine Daten über ein Objektverzeichnis zur Verfügung. In diesem sind die Objekte organisiert und durch eine eindeutige Nummer, bestehend aus *Index* und *Subindex* adressierbar. Bei Einsatz der Bibliothek erfolgt der Zugriff auf das Objektverzeichnis mittels der PLCopen-Bausteine. ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

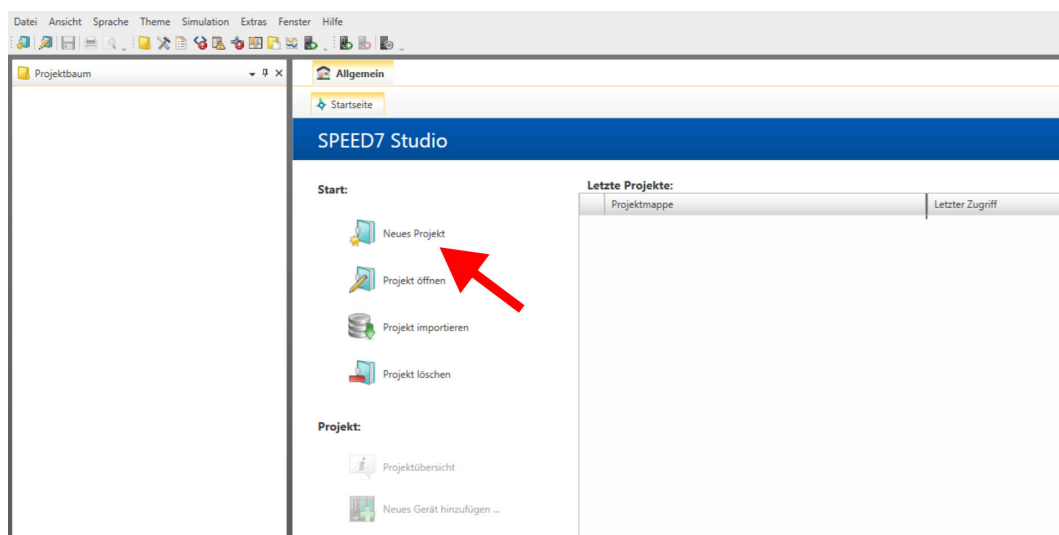
10.4 Einsatz im *SPEED7 Studio*

10.4.1 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

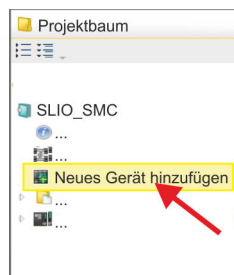
Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.7.

1. ➔ Starten Sie das *SPEED7 Studio*.

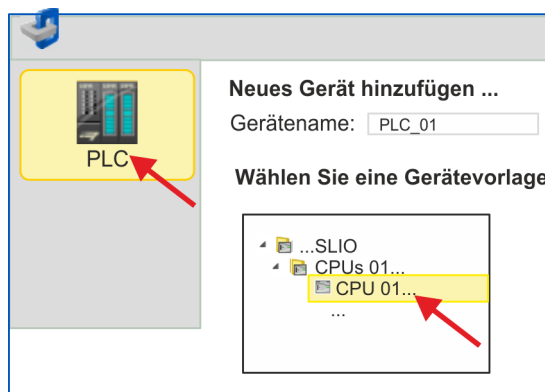


2. ➔ Erstellen sie auf der Startseite mit *"Neues Projekt"* ein neues Projekt und vergeben Sie einen *"Projektnamen"*.

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht *"Geräte und Netze"* gewechselt.



3. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Neues Gerät hinzufügen ...".

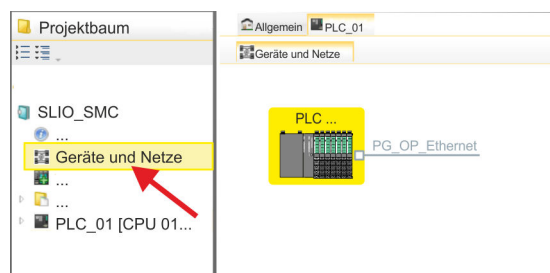


➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

4. Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" Ihre System SLIO CPU und klicken Sie auf [OK].
- ➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Geräte und Netze".
- ➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. Klicken Sie auf das Netzwerk "PG_OP_Ethernet".
3. Wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle".
- ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
- ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in "Geräte und Netze" unter "Lokale Baugruppen" aufgelistet.
- Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

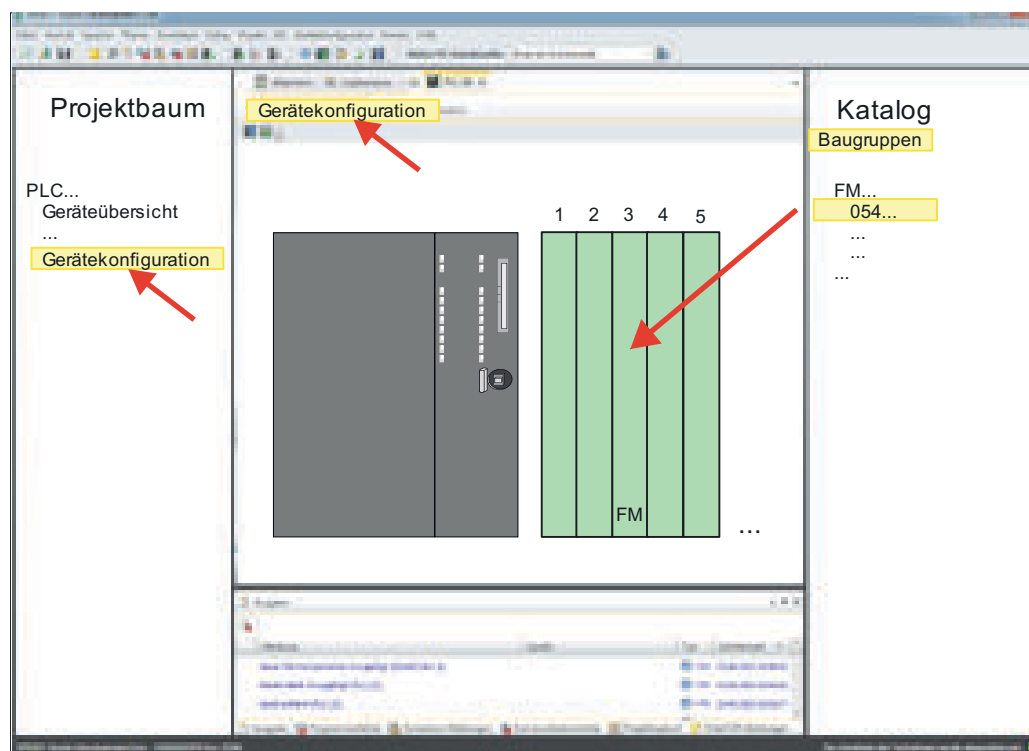
Hardware-Konfiguration der Module

1. Klicken Sie im "Projektbaum" auf "PLC... > Gerätekonfiguration".
2. Binden Sie in der "Gerätekonfiguration" ab Steckplatz 1 Ihre System SLIO Module in der gesteckten Reihenfolge ein. Gehen Sie hierzu in den Hardware-Katalog und ziehen Sie das entsprechende Modul auf die entsprechende Position in der *Gerätekonfiguration*.

3. ➔ Platzieren Sie auf diese Weise auch das Motion-Modul Pulse Train FM 054-1DA00. Da die Parametrierung zur Laufzeit über das Anwenderprogramm erfolgt, ist hier keine weitere Parametrierung erforderlich.



Notieren Sie sich "E-Adresse" und "A-Adresse" des Motion-Moduls. Diese sind im Anwenderprogramm beim Aufruf des FB 898 - VMC_InitPT entsprechend anzugeben.



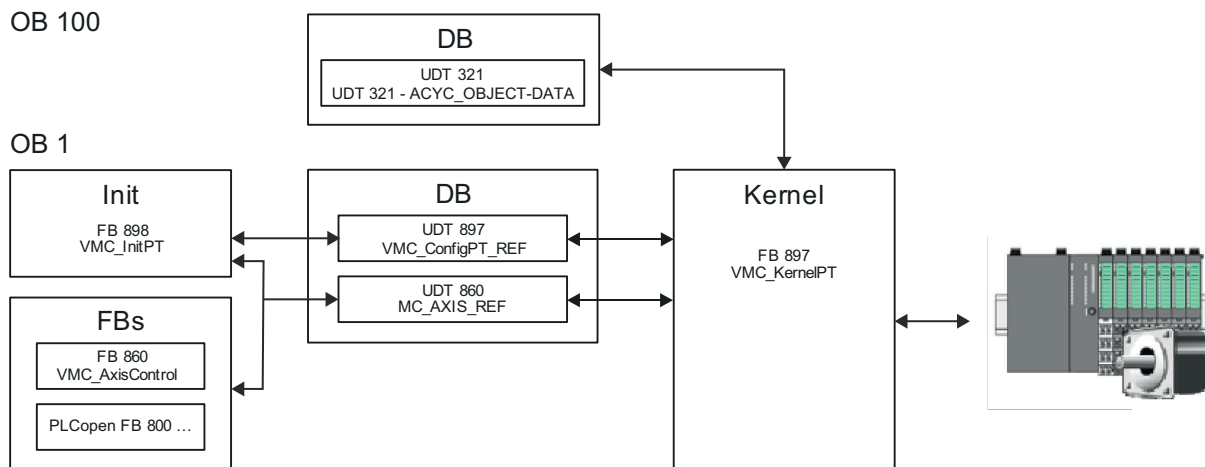
4. ➔ Wählen Sie "Projekt → Alles übersetzen".

10.4.2 Anwender-Programm

10.4.2.1 Programmstruktur

OB 100

OB 1



■ DB

Für die Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 897 - *VMC_ConfigPT_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.

Spezifische Datenstruktur für System SLIO Pulse Train Modul FM 054-1DA00.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ DB

Für den Kernel-Baustein ist ein Datenbaustein für die Initialparameter anzulegen, welche mittels azyklischer Kommunikation übertragen werden. Im OB 100 sind die Parameter an den Datenbaustein entsprechend zu übergeben.

– UDT 321 - *ACYC_OBJECT-DATA*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Initialparameter des System SLIO Motion-Moduls.

■ FB 898 - *VMC_InitPT*

– Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.

– Spezifischer Baustein für System SLIO Pulse Train Modul FM 054-1DA00.

– Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 897 - *VMC_KernelPT*

– Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.

– Spezifischer Baustein für System SLIO Pulse Train Modul FM 054-1DA00.

– Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

– Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.

– Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.

– Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

– Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.

– Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ PLCopen FB 800 ...

– Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.

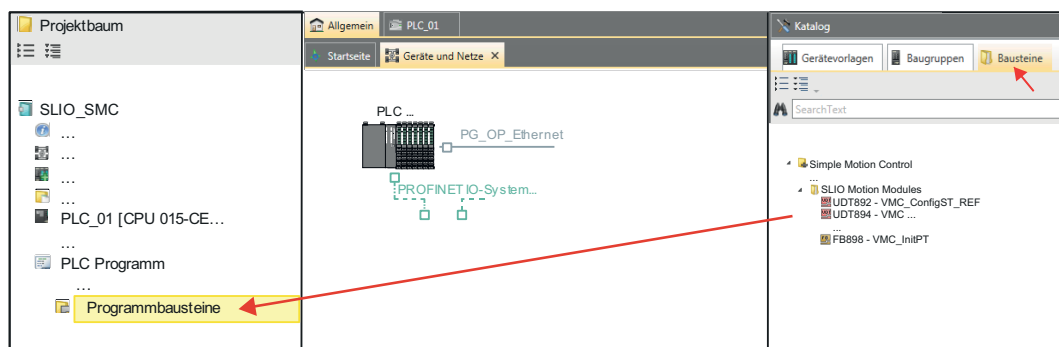
– Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ "Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489

10.4.2.2 Programmierung

Bausteine in Projekt kopieren



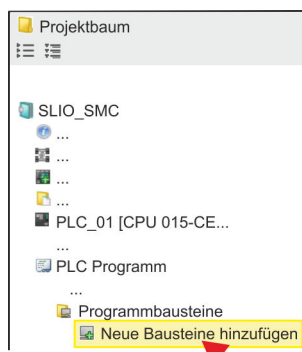
Öffnen Sie im "Katalog" unter "Bausteine" "Simple Motion Control" und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "Programmbausteine" des Projektbaums:

- **SLIO Motion Moduls:**
 - UDT 897 - VMC_ConfigPT_REF
 - FB 897 - VMC_KernelPT
 - FB 898 - VMC_InitPT
- **Axis Control**
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

Hierbei werden folgende Bausteine automatisch dem Projekt hinzugefügt:

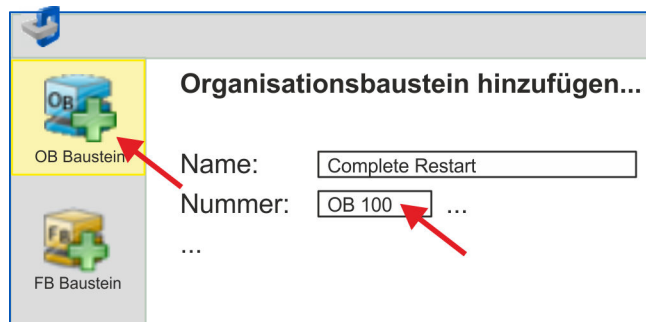
- FB 320 - ACYC_RW
- FB 321 - ACYC_DS
- UDT 321 - ACYC_OBJECT-DATA
- UDT 860 - MC_AXIS_REF

OB 100 für Initialisierung des Motion-Moduls anlegen



1. Klicken Sie auf "Projektbaum → ...CPU... → PLC-Programm → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen".

➔ Das Dialogfenster "Baustein hinzufügen" öffnet sich.



2. Geben Sie OB 100 an und bestätigen Sie mit [OK].

➔ Der OB 100 wird angelegt und geöffnet.

3. → Geben Sie Ihre Parameter nach folgender Struktur vor:

```
//Parameter
L      Wert
T      DB... .Group
L      B#16#21
T      DB... .Command // 0x11:Lesen, 0x21:Schreiben
L      Wert
T      DB... .Index
L      Wert
T      DB... .Subindex
L      Wert
T      DB... .Write_Length
L      Wert
T      DB... .Data_Write
```



Informationen zu den Parametern finden Sie im Handbuch zu Ihrem System SLIO Motion-Modul bzw in der Beschreibung zu ihrem Antrieb.

Beispielhafte Parametrierung

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Getriebefaktor	1	0x8180	0x2	4	10000000 für Faktor 10000
Software Positionsgrenze positiv	1	0x8480	0x5	4	Maximal 8388607
Software-Positionsgrenze negativ	1	0x8480	0x6	4	Minimal -8388608
Drehzahlregelung - Grenze positiv	1	0x8500	0x4	4	$100000 = 10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s} * 10000$
Drehzahlregelung - Grenze negativ	1	0x8500	0x5	4	$-100000 = -10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = -10 \text{ U/s} * 10000$
Beschleunigungsgrenze	1	0x8580	0x4	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$
Verzögerungsgrenze	1	0x8580	0x6	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$
Schnellhalt - Verzögerung	1	0x8580	0x3	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$
Drehzahlregelung Konfiguration	1	0x8500	0x1	4	0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Solldrehzahl über 0x8400-03
Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1...I/O4	1	0x8300	0x3	1	1 für IO1
Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4	1	0x8300	0x4	1	1 für "high on active"
Referenzfahrt Geschwindigkeit V1	1	0x8300	0x6	4	4000 für 0,4 U/s
Referenzfahrt Geschwindigkeit V2	1	0x8300	0x7	4	250 für 0,025 U/s
Referenzfahrt Beschleunigung	1	0x8300	0x8	4	2000 für 0,2 U/s ²
Referenzfahrt Verzögerung	1	0x8300	0x9	4	4000 für 0,4 U/s ²
Konfiguration Digitale Eingabe I/O1	1	0x7100	0x1	0	0 - als Eingang deaktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O1	1	0x7200	0x1	1	1 - als Ausgang aktivieren

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Konfiguration Digitale Eingabe I/O2	1	0x7100	0x2	0	0 - als Eingang deaktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O2	1	0x7200	0x2	1	1 - als Ausgang aktivieren
Konfiguration Digitale Eingabe I/O3	1	0x7100	0x3	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O3	1	0x7200	0x3	0	0 - als Ausgang deaktivieren
Konfiguration Digitale Eingabe I/O4	1	0x7100	0x4	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O4	1	0x7200	0x4	0	0 - als Ausgang deaktivieren
Pulse Train Servo-On digitale Ausgabe I/O1	1	0x8E00	0x8	1	1: Nutze I/O1 für "Servo on"
Pulse Train Servo-On digitale Ausgabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0x9	1	Low Pegel bei aktiviertem DO
Pulse Train Alarm-Reset digitale Ausgabe I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xA	1	2: Nutze I/O2 für "Alarm-Reset"
Pulse Train Alarm-Reset digitale Ausgabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xB	1	1 für "High Pegel" bei aktiviertem DO
Pulse Train In-Position digitale Eingabe I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xC	1	3: Nutze I/O3 für "In-Position"
Pulse Train In-Position digitale Eingabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xD	1	1 für "High Pegel" bei aktiviertem DO
Pulse Train Alarm digitale Eingabe I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xE	1	4: Nutze I/O4 für "Alarm"
Pulse Train Alarm digitale Eingabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xF	1	0 für "Low Pegel" bei aktiviertem DI
Pulse Train Konfiguration	1	0x8E00	0x1	4	3 für Inkremental-Encoder-Simulation (A/B)

Achs-DB anlegen

1. ➔ Fügen Sie Ihrem Projekt einen neuen DB als *Achs-DB* hinzu. Klicken Sie hierzu im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*", wählen Sie den Bausteintyp "*DB Baustein*" und vergeben Sie diesem den Namen "Axis01". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB1.

➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

2. ➔ Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 897 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



Axis01 [DB1]
Bausteinstruktur

	Adr...	Name	Datentyp	...
	...	Config	UDT	[897]
	...	Axis	UDT	[860]

OB 1

Konfiguration der Achse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

1. ➔ FB 898 - VMC_InitPT, DB 898 ➔ ["FB 898 - VMC_InitPT - System SLIO Pulse Train Modul Initialisierung"...Seite 448](#)

2. ➔ Geben Sie unter *InputsStartAddress* bzw. *OutputsStartAddress* die E- bzw. A-Adresse aus der Hardwarekonfiguration des System SLIO Motion-Moduls an.

```
➔ CALL "VMC_InitPT" , "VMC_InitPT_1"
  Enable           := "InitEnable"
  InputsStartAddress := 256 //I address HW config.
  OutputsStartAddress := 256 //O address HW config.
  FactorPosition    := 1.0E+004
  FactorVelocity     := 1.0E+004
  FactorAcceleration := 1.0E+004
  MaxVelocityApp     := 1.0E+001
  MaxAccelerationApp := 1.0E+001
  MaxDecelerationApp :=
  1.0E+001
  Valid             := "InitValid"
  Error              := "InitError"
  ErrorID            := "InitErrorID"
  Config             := DB1.Config
  Axis               := DB1.Axis
```

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb weiter.

- ➔ FB 897 - VMC_KernelPT, DB 897 ➔ ["FB 897 - VMC_KernelPT - System SLIO Pulse Train Modul Kernel"...Seite 447](#)

```
➔ CALL "VMC_KernelPT" , "VMC_KernelPT_1"
  Init           := "KernelInitReset"
  OBJECT_DATA    := "InitObjectsAxis01".a_IniObjectList
  Config         := "Axis01".Config
  Axis           := "Axis01".Axis
```

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte

geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an. Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter *Axis* die Referenz zu den Achsdaten im *Achs-DB* angeben.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → **"FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...**Seite 491

```

➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable           := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset            := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute          := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition         := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute          := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute    := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute    := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute    := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance     := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity             := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration         := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration         := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive          := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative          := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity          := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration      := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration      := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady            := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled          := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError            := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID          := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning         := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError           := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID         := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed              := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation      := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState         := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition       := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity       := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone              := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy              := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted           := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError             := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID           := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive    := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative    := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive     := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive     := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive     := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive     := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis                 := "Axis01".Axis

```

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 100 - Init
- OB 1 - Main
- FB 320 - ACYC_RW
- FB 321 - ACYC_DSVMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 897 - VMC_KernelPT mit Instanz-DB
- FB 898 - VMC_InitPT mit Instanz-DB
- UDT 321 - ACYC_OBJECT_DATA
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 897 - VMC_ConfigPT_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.
Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 898 - VMC_InitPT mit *Enable* = TRUE auf.
➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.
Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. ➔ Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 897 - VMC_KernelPT zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ ["Antrieb über HMI steuern"...Seite 547](#)

10.5 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

10.5.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2.
- Die Projektierung der System SLIO CPU erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form des virtuellen PROFINET IO Devices *"SLIO CPU"*. Das *"SLIO System"* ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

IO Device "... SLIO System" installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices *"... SLIO CPU"* im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Gehen Sie in das *"Download Center"* von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie unter *"GSDML SLIO"* die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➔ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➔ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➔ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➔ Gehen Sie auf *"Extras → GSD-Dateien installieren"*.

7. Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter "PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System".

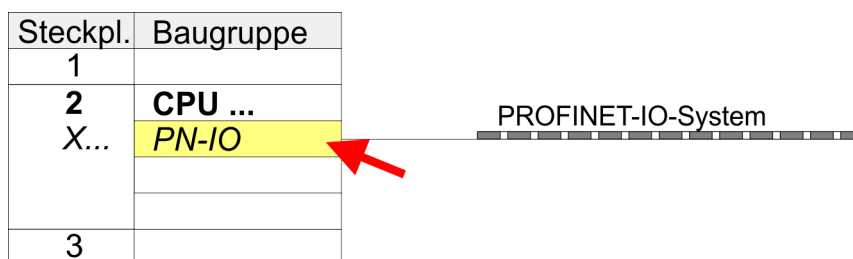
10.5.2 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

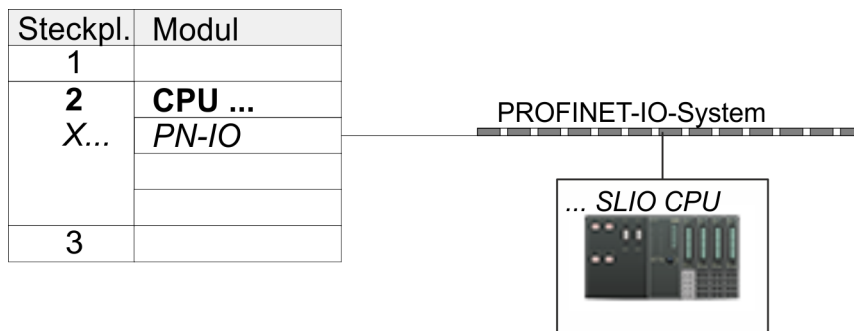
Steckp..	Baugruppe
1	
2	CPU 315-2 PN/DP
X1	MPI/DP
X2	PN-IO
X2...	Port 1
X2...	Port 2
3	

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 die CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14 V3.2).
4. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
5. Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".



6. Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten.
7. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
8. Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



Steckpl.	Baugruppe	Bestellnummer	
0	... SLIO CPU ...	015-...	
X2	015-...		
1			
2			
3			
...			

9. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System"* und binden Sie z.B. das IO-Device *"015-CEFPR01 CPU"* an Ihr PROFINET-System an.
- ➔ In der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device *"... SLIO CPU"* ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre System SLIO Module platzieren.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

Steckpl.	Modul
1	
2	CPU ...
X...	PN-IO
3	
4	343-1EX30
5	
...	

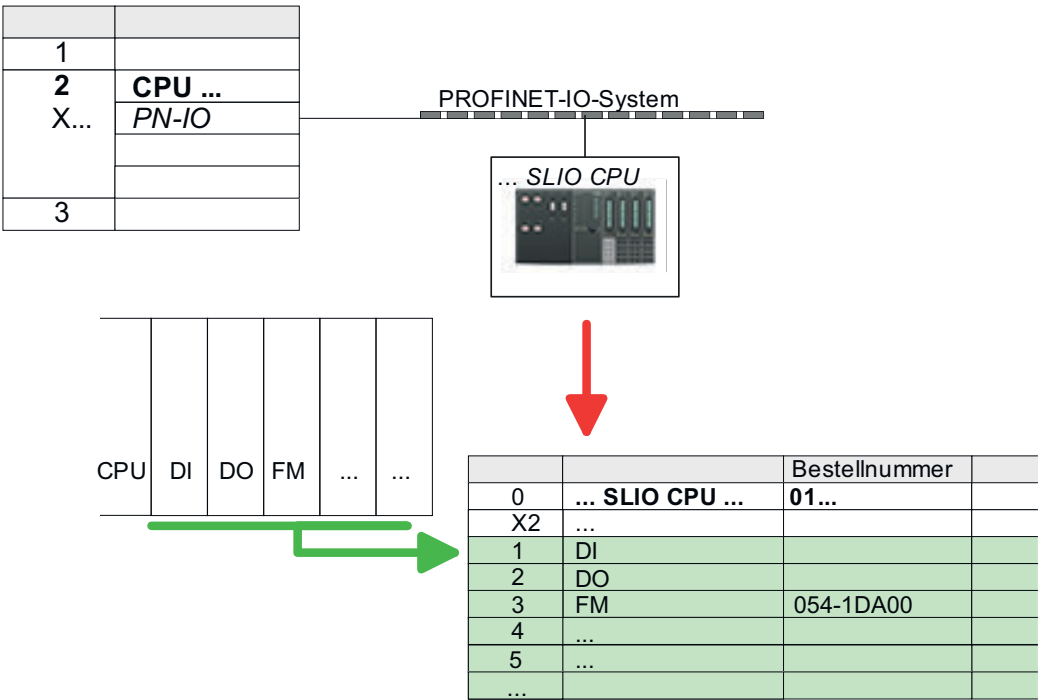
- Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
- Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter *"Eigenschaften"* IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
- Ordnen Sie den CP einem *"Subnetz"* zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

Hardware-Konfiguration - I/O-Module

- Binden Sie in der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device *"... SLIO CPU"* ab Steckplatz 1 Ihre System SLIO Module in der gesteckten Reihenfolge ein. Gehen Sie hierzu in den Hardware-Katalog und ziehen Sie das entsprechende Modul auf die entsprechende Position in der Steckplatzübersicht.
- Platzieren Sie auf diese Weise auch das Motion-Modul Pulse Train FM 054-1DA00. Da die Parametrierung zur Laufzeit über das Anwenderprogramm erfolgt, ist hier keine weitere Parametrierung erforderlich.



Notieren Sie sich *"E-Adresse"* und *"A-Adresse"* des Motion-Moduls. Diese sind im Anwenderprogramm beim Aufruf des FB 898 - VMC_InitPT entsprechend anzugeben.

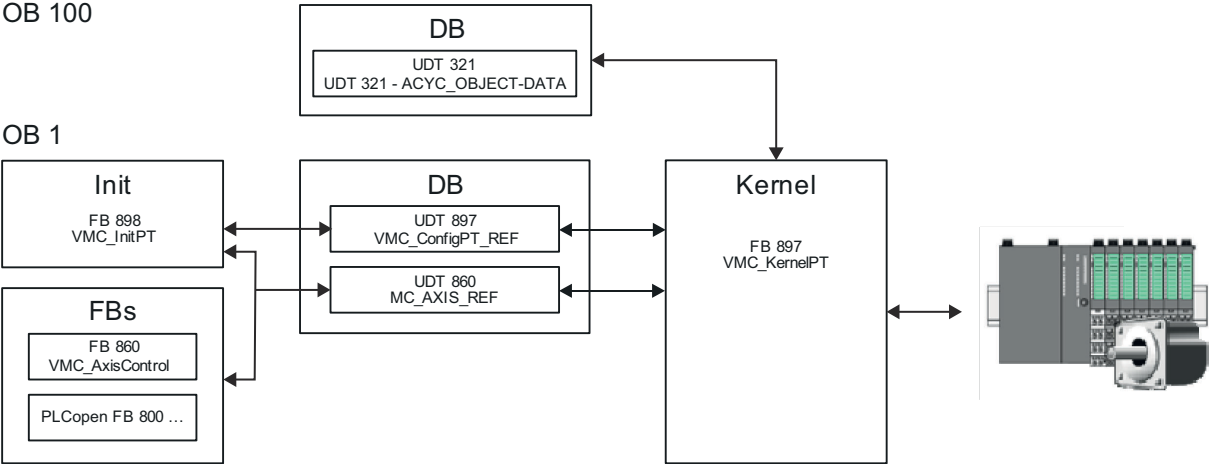


10.5.3 Anwender-Programm

10.5.3.1 Programmstruktur

OB 100

OB 1



■ DB

Für die Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 897 - *VMC_ConfigPT_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.

Spezifische Datenstruktur für System SLIO Pulse Train Modul FM 054-1DA00.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ DB

Für den Kernel-Baustein ist ein Datenbaustein für die Initialparameter anzulegen, welche mittels azyklischer Kommunikation übertragen werden. Im OB 100 sind die Parameter an den Datenbaustein entsprechend zu übergeben.

– UDT 321 - *ACYC_OBJECT-DATA*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Initialparameter des System SLIO Motion-Moduls.

■ FB 898 - *VMC_InitPT*

– Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.

– Spezifischer Baustein für System SLIO Pulse Train Modul FM 054-1DA00.

– Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 897 - *VMC_KernelPT*

– Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.

– Spezifischer Baustein für System SLIO Pulse Train Modul FM 054-1DA00.

– Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

– Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.

– Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.

– Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

– Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.

– Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ PLCopen FB 800 ...

– Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.

– Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.



Bitte beachten Sie, dass nicht alle *PLCopen*-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: [↪ "Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

10.5.3.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➔ Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie die *Simple Motion Control Library*.
3. ➔ Öffnen Sie mit "*Datei → Dearchivieren*" das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.

Bausteine in Projekt kopieren

4. ➔ Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
5. ➔ Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].
- ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "Bausteine" Ihres Projekts:
 - *SLIO Motion Moduls:*
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - UDT 897 - VMC_ConfigPT_REF
 - FB 320 - ACYC_RW
 - FB 321 - ACYC_DS
 - FB 897 - VMC_KernelPT
 - FB 898 - VMC_InitPT
 - *Axis Control*
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

OB 100 für Initialisierung des Motion-Moduls anlegen

1. ➔ Klicken Sie in Ihrem Projekt auf "Bausteine" und wählen Sie "Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Organisationsbaustein".
 - ➔ Das Dialogfenster "Eigenschaften Organisationsbaustein" öffnet sich.
2. ➔ Fügen Sie den OB 100 Ihrem Projekt hinzu.
3. ➔ Öffnen Sie den OB 100.
4. ➔ Geben Sie Ihre Parameter nach folgender Struktur vor:


```
//Parameter
L      Wert
T      DB... .Group
L      B#16#21
T      DB... .Command // 0x11:Lesen, 0x21:Schreiben
L      Wert
T      DB... .Index
L      Wert
T      DB... .Subindex
L      Wert
T      DB... .Write_Length
L      Wert
T      DB... .Data_Write
```



Informationen zu den Parametern finden Sie im Handbuch zu Ihrem System SLIO Motion-Modul bzw in der Beschreibung zu ihrem Antrieb.

Beispielhafte Parametrierung

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Getriebefaktor	1	0x8180	0x2	4	10000000 für Faktor 10000
Software Positionsgrenze positiv	1	0x8480	0x5	4	Maximal 8388607
Software-Positionsgrenze negativ	1	0x8480	0x6	4	Minimal -8388608
Drehzahlregelung - Grenze positiv	1	0x8500	0x4	4	100000 = 10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s *10000

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Drehzahlregelung - Grenze negativ	1	0x8500	0x5	4	-100000 = -10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = -10 U/s * 10000
Beschleunigungsgrenze	1	0x8580	0x4	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Verzögerungsgrenze	1	0x8580	0x6	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Schnellhalt - Verzögerung	1	0x8580	0x3	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Drehzahlregelung Konfiguration	1	0x8500	0x1	4	0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Sollzahl über 0x8400-03
Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1...I/O4	1	0x8300	0x3	1	1 für IO1
Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4	1	0x8300	0x4	1	1 für "high on active"
Referenzfahrt Geschwindigkeit V1	1	0x8300	0x6	4	4000 für 0,4 U/s
Referenzfahrt Geschwindigkeit V2	1	0x8300	0x7	4	250 für 0,025 U/s
Referenzfahrt Beschleunigung	1	0x8300	0x8	4	2000 für 0,2 U/s ²
Referenzfahrt Verzögerung	1	0x8300	0x9	4	4000 für 0,4 U/s ²
Konfiguration Digitale Eingabe I/O1	1	0x7100	0x1	0	0 - als Eingang deaktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O1	1	0x7200	0x1	1	1 - als Ausgang aktivieren
Konfiguration Digitale Eingabe I/O2	1	0x7100	0x2	0	0 - als Eingang deaktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O2	1	0x7200	0x2	1	1 - als Ausgang aktivieren
Konfiguration Digitale Eingabe I/O3	1	0x7100	0x3	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O3	1	0x7200	0x3	0	0 - als Ausgang deaktivieren
Konfiguration Digitale Eingabe I/O4	1	0x7100	0x4	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O4	1	0x7200	0x4	0	0 - als Ausgang deaktivieren
Pulse Train Servo-On digitale Ausgabe I/O1	1	0x8E00	0x8	1	1: Nutze I/O1 für "Servo on"
Pulse Train Servo-On digitale Ausgabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0x9	1	Low Pegel bei aktiviertem DO
Pulse Train Alarm-Reset digitale Ausgabe I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xA	1	2: Nutze I/O2 für "Alarm-Reset"
Pulse Train Alarm-Reset digitale Ausgabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xB	1	1 für "High Pegel" bei aktiviertem DO
Pulse Train In-Position digitale Eingabe I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xC	1	3: Nutze I/O3 für "In-Position"

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Pulse Train In-Position digitale Eingabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xD	1	1 für "High Pegel" bei aktiviertem DO
Pulse Train Alarm digitale Eingabe I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xE	1	4: Nutze I/O4 für "Alarm"
Pulse Train Alarm digitale Eingabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xF	1	0 für "Low Pegel" bei aktiviertem DI
Pulse Train Konfiguration	1	0x8E00	0x1	4	3 für Inkremental-Encoder-Simulation (A/B)

Achs-DB anlegen

1. Klicken Sie in Ihrem Projekt auf *"Bausteine"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein"*.

Geben Sie folgende Parameter an:

- Name und Typ
 - Die DB-Nr. als *"Name"* können Sie frei wählen wie z.B. DB1.
 - Stellen Sie *"Global-DB"* als *"Typ"* ein.
- Symbolischer Name
 - Geben Sie *"Axis01"* an.

Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].

➔ Der Baustein wird angelegt.

2. Öffnen Sie DB1 "Axis01" durch Doppelklick.

- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 897 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
- Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.



DB1

Adresse	Name	Typ	...
		Struct	
...	Config	"VMC_ConfigPT_REF"	
...	Axis	"MC_AXIS_REF"	
...		END_STRUCT	

OB 1

Konfiguration der Achse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

1. FB 898 - VMC_InitPT, DB 898 ➔ *"FB 898 - VMC_InitPT - System SLIO Pulse Train Modul Initialisierung"...*Seite 448

2. ➔ Geben Sie unter *InputsStartAddress* bzw. *OutputsStartAddress* die E- bzw. A-Adresse aus der Hardwarekonfiguration des System SLIO Motion-Moduls an.

```
➔ CALL "VMC_InitPT" , "VMC_InitPT_1"
  Enable           := "InitEnable"
  InputsStartAddress := 256 //I address HW config.
  OutputsStartAddress := 256 //O address HW config.
  FactorPosition    := 1.0E+004
  FactorVelocity     := 1.0E+004
  FactorAcceleration := 1.0E+004
  MaxVelocityApp     := 1.0E+001
  MaxAccelerationApp := 1.0E+001
  MaxDecelerationApp :=
  1.0E+001
  Valid             := "InitValid"
  Error              := "InitError"
  ErrorID            := "InitErrorID"
  Config             := DB1.Config
  Axis               := DB1.Axis
```

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb weiter.

- ➔ FB 897 - VMC_KernelPT, DB 897 ➔ ["FB 897 - VMC_KernelPT - System SLIO Pulse Train Modul Kernel"...Seite 447](#)

```
➔ CALL "VMC_KernelPT" , "VMC_KernelPT_1"
  Init           := "KernelInitReset"
  OBJECT_DATA    := "InitObjectsAxis01".a_IniObjectList
  Config         := "Axis01".Config
  Axis           := "Axis01".Axis
```

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an. Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter *Axis* die Referenz zu den Achsdaten im *Achs-DB* angeben.

- ➔ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 ➔ ["FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

```
➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
  AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
  AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
  HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
  HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
  StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
  MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
  MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
  MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
  PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
  Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
  Acceleration     := "AxCtrl1_Acceleration"
  Deceleration     := "AxCtrl1_Deceleration"
  JogPositive      := "AxCtrl1_JogPositive"
  JogNegative      := "AxCtrl1_JogNegative"
  JogVelocity      := "AxCtrl1_JogVelocity"
  JogAcceleration  := "AxCtrl1_JogAcceleration"
  JogDeceleration  := "AxCtrl1_JogDeceleration"
```



```

AxisReady          := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled        := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError          := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID        := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning       := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError         := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID       := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed            := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation    := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState       := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition     := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity     := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone            := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy            := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted         := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError           := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID         := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive  := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative  := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive   := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive   := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive   := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive   := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis               := "Axis01".Axis

```

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 100 - Init
- OB 1 - Main
- FB 320 - ACYC_RW
- FB 321 - ACYC_DSVMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 897 - VMC_KernelPT mit Instanz-DB
- FB 898 - VMC_InitPT mit Instanz-DB
- UDT 321 - ACYC_OBJECT_DATA
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 897 - VMC_ConfigPT_REF

Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Speichern Sie Ihr Projekt mit "*Station → Speichern und übersetzen*".
2. ➔ Transferieren Sie Ihr Projekt in Ihre CPU.
 - ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

3. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 898 - VMC_InitPT mit *Enable* = TRUE auf.
 - ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

4. → Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 897 - VMC_KernelPT zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
5. → Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ ["Antrieb über HMI steuern"...](#) [Seite 547](#)

10.6 Einsatz im Siemens TIA Portal

10.6.1 Voraussetzung

Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V 14.
- Die Projektierung der System SLIO CPU erfolgt im Siemens TIA Portal in Form des virtuellen PROFINET IO Devices "*SLIO CPU*". Das "*SLIO System*" ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

IO Device installieren

Die Installation des PROFINET IO Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. → Gehen Sie in das "*Download Center*" von www.yaskawa.eu.com.
2. → Laden Sie unter "*GSDML SLIO*" die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. → Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. → Starten das Siemens TIA Portal.
5. → Schließen Sie alle Projekte.
6. → Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
7. → Gehen Sie auf "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren*".
8. → Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
 - ➔ Nach der Installation wird der Hardware-Katalog aktualisiert und das Siemens TIA Portal beendet.

Nach einem Neustart des Siemens TIA Portals finden Sie das entsprechende PROFINET-IO-Device unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... >*



Damit die Komponenten von Yaskawa angezeigt werden können, müssen Sie im Hardware-Katalog bei "Filter" den Haken entfernen.

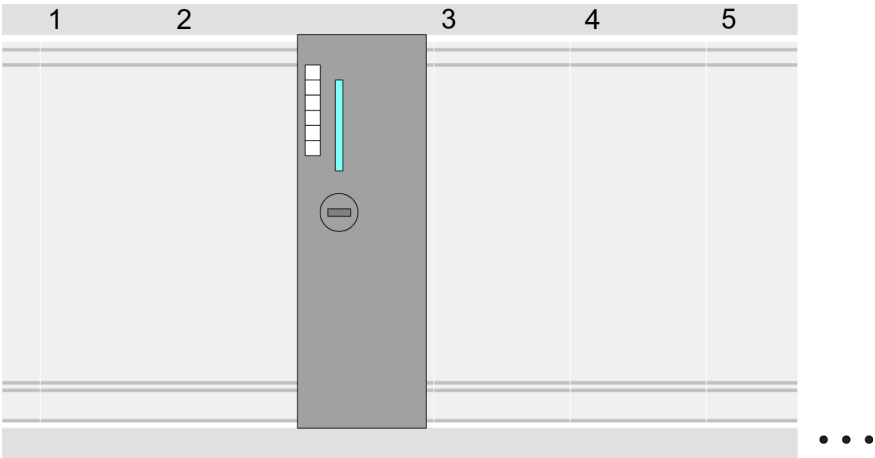
10.6.2 Hardware-Konfiguration

Projektierung Siemens CPU

Im Siemens TIA Portal ist die SLIO CPU als CPU 315-2 PN/DP von Siemens zu projektieren.

1. → Starten Sie das Siemens TIA Portal.
2. → Erstellen sie in der *Portalansicht* mit "*Neues Projekt erstellen*" ein neues Projekt.
3. → Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
4. → Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "*Neues Gerät hinzufügen*".

5. ➔ Wählen Sie im Eingabedialog folgende CPU aus:
SIMATIC S7-300 > CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.

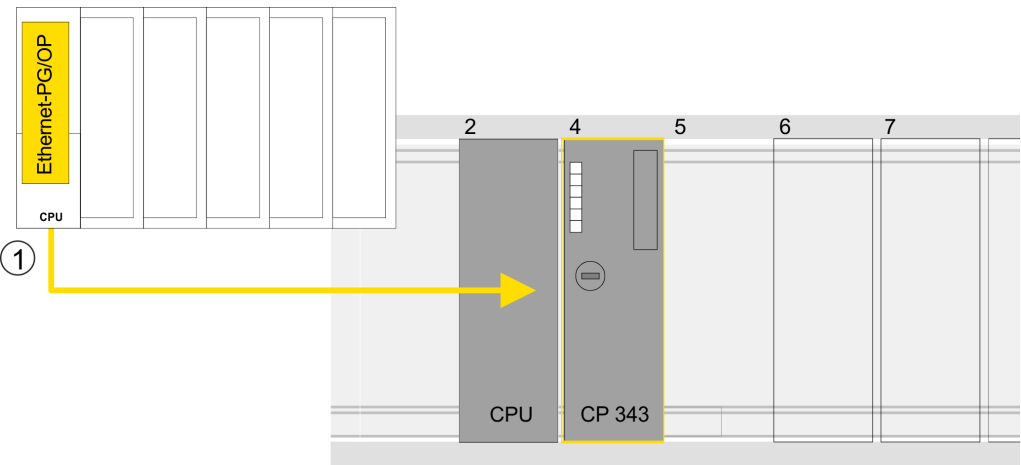


Geräteübersicht

Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 315-2 PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. ➔ Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. ➔ Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX30 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP in den "Eigenschaften" unter "Ethernet-Adresse" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.



1 Ethernet-PG/OP-Kanal

Geräteübersicht

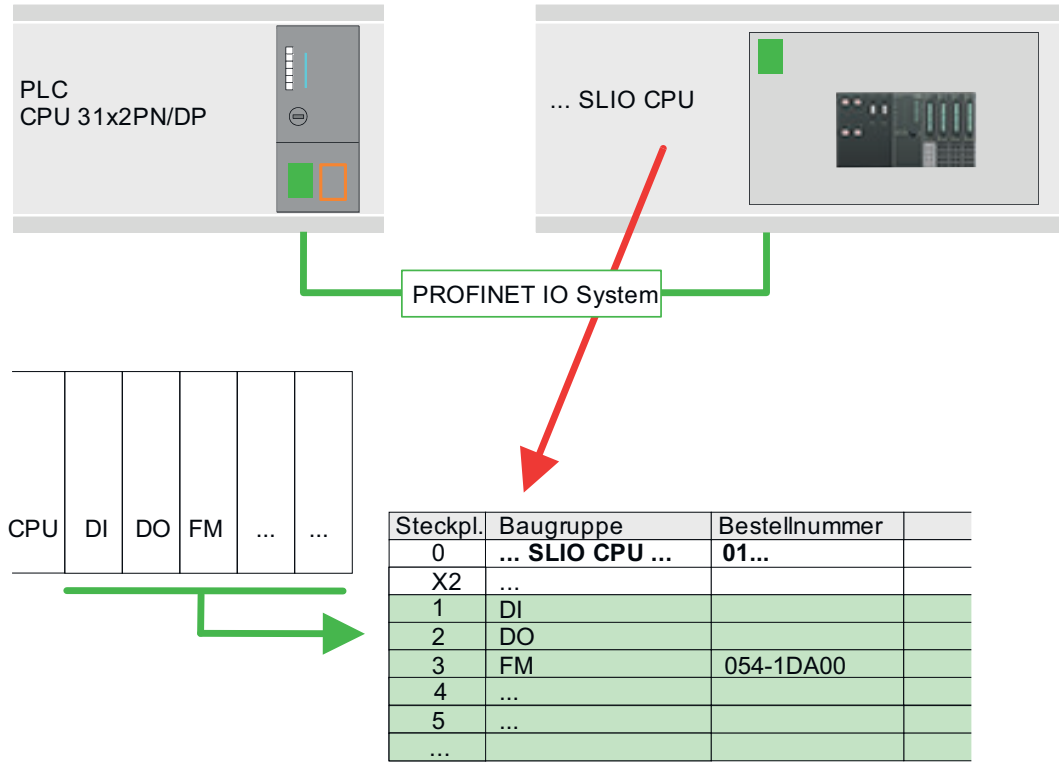
Baugruppe	...	Steckplatz	...	Typ	...
PLC ...		2		CPU 315-2 PN/DP	
MPI/DP-Schnittstelle		2 X1		MPI/DP-Schnittstelle	
PROFINET-Schnittstelle		2 X2		PROFINET-Schnittstelle	
...		
CP 343-1		4		CP 343-1	
...		

Hardware-Konfiguration - I/O-Module

1.
- Binden Sie in der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... SLIO CPU" ab Steckplatz 1 Ihre System SLIO Module in der gesteckten Reihenfolge ein. Gehen Sie hierzu in den Hardware-Katalog und ziehen Sie das entsprechende Modul auf die entsprechende Position in der *Geräteübersicht*.
2.
- Platzieren Sie auf diese Weise auch das Motion-Modul Pulse Train FM 054-1DA00. Da die Parametrierung zur Laufzeit über das Anwenderprogramm erfolgt, ist hier keine weitere Parametrierung erforderlich.



Notieren Sie sich "E-Adresse" und "A-Adresse" des Motion-Moduls. Diese sind im Anwenderprogramm beim Aufruf des FB 898 - VMC_InitPT entsprechend anzugeben.

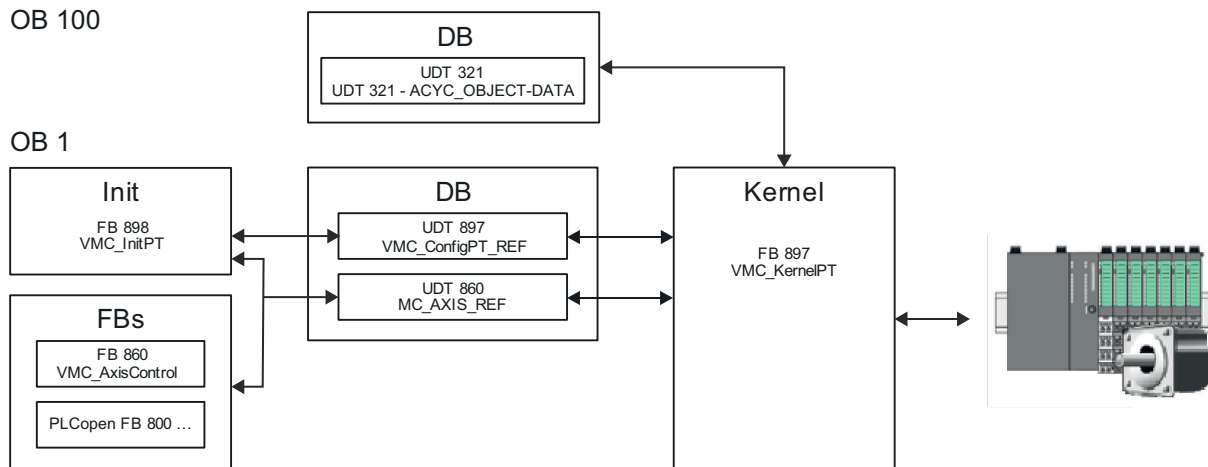


10.6.3 Anwender-Programm

10.6.3.1 Programmstruktur

OB 100

OB 1



■ DB

Für die Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 897 - *VMC_ConfigPT_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs. Spezifische Datenstruktur für System SLIO Pulse Train Modul FM 054-1DA00.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ DB

Für den Kernel-Baustein ist ein Datenbaustein für die Initialparameter anzulegen, welche mittels azyklischer Kommunikation übertragen werden. Im OB 100 sind die Parameter an den Datenbaustein entsprechend zu übergeben.

– UDT 321 - *ACYC_OBJECT-DATA*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Initialparameter des System SLIO Motion-Moduls.

■ FB 898 - *VMC_InitPT*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration einer Achse.
- Spezifischer Baustein für System SLIO Pulse Train Modul FM 054-1DA00.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im *Achs-DB* abzulegen.

■ FB 897 - *VMC_KernelPT*

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit dem Antrieb, verarbeitet die Benutzeraufträge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Spezifischer Baustein für System SLIO Pulse Train Modul FM 054-1DA00.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmeldungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.

- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.
- **PLCopen FB 800 ...**
 - Die PLCopen-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
 - Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: [→ "Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

10.6.3.2 Programmierung

Bibliothek einbinden

1. ➔ Gehen Sie in das "Download Center" von www.yaskawa.eu.com.
2. ➔ Laden Sie die *Simple Motion Control Library*.
Die Bibliothek liegt für die entsprechende TIA Portal Version als gepackte zip-Datei vor.
3. ➔ Starten Sie mit einem Doppelklick auf die Datei ...TIA_Vxx.zip ihr Unzip-Programm, entpacken Sie Dateien und Ordner in ein Arbeitsverzeichnis für das Siemens TIA Portal.
4. ➔ Wechseln Sie im Siemens TIA Portal in die *Projektansicht*.
5. ➔ Wählen Sie auf der rechten Seite die Task-Card "Bibliotheken".
6. ➔ Klicken Sie auf "Globale Bibliothek".
7. ➔ Klicken Sie innerhalb der "*Globalen Bibliothek*" auf die freie Fläche und wählen Sie "*Kontextmenü → Bibliothek dearchivieren*".
8. ➔ Navigieren Sie zu ihrem Arbeitsverzeichnis und laden Sie die Datei ...Simple Motion.zalxx.

Bausteine in Projekt kopieren

- ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*Bausteine*" Ihres Projekts:
 - *SLIO Motion Moduls*:
 - UDT 860 - MC_AXIS_REF
 - UDT 897 - VMC_ConfigPT_REF
 - FB 320 - ACYC_RW
 - FB 321 - ACYC_DS
 - FB 897 - VMC_KernelPT
 - FB 898 - VMC_InitPT
 - *Axis Control*
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

OB 100 für Initialisierung des Motion-Moduls anlegen

1. ➔ Klicken Sie auf "*Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen*".
➔ Das Dialogfenster "*Neuen Baustein hinzufügen*" öffnet sich.
2. ➔ Geben Sie OB 100 an und bestätigen Sie mit [OK].
➔ Der OB 100 wird angelegt.
3. ➔ Öffnen Sie den OB 100.

4. ➔ Geben Sie Ihre Parameter nach folgender Struktur vor:

```
//Parameter
L      Wert
T      DB... .Group
L      B#16#21
T      DB... .Command // 0x11:Lesen, 0x21:Schreiben
L      Wert
T      DB... .Index
L      Wert
T      DB... .Subindex
L      Wert
T      DB... .Write_Length
L      Wert
T      DB... .Data_Write
```



Informationen zu den Parametern finden Sie im Handbuch zu Ihrem System SLIO Motion-Modul bzw in der Beschreibung zu ihrem Antrieb.

Beispielhafte Parametrierung

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Getriebefaktor	1	0x8180	0x2	4	1000000 für Faktor 10000
Software Positionsgrenze positiv	1	0x8480	0x5	4	Maximal 8388607
Software-Positionsgrenze negativ	1	0x8480	0x6	4	Minimal -8388608
Drehzahlregelung - Grenze positiv	1	0x8500	0x4	4	100000 = 10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s * 10000
Drehzahlregelung - Grenze negativ	1	0x8500	0x5	4	-100000 = -10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = -10 U/s * 10000
Beschleunigungsgrenze	1	0x8580	0x4	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Verzögerungsgrenze	1	0x8580	0x6	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Schnellhalt - Verzögerung	1	0x8580	0x3	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Drehzahlregelung Konfiguration	1	0x8500	0x1	4	0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Solldrehzahl über 0x8400-03
Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1...I/O4	1	0x8300	0x3	1	1 für IO1
Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4	1	0x8300	0x4	1	1 für "high on active"
Referenzfahrt Geschwindigkeit V1	1	0x8300	0x6	4	4000 für 0,4 U/s
Referenzfahrt Geschwindigkeit V2	1	0x8300	0x7	4	250 für 0,025 U/s
Referenzfahrt Beschleunigung	1	0x8300	0x8	4	2000 für 0,2 U/s ²
Referenzfahrt Verzögerung	1	0x8300	0x9	4	4000 für 0,4 U/s ²
Konfiguration Digitale Eingabe I/O1	1	0x7100	0x1	0	0 - als Eingang deaktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O1	1	0x7200	0x1	1	1 - als Ausgang aktivieren

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Konfiguration Digitale Eingabe I/O2	1	0x7100	0x2	0	0 - als Eingang deaktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O2	1	0x7200	0x2	1	1 - als Ausgang aktivieren
Konfiguration Digitale Eingabe I/O3	1	0x7100	0x3	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O3	1	0x7200	0x3	0	0 - als Ausgang deaktivieren
Konfiguration Digitale Eingabe I/O4	1	0x7100	0x4	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O4	1	0x7200	0x4	0	0 - als Ausgang deaktivieren
Pulse Train Servo-On digitale Ausgabe I/O1	1	0x8E00	0x8	1	1: Nutze I/O1 für "Servo on"
Pulse Train Servo-On digitale Ausgabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0x9	1	Low Pegel bei aktiviertem DO
Pulse Train Alarm-Reset digitale Ausgabe I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xA	1	2: Nutze I/O2 für "Alarm-Reset"
Pulse Train Alarm-Reset digitale Ausgabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xB	1	1 für "High Pegel" bei aktiviertem DO
Pulse Train In-Position digitale Eingabe I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xC	1	3: Nutze I/O3 für "In-Position"
Pulse Train In-Position digitale Eingabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xD	1	1 für "High Pegel" bei aktiviertem DO
Pulse Train Alarm digitale Eingabe I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xE	1	4: Nutze I/O4 für "Alarm"
Pulse Train Alarm digitale Eingabe Polarität I/O1...I/O4	1	0x8E00	0xF	1	0 für "Low Pegel" bei aktiviertem DI
Pulse Train Konfiguration	1	0x8E00	0x1	4	3 für Inkremental-Encoder-Simulation (A/B)

Achs-DB anlegen

1. ➤ Klicken Sie auf *"Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen"*.
➔ Das Dialogfenster *"Baustein hinzufügen"* öffnet sich.
2. ➤ Wählen Sie den Bausteintyp *"DB Baustein"* und vergeben Sie diesem den Namen *"Axis01"*. Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 1. Geben Sie DB 1 an und legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.
➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

3. ➔ Legen Sie in "Axis01" folgende Variablen an:

- "Config" vom Typ UDT 897 - VMC_ConfigPT_REF.

Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.

- "Axis" vom Typ UDT 860 - MC_AXIS_REF.

Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.

OB 1

Konfiguration der Achse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

1. ➔ FB 898 - VMC_InitPT, DB 898 ➔ ["FB 898 - VMC_InitPT - System SLIO Pulse Train Modul Initialisierung"...Seite 448](#)

2. ➔ Geben Sie unter *InputsStartAddress* bzw. *OutputsStartAddress* die E- bzw. A-Adresse aus der Hardwarekonfiguration des System SLIO Motion-Moduls an.

```
➔ CALL "VMC_InitPT" , "VMC_InitPT_1"
  Enable           := "InitEnable"
  InputsStartAddress := 256 //I address HW config.
  OutputsStartAddress := 256 //O address HW config.
  FactorPosition    := 1.0E+004
  FactorVelocity     := 1.0E+004
  FactorAcceleration := 1.0E+004
  MaxVelocityApp     := 1.0E+001
  MaxAccelerationApp := 1.0E+001
  MaxDecelerationApp :=
  1.0E+001
  Valid             := "InitValid"
  Error              := "InitError"
  ErrorID            := "InitErrorID"
  Config             := DB1.Config
  Axis               := DB1.Axis
```

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an den Antrieb weiter.

➔ FB 897 - VMC_KernelPT, DB 897 ➔ ["FB 897 - VMC_KernelPT - System SLIO Pulse Train Modul Kernel"...Seite 447](#)

```
➔ CALL "VMC_KernelPT" , "VMC_KernelPT_1"
  Init           := "KernelInitReset"
  OBJECT_DATA    := "InitObjectsAxis01".a_IniObjectList
  Config         := "Axis01".Config
  Axis           := "Axis01".Axis
```

Baustein für Bewegungsabläufe beschalten



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC_AxisControl gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an. Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter *Axis* die Referenz zu den Achsdaten im *Achs-DB* angeben.

→ FB 860 - VMC_AxisControl, DB 860 → *"FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Bau-stein Achskontrolle"...Seite 491*

```

➡ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable      := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset       := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute     := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition    := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute     := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity        := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration     := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration     := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive      := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative      := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity      := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration  := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration  := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady        := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled      := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError        := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID      := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning     := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError       := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID     := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed          := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation  := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState     := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition    := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity    := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone          := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy          := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted       := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError         := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID       := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis             := "Axis01".Axis

```

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 100 - Init
- OB 1 - Main
- FB 320 - ACYC_RW
- FB 321 - ACYC_DSVMC_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 897 - VMC_KernelPT mit Instanz-DB
- FB 898 - VMC_InitPT mit Instanz-DB
- UDT 321 - ACYC_OBJECT_DATA
- UDT 860 - MC_Axis_REF
- UDT 897 - VMC_ConfigPT_REF

Zeitlicher Ablauf

1. → Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.
 ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. → Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init* Baustein FB 898 - VMC_InitPT mit *Enable* = TRUE auf.
 ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.
 Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!

3. → Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 897 - VMC_KernelPT zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. → Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

Steuerung des Antriebs über HMI

Sie haben die Möglichkeit über ein HMI Ihren Antrieb zu steuern. Hierzu gibt es für Movicon eine vorgefertigte Symbolbibliothek für den Zugriff auf den VMC_AxisControl Funktionsbaustein. ➔ ["Antrieb über HMI steuern"...Seite 547](#)

10.7 Antriebsspezifische Bausteine

Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

10.7.1 UDT 897 - VMC_ConfigPT_REF - System SLIO Pulse Train Modul Datenstruktur Achskonfiguration

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Informationen zu den Konfigurationsdaten beinhaltet. Die UDT ist speziell angepasst an die Verwendung eines System SLIO Pulse Train Moduls.

10.7.2 FB 897 - VMC_KernelPT - System SLIO Pulse Train Modul Kernel**Beschreibung**

Dieser Baustein setzt die Antriebskommandos für ein System SLIO Pulse Train Modul um und kommuniziert mit dem Antrieb. Je Modul ist eine Instanz dieses FBs zyklisch aufzurufen.



Bitte beachten Sie, dass dieser Baustein intern den SFB 238 aufruft.

Im SPEED7 Studio wird dieser Baustein automatisch in Ihr Projekt eingefügt.

Im Siemens SIMATIC Manager müssen Sie den SFB 238 aus der Motion Control Library in Ihr Projekt kopieren.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Init	INPUT	BOOL	Mit einer Flanke 0-1 wird der Baustein intern zurückgesetzt. Hierbei werden bestehende Bewegungsbefehle abgebrochen und der Baustein wird initialisiert.
Object Data	INPUT	ANY	Zeiger auf einen Datenbaustein mit Initialisierungsdaten, welche bei der azyklischen Kommunikation an das System SLIO Motion-Modul übertragen werden.
Config	IN_OUT	VMC_ConfigPT_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .
Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

10.7.3 FB 898 - VMC_InitPT - System SLIO Pulse Train Modul Initialisierung

Beschreibung

Dieser Baustein dient zur Konfiguration eines System SLIO Pulse Train Moduls und ist für dessen Verwendung speziell angepasst.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
Enable	INPUT	BOOL	Freigabe der Initialisierung
InputsStartAddress	INPUT	INT	Geben Sie hier die "E-Adresse" aus der Hardware-Konfiguration des System SLIO Motion-Moduls an
OutputsStartAddress	INPUT	INT	Geben Sie hier die "A-Adresse" aus der Hardware-Konfiguration des System SLIO Motion-Moduls an
FactorPosition	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzereinheiten [u] in Antriebseinheiten [Inkmente] und zurück. Es gilt: $p_{\text{Inkmente}} = p_{\text{u}} \times \text{FactorPosition}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Getriebefaktor, welchen Sie am Antrieb über das Objekt 0x8180:02 vorgeben. Mit diesem Objekt legen sie die Anzahl der Inkmente je Umdrehung fest.
FactorVelocity	INPUT	REAL	Faktor zur Umrechnung der Geschwindigkeit von Benutzereinheiten [u/s] in Antriebseinheiten [Inkmente/s] und zurück. Es gilt: $v_{\text{Inkmente/s}} = v_{\text{u/s}} \times \text{FactorVelocity}$ Bitte berücksichtigen sie auch den Getriebefaktor, welchen Sie am Antrieb über das Objekt 0x8180:02 vorgeben. Mit diesem Objekt legen sie die Anzahl der Inkmente je Umdrehung fest.

Parameter	Deklaration	Datentyp	Beschreibung
FactorAcceleration	INPUT	REAL	<p>Faktor zur Umrechnung der Beschleunigung von Benutzereinheiten [u/s²] in Antriebseinheiten [10⁻⁴ x Inkremente/s²] und zurück.</p> <p>Es gilt: $10^{-4} \times a_{[\text{Inkremente/s}^2]} = a_{[\text{u/s}^2]} \times \text{FactorAcceleration}$</p> <p>Bitte berücksichtigen sie auch den Getriebefaktor, welchen Sie am Antrieb über das Objekt 0x8180:02 vorgeben. Mit diesem Objekt legen sie die Anzahl der Inkremente je Umdrehung fest.</p>
MaxVelocityApp	INPUT	REAL	<p>Maximale Geschwindigkeit der Applikation [u/s].</p> <p>Die Kommandoingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.</p>
MaxAccelerationApp	INPUT	REAL	<p>Maximale Beschleunigung der Applikation [u/s²].</p> <p>Die Kommandoingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.</p>
MaxDecelerationApp	INPUT	REAL	<p>Maximale Verzögerung der Applikation [u/s²].</p> <p>Die Kommandoingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.</p>
Valid	OUTPUT	BOOL	<p>Initialisierung</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ TRUE: Initialisierung ist gültig.
Error	OUTPUT	BOOL	<ul style="list-style-type: none"> ■ Fehler <ul style="list-style-type: none"> – TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden. Die Achse wird gesperrt.
ErrorID	OUTPUT	WORD	<p>Zusätzliche Fehlerinformationen</p> <p>➔ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen" ...Seite 573</p>
Config	IN_OUT	VMC_ConfigPT_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .
Axis	IN_OUT	MC_AXIS_REF	Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.

11 Einsatz System SLIO Motion-Modul - 2xDC FM 054-1CB00

11.1 Übersicht

Voraussetzung

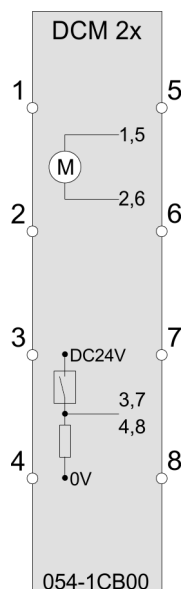
- SPEED7 Studio ab V1.9.0
oder
- Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2 & *Simple Motion Control Library*
oder
- Siemens TIA Portal V 14 & *Simple Motion Control Library*
- System SLIO CPU
- System SLIO 2xDC FM 054-1CB00

Schritte der Projektierung

1. ➔ Hardwarekonfiguration im *SPEED7 Studio*, Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - Projektierung System SLIO CPU.
 - Projektierung 2xDC FM 054-1CB00.
2. ➔ Programmierung im *SPEED7 Studio* Siemens SIMATIC Manager oder Siemens TIA Portal.
 - *Init*-Baustein zur Konfiguration der Achse beschalten.
 - *Kernel*-Baustein zur Parametrierung und Kommunikation mit max. 2 Achsen beschalten.
 - Bausteine für die Bewegungsabläufe beschalten.
 - ➔ "*Demo-Projekte*"...Seite 13

11.2 Beschaltung

Anschlüsse



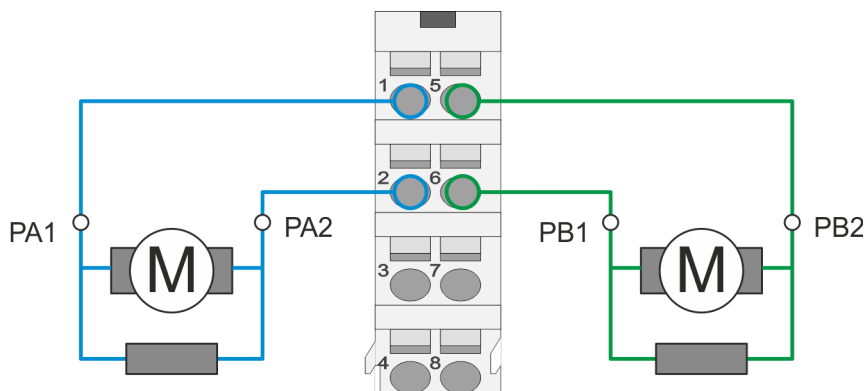
VORSICHT

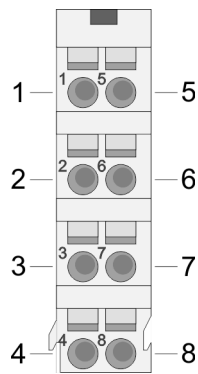
Verletzungsgefahr durch Stromschlag und Beschädigung des Gerätes möglich!

Setzen Sie das System SLIO in einen sicheren, spannungslosen Zustand, bevor Sie mit der Montage, Demontage oder Verdrahtung der System SLIO Module beginnen!

Sie können Drähte mit einem Querschnitt von 0,08mm² bis 1,5mm² anschließen. Für die Anschlussleitungen gelten folgende Anforderungen:

- Für die digitalen E/A-Anschlüsse können bei DIO-Betrieb Einzeladern verwendet werden. Im Encoder-Betrieb sind geschirmte Leitungen zu verwenden.
- Ein Motor ist über geschirmte Leitungen anzuschließen.
- Generell sind Power- und Signalleitungen getrennt voneinander zu verlegen.





Pos.	Funktion	Typ	Beschreibung
1	PA1	A	DC-Motor 1 - Anschluss 1
2	PA2	A	DC-Motor 1 - Anschluss 2
3	I/O1	E/A	Digitaler Ein-/Ausgang 1
4	I/O3	E/A	Digitaler Ein-/Ausgang 3
5	PB1	A	DC-Motor 2 - Anschluss 1
6	PB2	A	DC-Motor 2 - Anschluss 2
7	I/O2	E/A	Digitaler Ein-/Ausgang 2
8	I/O4	E/A	Digitaler Ein-/Ausgang 4

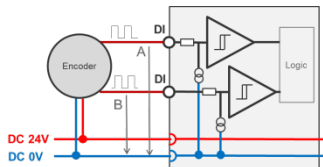


Spannungsversorgung

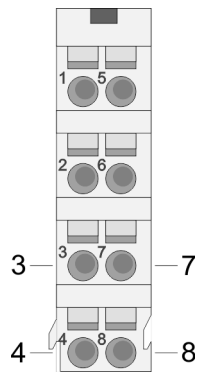
Das Modul ist über den Rückwandbus mit den beiden DC 24V Spannungen Leistungsverorgung für die I/O-Ebene und Elektronikversorgung zu versorgen. Bei der Inbetriebnahme können diese gleichzeitig bzw. muss die Leistungsverorgung für die I/O-Ebene zuerst eingeschaltet werden.

Anschluss eines Encoders

Sie haben die Möglichkeit über I/O1 und I/O3 bzw. I/O2 und I/O4 einen Encoder anzuschließen. Das Modul ermittelt, sofern konfiguriert, aus der Encoder-Rückmeldung die Istwerte von Position, Geschwindigkeit, Beschleunigung und Verzögerung. Ist nur ein Encoder angeschlossen, stehen die nicht benutzten digitalen Ein-/Ausgänge zur freien Verfügung.



Encoder-Modus: 24V HTL-Signal
Phase A und B
100 kHz
4-fach-Auswertung



Pos.	Funktion	Typ	Beschreibung
3	I/O1	E	Encoder-Funktionalität Antrieb 1
4	I/O3	E	Encoder-Funktionalität Antrieb 1
7	I/O2	E	Encoder-Funktionalität Antrieb 2
8	I/O4	E	Encoder-Funktionalität Antrieb 2

E: Eingang, A: Ausgang

11.3 Antriebsprofil

Begriffserklärung

Zustandsma- schine	Das Motion-Modul hat eine Zustandsmaschine implementiert. Den Status der Zustandsmaschine können Sie mit Hilfe von Kommandos steuern.
Zustands- wechsel	Das entsprechende Kommando oder eventuelle Fehler führen zu einem Zustandswechsel.
Zustand	Der Zustand gibt den aktuellen Status der Zustandsmaschine aus.

Kommando Das Absetzen eines Fahr-Auftrags zur Laufzeit mit entsprechendem Funktionsbaustein wird als *Kommando* bezeichnet.

Antriebsprofil

- Das Motion-Modul orientiert sich in der Funktionsweise weitgehend am Antriebsprofil *CiA 402*.
- Das Antriebsprofil *CiA 402* definiert Zustandsmaschine, Betriebsarten und Objekte (Parameter) von Baugruppen für die Antriebstechnik. Nähere Informationen hierzu finden Sie im Handbuch HB300_FM_054-1CB00 - Motion-Modul - 2xDC.
- Für den Einsatz der Bausteinbibliothek ist die *CiA 402* Zustandsmaschine irrelevant. Diese wurde hier in die PLCopen-Zustandsmaschine übergeführt.
➔ ["Zustände"...Seite 567](#)
- Mit folgenden Bausteinen können Sie den Zustand abfragen
 - ➔ ["FB 812 - MC_ReadStatus - PLCopen Status"...Seite 509](#)
 - Parameter *PLCopenState* von ➔ ["FB 860 - VMC_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)



System SLIO Motion-Module

Bitte beachten Sie bei Einsatz von System SLIO Motion-Modulen, dass der direkte Wechsel zwischen *Discrete Motion* und *Continuous Motion* nicht möglich ist. Ein Wechsel kann nur über den Zustand *Standstill* erfolgen!

Adressierung

Das System SLIO Motion-Modul stellt seine Daten über ein Objektverzeichnis zur Verfügung. In diesem sind die Objekte organisiert und durch eine eindeutige Nummer, bestehend aus *Index* und *Subindex* adressierbar. Bei Einsatz der Bibliothek erfolgt der Zugriff auf das Objektverzeichnis mittels der PLCopen-Bausteine. ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

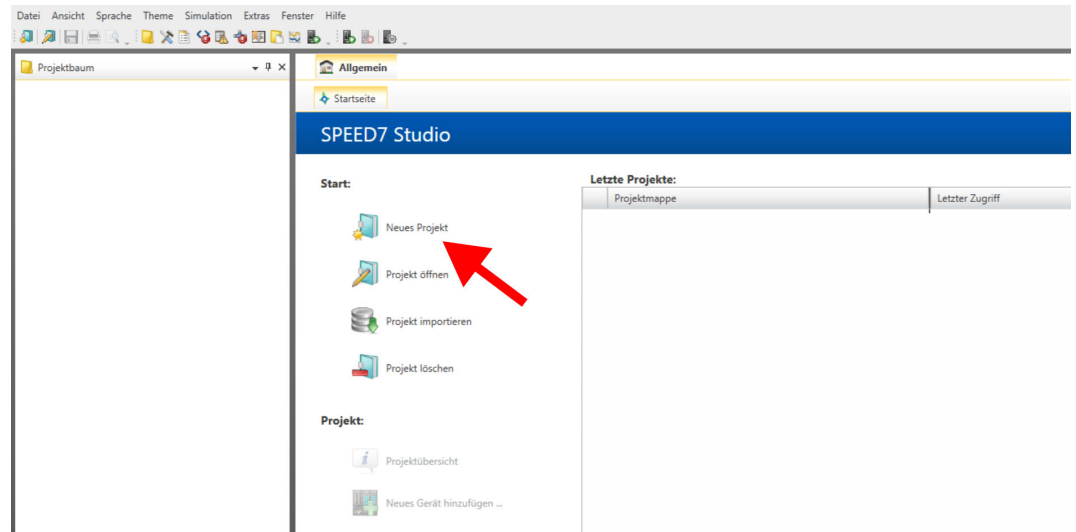
11.4 Einsatz im *SPEED7 Studio*

11.4.1 Hardware-Konfiguration

CPU im Projekt anlegen

Bitte verwenden Sie für die Projektierung das *SPEED7 Studio* ab V1.7.

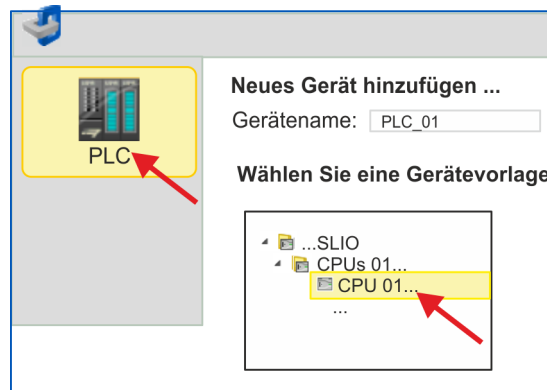
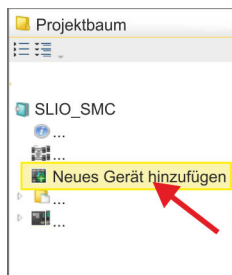
1. ➔ Starten Sie das *SPEED7 Studio*.



2. ➔ Erstellen Sie auf der Startseite mit "Neues Projekt" ein neues Projekt und vergeben Sie einen "Projektname".

➔ Ein neues Projekt wird angelegt und in die Sicht "Geräte und Netze" gewechselt.

3. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Neues Gerät hinzufügen ...".



➔ Es öffnet sich ein Dialog für die Geräteauswahl.

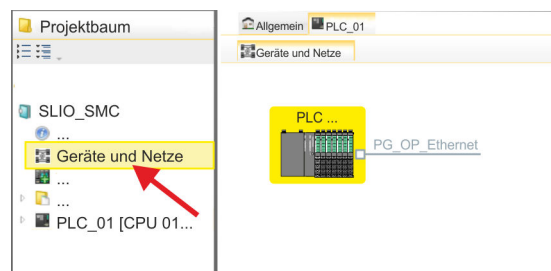
4. ➔ Wählen Sie unter den "Gerätevorlagen" Ihre System SLIO CPU und klicken Sie auf [OK].

➔ Die CPU wird in "Geräte und Netze" eingefügt und die "Gerätekonfiguration" geöffnet.

Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. ➔ Klicken Sie im *Projektbaum* auf "Geräte und Netze".

➔ Sie erhalten eine grafische Objekt-Ansicht Ihrer CPU.



2. ➔ Klicken Sie auf das Netzwerk "PG_OP_Ethernet".

3. ➤ Wählen Sie *"Kontextmenü → Eigenschaften der Schnittstelle"*.
 - ➔ Es öffnet sich ein Dialogfenster. Hier können Sie IP-Adressdaten für Ihren Ethernet-PG/OP-Kanal angeben. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
4. ➤ Bestätigen Sie Ihre Eingabe mit [OK].
 - ➔ Die IP-Adressdaten werden in Ihr Projekt übernommen und in *"Geräte und Netze"* unter *"Lokale Baugruppen"* aufgelistet.

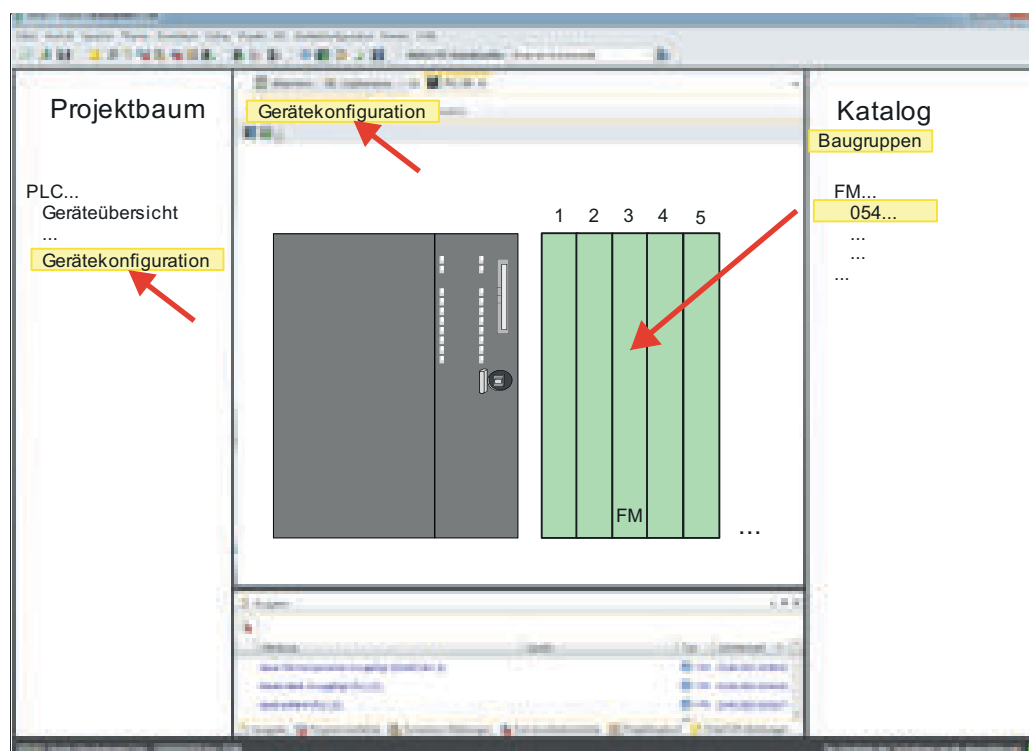
Nach der Übertragung Ihres Projekts ist Ihre CPU über die angegebenen IP-Adressdaten via Ethernet-PG/OP-Kanal erreichbar.

Hardware-Konfiguration der Module

1. ➤ Klicken Sie im *"Projektbaum"* auf *"PLC... > Gerätekonfiguration"*.
2. ➤ Binden Sie in der *"Gerätekonfiguration"* ab Steckplatz 1 Ihre System SLIO Module in der gesteckten Reihenfolge ein. Gehen Sie hierzu in den Hardware-Katalog und ziehen Sie das entsprechende Modul auf die entsprechende Position in der *Gerätekonfiguration*.
3. ➤ Platzieren Sie auf diese Weise auch das Motion-Modul 2xDC FM 054-1CB00. Da die Parametrierung zur Laufzeit über das Anwenderprogramm erfolgt, ist hier keine weitere Parametrierung erforderlich.



Notieren Sie sich *"E-Adresse"* und *"A-Adresse"* des Motion-Moduls. Diese sind im Anwenderprogramm beim Aufruf des FB 896 - VMC_InitDC entsprechend anzugeben.



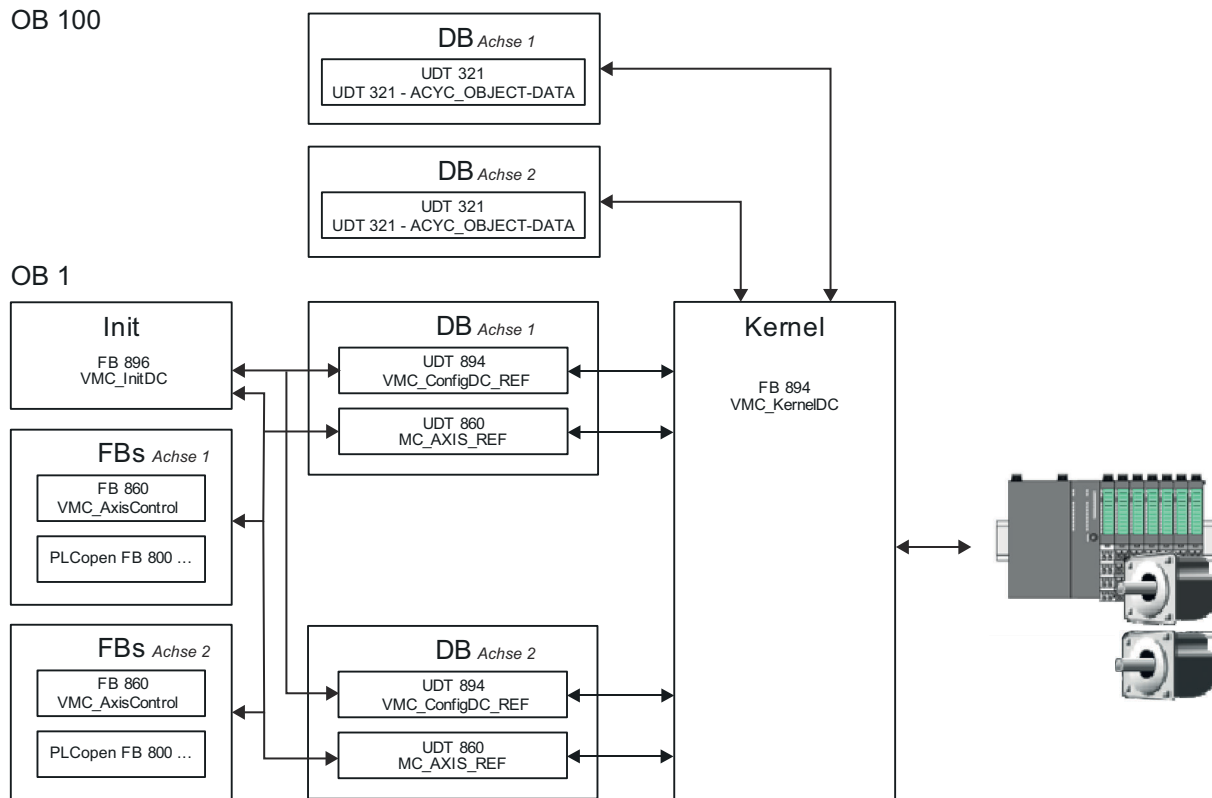
4. ➤ Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"*.

11.4.2 Anwender-Programm

11.4.2.1 Programmstruktur

OB 100

OB 1



■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

– UDT 894 - *VMC_ConfigDC_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.
Spezifische Datenstruktur für System SLIO 2xDC-Modul FM 054-1CB00.

– UDT 860 - *MC_AXIS_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

■ DB

Für den Kernel-Baustein ist für jede Achse ein Datenbaustein für die Initialparameter anzulegen, welche mittels azyklischer Kommunikation übertragen werden. Im OB 100 sind die Parameter an den Datenbaustein entsprechend zu übergeben.

– UDT 321 - *ACYC_OBJECT-DATA*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Initialparameter des System SLIO Motion-Moduls.

■ FB 896 - *VMC_InitDC*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration der Achsen.
- Spezifischer Baustein für System SLIO 2xDC-Modul FM 054-1CB00.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im jeweiligen *Achs-DB* abzu-legen.

■ FB 894 - *VMC_KernelDC*

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit den Achsen, verarbeitet die Benutzerauf-träge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Spezifischer Baustein für System SLIO 2xDC-Modul FM 054-1CB00.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des jeweiligen *Achs-DB*.

■ FB 860 - *VMC_AxisControl*

- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmel-dungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

■ PLCopen FB 800 ...

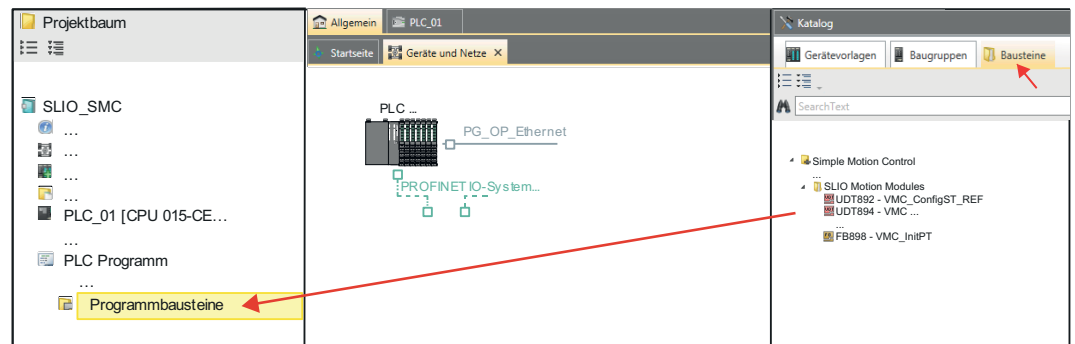
- Die *PLCopen*-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ "Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489

11.4.2.2 Programmierung

Bausteine in Projekt kopieren



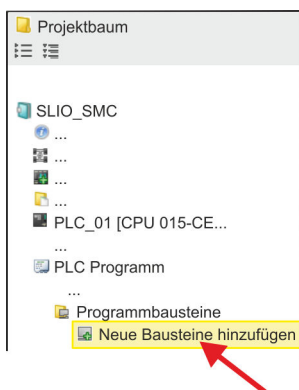
Öffnen Sie im "Katalog" unter "Bausteine" "Simple Motion Control" und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "Programmbausteine" des Projektbaums:

- **SLIO Motion Moduls:**
 - UDT 894 - VMC_ConfigDC_REF
 - FB 894 - VMC_KernelDC
 - FB 896 - VMC_InitDC
- **Axis Control**
 - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

Hierbei werden folgende Bausteine automatisch dem Projekt hinzugefügt:

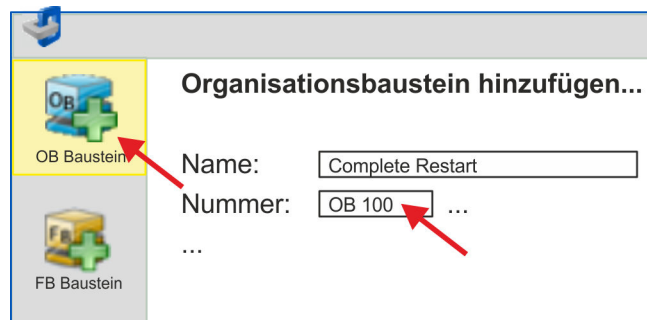
- FB 320 - ACYC_RW
- FB 321 - ACYC_DS
- FB 895 - SystemDC
- UDT 321 - ACYC_OBJECT-DATA
- UDT 860 - MC_AXIS_REF

OB 100 für Initialisierung des Motion-Moduls anlegen



1. Klicken Sie auf "Projektbaum → ...CPU... → PLC-Programm → Programmbausteine → *Neuen Baustein hinzufügen*".

➔ Das Dialogfenster "Baustein hinzufügen" öffnet sich.



2. Geben Sie OB 100 an und bestätigen Sie mit [OK].

➔ Der OB 100 wird angelegt und geöffnet.

3. → Geben Sie für die entsprechende Achse Ihre Parameter nach folgender Struktur vor:

```
//Parameter
L      Wert
T      DB... .Group
L      B#16#21
T      DB... .Command // 0x11:Lesen, 0x21:Schreiben
L      Wert
T      DB... .Index
L      Wert
T      DB... .Subindex
L      Wert
T      DB... .Write_Length
L      Wert
T      DB... .Data_Write
```



Informationen zu den Parametern finden Sie im Handbuch zu Ihrem System SLIO Motion-Modul bzw in der Beschreibung zu ihrem Antrieb.

Beispielhafte Parametrierung

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Getriebefaktor Achse 1	1	0x8180	0x2	4	10000000 für Faktor 10000
Software Positionsgrenze positiv Achse 1	1	0x8480	0x5	4	Maximal 8388607
Software-Positionsgrenze negativ Achse 1	1	0x8480	0x6	4	Minimal -8388608
Drehzahlregelung - Grenze positiv Achse 1	1	0x8500	0x4	4	$100000 = 10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s} * 10000$
Drehzahlregelung - Grenze negativ Achse 1	1	0x8500	0x5	4	$-100000 = -10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = -10 \text{ U/s} * 10000$
Beschleunigungsgrenze Achse 1	1	0x8580	0x4	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$
Verzögerungsgrenze Achse 1	1	0x8580	0x6	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$
Schnellhalt - Verzögerung Achse 1	1	0x8580	0x3	4	$100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$
Drehzahlregelung Konfiguration Achse 1	1	0x8500	0x1	4	0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Solldrehzahl über 0x8400-03
Schleppfehlergrenze Fehler Achse 1	1	0x8480	0xC	4	$10000 = 1 \text{ Umdrehung} * \text{Getriebefaktor} = 1 * 10000$
Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1...I/O4 Achse 1	1	0x8300	0x3	1	0 für Deaktivierung Referenzfahrt Eingang
Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4 Achse 1	1	0x8300	0x4	1	1 für „high on active“

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Referenzfahrt Geschwindigkeit V1 Achse 1	1	0x8300	0x6	4	4000 für 0,4 U/s
Referenzfahrt Geschwindigkeit V2 Achse 1	1	0x8300	0x7	4	250 für 0,025 U/s
Referenzfahrt Beschleunigung Achse 1	1	0x8300	0x8	4	2000 für 0,2 U/s ²
Referenzfahrt Verzögerung Achse 1	1	0x8300	0x9	4	4000 für 0,4 U/s ²
Motor Strom max. Achse 1	1	0x8C00	0x4	2	3000 für 3000 mA
Stromgrenze positiv Achse 1	1	0x8600	0x4	4	1500 für 1500 mA
Stromgrenze negativ Achse 1	1	0x8600	0x5	4	1500 für 1500 mA
Stromregelung Filter Faktor Achse 1	1	0x8600	0x9	2	1
Encoder Rückführung Konfiguration Achse 1	1	0x8F00	0x1	4	1 für Encoder aktivieren
Encoder Auflösung Achse 1	1	0x8F00	0x3	2	2000
Motor Geschwindigkeitskonstante Achse 1	1	0x8C00	0x9	2	3500 [0,1 U/V]
Drehzahlregelung P-Anteil Achse 1	1	0x8500	0xB	2	2000
Konfiguration Digitale Eingabe I/O1	1	0x7100	0x1	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O1	1	0x7200	0x1	1	0 - als Ausgang deaktivieren
Konfiguration Digitale Eingabe I/O2	1	0x7100	0x2	1	1 - als Eingang aktivieren
Konfiguration Digitale Ausgabe I/O2	1	0x7200	0x2	0	0 - als Ausgang deaktivieren
Getriebefaktor Achse 2	1	0x9180	0x2	4	1000000 für Faktor 10000
Software Positionsgrenze positiv Achse 2	1	0x9480	0x5	4	Maximal 8388607
Software-Positionsgrenze negativ Achse 2	1	0x9480	0x6	4	Minimal -8388608
Drehzahlregelung - Grenze positiv Achse 2	1	0x9500	0x4	4	100000 = 10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s * 10000
Drehzahlregelung - Grenze negativ Achse 2	1	0x9500	0x5	4	-100000 = -10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = -10 U/s * 10000
Beschleunigungsgrenze Achse 2	1	0x9580	0x4	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Verzögerungsgrenze Achse 2	1	0x9580	0x6	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Schnellhalt - Verzögerung Achse 2	1	0x9580	0x3	4	100000 = 10 U/s ² * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s ² * 10000
Drehzahlregelung Konfiguration Achse 2	1	0x9500	0x1	4	0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Sollzahl über 0x9400-03

Parameter	Group	Index	Sub-index	Write Length	Data_Write - Beispielwerte Abhängig von Motor und der Applikation
Schleppfehlergrenze Fehler Achse 2	1	0x9480	0xC	4	10000 = 1 Umdrehung * <i>Getriebefaktor</i> = 1 * 10000
Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1...I/O4 Achse 2	1	0x9300	0x3	1	0 für Deaktivierung Referenzfahrt Eingang
Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4 Achse 2	1	0x9300	0x4	1	1 für "high on active"
Referenzfahrt Geschwindigkeit V1 Achse 2	1	0x9300	0x6	4	4000 für 0,4 U/s
Referenzfahrt Geschwindigkeit V2 Achse 2	1	0x9300	0x7	4	250 für 0,025 U/s
Referenzfahrt Beschleunigung Achse 2	1	0x9300	0x8	4	2000 für 0,2 U/s²
Referenzfahrt Verzögerung Achse 2	1	0x9300	0x9	4	4000 für 0,4 U/s²
Motor Strom max. Achse 2	1	0x9C00	0x4	2	3000 für 3000 mA
Stromgrenze positiv Achse 2	1	0x9600	0x4	4	1500 für 1500 mA
Stromgrenze negativ Achse 2	1	0x9600	0x5	4	1500 für 1500 mA
Stromregelung Filter Faktor Achse 2	1	0x9600	0x9	2	1
Encoder Rückführung Konfiguration Achse 2	1	0x9F00	0x1	4	1 für Encoder aktivieren
Encoder Auflösung Achse 2	1	0x9F00	0x3	2	2000
Motor Geschwindigkeitskonstante Achse 2	1	0x9C00	0x9	2	3500 [0,1 U/V]
Drehzahlregelung P-Anteil Achse 2	1	0x9500	0xB	2	2000

Achs-DB anlegen

1. ➔ Fügen Sie Ihrem Projekt je Achse einen neuen DB als *Achs-DB* hinzu. Klicken Sie hierzu im *Projektbaum* innerhalb der CPU unter "*PLC-Programm*", "*Programmbausteine*" auf "*Neuen Baustein hinzufügen*", wählen Sie den Bausteintyp "*DB Baustein*" und vergeben Sie diesem den Namen "Axis01". Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB1.

➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.

2. ➔
 - Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 894 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
 - Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.

➔

Axis01 [DB1]

Bausteinstruktur

	Adr...	Name	Datentyp	...
	...	Config	UDT	[894]
	...	Axis	UDT	[860]

OB 1

Konfiguration der Achse

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

1. ➔ FB 896 - VMC_InitDC, DB 896 ➔ ["FB 896 - VMC_InitDC - System SLIO 2xDC-Modul Initialisierung"...Seite 486](#)
2. ➔ Geben Sie unter *InputsStartAddress* bzw. *OutputsStartAddress* die E- bzw. A-Adresse aus der Hardwarekonfiguration des System SLIO Motion-Moduls an.
3. ➔ Geben Sie für die gewünschte Achse die entsprechenden Werte vor.


```
➔ CALL "VMC_InitDC" , "VMC_InitDC_1"
      Enable                := "InitEnable"
      InputsStartAddress    := 256 //I address HW config.
      OutputsStartAddress   := 256 //O address HW config.
      M1_FactorPosition     := 1.0E+004
      M1_FactorVelocity     := 1.0E+004
      M1_FactorAcceleration := 1.0E+004
      M1_MaxVelocityApp     := 1.0E+001
      M1_MaxAccelerationApp := 1.0E+001
      M1_MaxDecelerationApp := 1.0E+001
      M1_CurrentSetpoint    := 2000
      M2_FactorPosition     := 1.0E+004
      M2_FactorVelocity     := 1.0E+004
      M2_FactorAcceleration := 1.0E+004
      M2_MaxVelocityApp     := 1.0E+001
      M2_MaxAccelerationApp := 1.0E+001
      M2_MaxDecelerationApp := 1.0E+001
      M2_CurrentSetpoint    := 2000
      Valid                 := "InitValid"
      Error                  := "InitError"
      ErrorID                := "InitErrorID"
      M1_Config              := DB1.Config
      M1_Axis                 := DB1.Axis
      M2_Config              := DB2.Config
      M2_Axis                 := DB2.Axis
```

Kernel für Achse beschalten

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an die entsprechende Achse weiter.

- ➔ FB 894 - VMC_KernelDC, DB 894 ➔ ["FB 894- VMC_KernelDC - System SLIO 2xDC-Modul Kernel"...Seite 485](#)
- ```
➔ CALL "VMC_KernelDC" , "VMC_KernelDC_1"
 Init := "KernelInitReset"
 M1_OBJECT_DATA := "InitObjectsAxis01".a_IniObjectList
 M2_OBJECT_DATA := "InitObjectsAxis02".a_IniObjectList
 M1_Config := "Axis01".Config
 M1_Axis := "Axis01".Axis
 M2_Config := "Axis02".Config
 M2_Axis := "Axis02".Axis
```

## Baustein für Bewegungsabläufe beschalten



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC\_AxisControl für eine Achse gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter *Axis* für die gewünschte Achse die Referenz zu den Achsdaten im Achs-DB angeben.

→ FB 860 - VMC\_AxisControl, DB 860 → *"FB 860 - VMC\_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491*

```

➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis := "Axis01".Axis

```

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 100 - Init
- OB 1 - Main
- FB 320 - ACYC\_RW
- FB 321 - ACYC\_DSVMC\_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 894 - VMC\_KernelDC mit Instanz-DB
- FB 895 - VMC\_SystemDC
- FB 896 - VMC\_InitDC mit Instanz-DB
- UDT 321 - ACYC\_OBJECT\_DATA
- UDT 860 - MC\_Axis\_REF
- UDT 894 - VMC\_ConfigDC\_REF

**Zeitlicher Ablauf**

1. ➔ Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.  
Näheres zur Übertragung Ihres Projekt finden Sie in der Onlinehilfe zum *SPEED7 Studio*.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 896 - VMC\_InitDC mit *Enable* = TRUE auf.  
➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.  
Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



*Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!*

3. ➔ Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 894 - VMC\_KernelDC zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. ➔ Programmieren Sie für die entsprechende Achse Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC\_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

## 11.5 Einsatz im Siemens SIMATIC Manager

### 11.5.1 Voraussetzung

**Übersicht**

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung den Siemens SIMATIC Manager ab V 5.5 SP2.
- Die Projektierung der System SLIO CPU erfolgt im Siemens SIMATIC Manager in Form des virtuellen PROFINET IO Devices *"SLIO CPU"*. Das *"SLIO System"* ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

#### IO Device *"... SLIO System"* installieren

Die Installation des PROFINET IO Devices *"... SLIO CPU"* im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Gehen Sie in das *"Download Center"* von [www.yaskawa.eu.com](http://www.yaskawa.eu.com).
2. ➔ Laden Sie unter *"GSDML SLIO"* die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➔ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➔ Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens.
5. ➔ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➔ Gehen Sie auf *"Extras → GSD-Dateien installieren"*.
7. ➔ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.  
➔ Nach der Installation finden Sie das entsprechende PROFINET IO Device unter *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System"*.

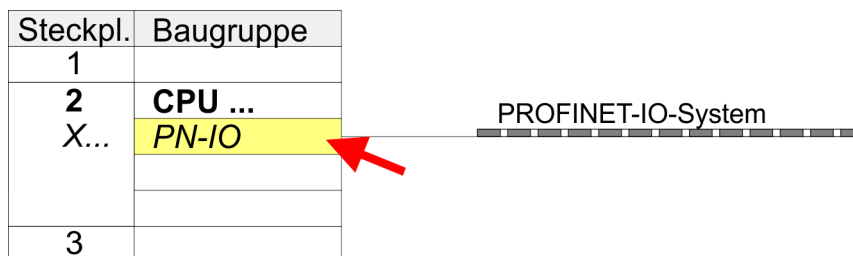
## 11.5.2 Hardware-Konfiguration

### CPU im Projekt anlegen

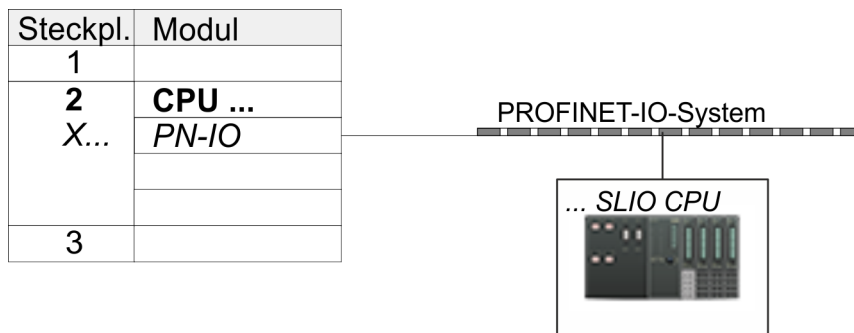
| Steckpl.. | Baugruppe              |
|-----------|------------------------|
| 1         |                        |
| <b>2</b>  | <b>CPU 315-2 PN/DP</b> |
| X1        | MPI/DP                 |
| X2        | PN-IO                  |
| X2...     | Port 1                 |
| X2...     | Port 2                 |
| 3         |                        |

Um kompatibel mit dem Siemens SIMATIC Manager zu sein, sind folgende Schritte durchzuführen:

1. Starten Sie den Hardware-Konfigurator von Siemens mit einem neuen Projekt.
2. Fügen Sie aus dem Hardware-Katalog eine Profilschiene ein.
3. Platzieren Sie auf "Slot"-Nummer 2 die CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14 V3.2).
4. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU.
5. Wählen Sie "Kontextmenü → PROFINET IO-System einfügen".



6. Legen Sie mit [Neu] ein neues Subnetz an und vergeben Sie gültige IP-Adress-Daten.
7. Klicken Sie auf das Submodul "PN-IO" der CPU und öffnen Sie mit "Kontextmenü → Objekteigenschaften" den Eigenschafts-Dialog.
8. Geben Sie unter "Allgemein" einen "Gerätenamen" an. Der Geräte name muss eindeutig am Ethernet-Subnetz sein.



| Steckpl. | Baugruppe        | Bestellnummer |  |
|----------|------------------|---------------|--|
| 0        | ... SLIO CPU ... | 015-...       |  |
| X2       | 015-...          |               |  |
| 1        |                  |               |  |
| 2        |                  |               |  |
| 3        |                  |               |  |
| ...      |                  |               |  |

9. Navigieren Sie im Hardware-Katalog in das Verzeichnis *"PROFINET IO → Weitere Feldgeräte → I/O → ... SLIO System"* und binden Sie z.B. das IO-Device *"015-CEFPR01 CPU"* an Ihr PROFINET-System an.
- ➔ In der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device *"... SLIO CPU"* ist auf Steckplatz 0 die CPU bereits vorplatziert. Ab Steckplatz 1 können Sie Ihre System SLIO Module platzieren.

#### Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

| Steckpl. | Modul            |
|----------|------------------|
| 1        |                  |
| 2        | <b>CPU ...</b>   |
| X...     | <b>PN-IO</b>     |
|          |                  |
| 3        |                  |
| 4        | <b>343-1EX30</b> |
| 5        |                  |
| ...      |                  |

- Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (SIMATIC 300 \ CP 300 \ Industrial Ethernet \ CP 343-1 \ 6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
- Öffnen Sie durch Doppelklick auf den CP 343-1EX30 den Eigenschaften-Dialog und geben Sie für den CP unter *"Eigenschaften"* IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.
- Ordnen Sie den CP einem *"Subnetz"* zu. Ohne Zuordnung werden die IP-Adress-Daten nicht übernommen!

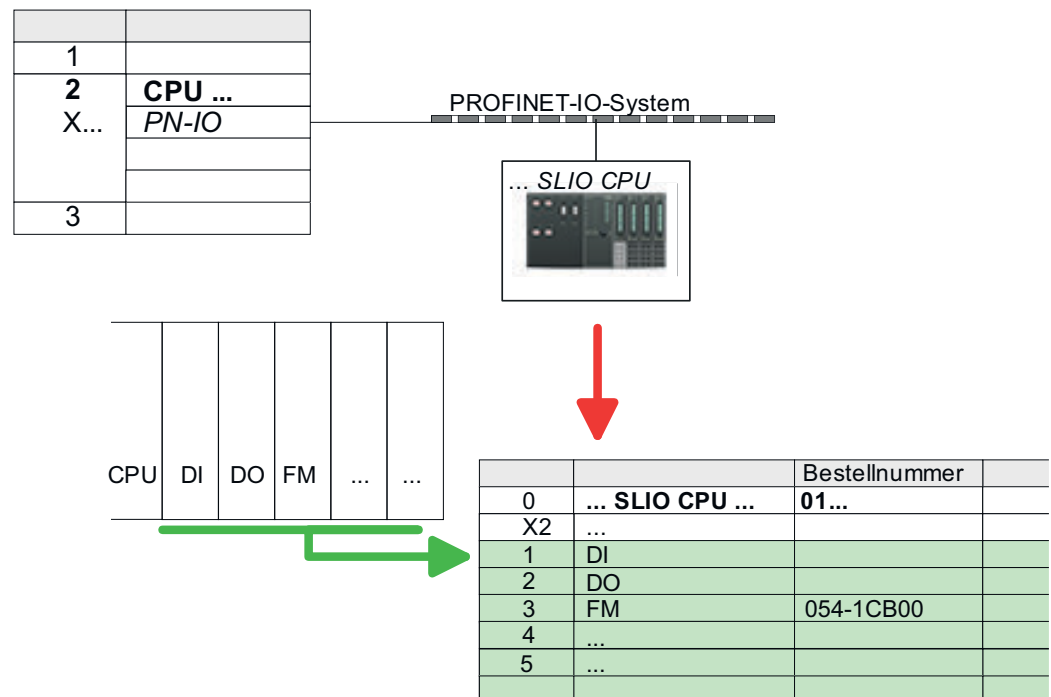
#### Hardware-Konfiguration - I/O-Module

- Binden Sie in der Steckplatzübersicht des PROFINET-IO-Device *"... SLIO CPU"* ab Steckplatz 1 Ihre System SLIO Module in der gesteckten Reihenfolge ein. Gehen Sie hierzu in den Hardware-Katalog und ziehen Sie das entsprechende Modul auf die entsprechende Position in der Steckplatzübersicht.
- Platzieren Sie auf diese Weise auch das Motion-Modul 2xDC FM 054-1CB00. Da die Parametrierung zur Laufzeit über das Anwenderprogramm erfolgt, ist hier keine weitere Parametrierung erforderlich.



Notieren Sie sich *"E-Adresse"* und *"A-Adresse"* des Motion-Moduls. Diese sind im Anwenderprogramm beim Aufruf des FB 896 - VMC\_InitDC entsprechend anzugeben.

Einsatz im Siemens SIMATIC Manager &gt; Anwender-Programm

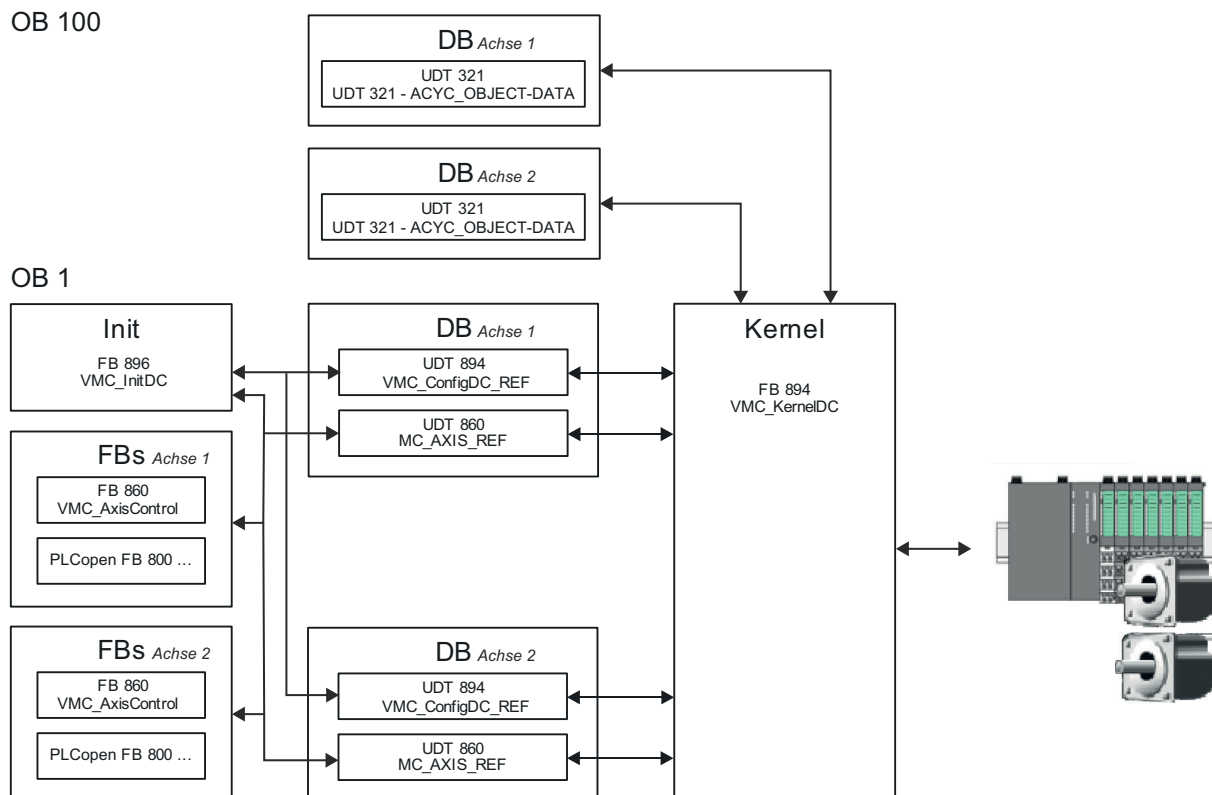


## 11.5.3 Anwender-Programm

### 11.5.3.1 Programmstruktur

OB 100

OB 1



#### ■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

- UDT 894 - *VMC\_ConfigDC\_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.  
Spezifische Datenstruktur für System SLIO 2xDC-Modul FM 054-1CB00.

- UDT 860 - *MC\_AXIS\_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

#### ■ DB

Für den Kernel-Baustein ist für jede Achse ein Datenbaustein für die Initialparameter anzulegen, welche mittels azyklischer Kommunikation übertragen werden. Im OB 100 sind die Parameter an den Datenbaustein entsprechend zu übergeben.

- UDT 321 - *ACYC\_OBJECT-DATA*

- Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Initialparameter des System SLIO Motion-Moduls.

#### ■ FB 896 - *VMC\_InitDC*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration der Achsen.
- Spezifischer Baustein für System SLIO 2xDC-Modul FM 054-1CB00.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im jeweiligen *Achs-DB* abzu-legen.

#### ■ FB 894 - *VMC\_KernelDC*

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit den Achsen, verarbeitet die Benutzerauf-träge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Spezifischer Baustein für System SLIO 2xDC-Modul FM 054-1CB00.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des jeweiligen *Achs-DB*.

#### ■ FB 860 - *VMC\_AxisControl*

- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmel-dungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC\_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

#### ■ PLCopen FB 800 ...

- Die PLCopen-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: [↪ "Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

### 11.5.3.2 Programmierung

#### Bibliothek einbinden

1. ➞ Gehen Sie in das Download Center von [www.yaskawa.eu.com](http://www.yaskawa.eu.com).
2. ➞ Laden Sie die *Simple Motion Control Library*.

**Bausteine in Projekt kopieren**

3. Öffnen Sie mit *"Datei → Dearchivieren"* das Dialogfenster zur Auswahl der ZIP-Datei.
  4. Wählen Sie die entsprechende ZIP-Datei an und klicken Sie auf [Öffnen].
  5. Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang mit [OK].
- Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in *"Bausteine"* Ihres Projekts:
- *SLIO Motion Moduls:*
    - UDT 860 - MC\_AXIS\_REF
    - UDT 894 - VMC\_ConfigDC\_REF
    - FB 320 - ACYC\_RW
    - FB 321 - ACYC\_DS
    - FB 894 - VMC\_KernelDC
    - FB 895 - SystemDC
    - FB 896 - VMC\_InitDC
  - *Axis Control*
    - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

**OB 100 für Initialisierung des Motion-Moduls anlegen**

1. Klicken Sie in Ihrem Projekt auf *"Bausteine"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Organisationsbaustein"*.  
➔ Das Dialogfenster *"Eigenschaften Organisationsbaustein"* öffnet sich.
2. Fügen Sie den OB 100 Ihrem Projekt hinzu.
3. Öffnen Sie den OB 100.
4. Geben Sie für die entsprechende Achse Ihre Parameter nach folgender Struktur vor:

```
//Parameter
L Wert
T DB... .Group
L B#16#21
T DB... .Command // 0x11:Lesen, 0x21:Schreiben
L Wert
T DB... .Index
L Wert
T DB... .Subindex
L Wert
T DB... .Write_Length
L Wert
T DB... .Data_Write
```



Informationen zu den Parametern finden Sie im Handbuch zu Ihrem System SLIO Motion-Modul bzw in der Beschreibung zu ihrem Antrieb.

**Beispielhafte Parametrierung**

| Parameter              | Group | Index  | Sub-index | Write Length | Data_Write - Beispielwerte<br>Abhängig von Motor und der Applikation |
|------------------------|-------|--------|-----------|--------------|----------------------------------------------------------------------|
| Getriebefaktor Achse 1 | 1     | 0x8180 | 0x2       | 4            | 10000000 für Faktor 10000                                            |



| Parameter                                                     | Group | Index  | Sub-index | Write Length | Data_Write - Beispielwerte<br>Abhängig von Motor und der Applikation                                           |
|---------------------------------------------------------------|-------|--------|-----------|--------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Software Positionsgrenze positiv Achse 1                      | 1     | 0x8480 | 0x5       | 4            | Maximal 8388607                                                                                                |
| Software-Positionsgrenze negativ Achse 1                      | 1     | 0x8480 | 0x6       | 4            | Minimal -8388608                                                                                               |
| Drehzahlregelung - Grenze positiv Achse 1                     | 1     | 0x8500 | 0x4       | 4            | 100000 = 10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s * 10000                                                       |
| Drehzahlregelung - Grenze negativ Achse 1                     | 1     | 0x8500 | 0x5       | 4            | -100000 = -10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = -10 U/s * 10000                                                    |
| Beschleunigungsgrenze Achse 1                                 | 1     | 0x8580 | 0x4       | 4            | 100000 = 10 U/s <sup>2</sup> * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s <sup>2</sup> * 10000                             |
| Verzögerungsgrenze Achse 1                                    | 1     | 0x8580 | 0x6       | 4            | 100000 = 10 U/s <sup>2</sup> * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s <sup>2</sup> * 10000                             |
| Schnellhalt - Verzögerung Achse 1                             | 1     | 0x8580 | 0x3       | 4            | 100000 = 10 U/s <sup>2</sup> * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s <sup>2</sup> * 10000                             |
| Drehzahlregelung Konfiguration Achse 1                        | 1     | 0x8500 | 0x1       | 4            | 0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Sollzahl über 0x8400-03 |
| Schleppfehlergrenze Fehler Achse 1                            | 1     | 0x8480 | 0xC       | 4            | 10000 = 1 Umdrehung * <i>Getriebefaktor</i> = 1 * 10000                                                        |
|                                                               |       |        |           |              |                                                                                                                |
| Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1...I/O4 Achse 1           | 1     | 0x8300 | 0x3       | 1            | 0 für Deaktivierung Referenzfahrt Eingang                                                                      |
| Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4 Achse 1 | 1     | 0x8300 | 0x4       | 1            | 1 für „high on active“                                                                                         |
| Referenzfahrt Geschwindigkeit V1 Achse 1                      | 1     | 0x8300 | 0x6       | 4            | 4000 für 0,4 U/s                                                                                               |
| Referenzfahrt Geschwindigkeit V2 Achse 1                      | 1     | 0x8300 | 0x7       | 4            | 250 für 0,025 U/s                                                                                              |
| Referenzfahrt Beschleunigung Achse 1                          | 1     | 0x8300 | 0x8       | 4            | 2000 für 0,2 U/s <sup>2</sup>                                                                                  |
| Referenzfahrt Verzögerung Achse 1                             | 1     | 0x8300 | 0x9       | 4            | 4000 für 0,4 U/s <sup>2</sup>                                                                                  |
|                                                               |       |        |           |              |                                                                                                                |
| Motor Strom max. Achse 1                                      | 1     | 0x8C00 | 0x4       | 2            | 3000 für 3000 mA                                                                                               |
| Stromgrenze positiv Achse 1                                   | 1     | 0x8600 | 0x4       | 4            | 1500 für 1500 mA                                                                                               |
| Stromgrenze negativ Achse 1                                   | 1     | 0x8600 | 0x5       | 4            | 1500 für 1500 mA                                                                                               |
| Stromregelung Filter Faktor Achse 1                           | 1     | 0x8600 | 0x9       | 2            | 1                                                                                                              |
| Encoder Rückführung Konfiguration Achse 1                     | 1     | 0x8F00 | 0x1       | 4            | 1 für Encoder aktivieren                                                                                       |
| Encoder Auflösung Achse 1                                     | 1     | 0x8F00 | 0x3       | 2            | 2000                                                                                                           |
| Motor Geschwindigkeitskonstante Achse 1                       | 1     | 0x8C00 | 0x9       | 2            | 3500 [0,1 U/V]                                                                                                 |
| Drehzahlregelung P-Anteil Achse 1                             | 1     | 0x8500 | 0xB       | 2            | 2000                                                                                                           |
|                                                               |       |        |           |              |                                                                                                                |
| Konfiguration Digitale Eingabe I/O1                           | 1     | 0x7100 | 0x1       | 1            | 1 - als Eingang aktivieren                                                                                     |

| Parameter                                                     | Group | Index  | Sub-index | Write Length | Data_Write - Beispielwerte<br>Abhängig von Motor und der Applikation                                               |
|---------------------------------------------------------------|-------|--------|-----------|--------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Konfiguration Digitale Ausgabe I/O1                           | 1     | 0x7200 | 0x1       | 1            | 0 - als Ausgang deaktivieren                                                                                       |
| Konfiguration Digitale Eingabe I/O2                           | 1     | 0x7100 | 0x2       | 1            | 1 - als Eingang aktivieren                                                                                         |
| Konfiguration Digitale Ausgabe I/O2                           | 1     | 0x7200 | 0x2       | 0            | 0 - als Ausgang deaktivieren                                                                                       |
|                                                               |       |        |           |              |                                                                                                                    |
| Getriebefaktor Achse 2                                        | 1     | 0x9180 | 0x2       | 4            | 10000000 für Faktor 10000                                                                                          |
| Software Positionsgrenze positiv Achse 2                      | 1     | 0x9480 | 0x5       | 4            | Maximal 8388607                                                                                                    |
| Software-Positionsgrenze negativ Achse 2                      | 1     | 0x9480 | 0x6       | 4            | Minimal -8388608                                                                                                   |
| Drehzahlregelung - Grenze positiv Achse 2                     | 1     | 0x9500 | 0x4       | 4            | 100000 = 10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s * 10000                                                           |
| Drehzahlregelung - Grenze negativ Achse 2                     | 1     | 0x9500 | 0x5       | 4            | -100000 = -10 U/s * <i>Getriebefaktor</i> = -10 U/s * 10000                                                        |
| Beschleunigungsgrenze Achse 2                                 | 1     | 0x9580 | 0x4       | 4            | 100000 = 10 U/s <sup>2</sup> * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s <sup>2</sup> * 10000                                 |
| Verzögerungsgrenze Achse 2                                    | 1     | 0x9580 | 0x6       | 4            | 100000 = 10 U/s <sup>2</sup> * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s <sup>2</sup> * 10000                                 |
| Schnellhalt - Verzögerung Achse 2                             | 1     | 0x9580 | 0x3       | 4            | 100000 = 10 U/s <sup>2</sup> * <i>Getriebefaktor</i> = 10 U/s <sup>2</sup> * 10000                                 |
| Drehzahlregelung Konfiguration Achse 2                        | 1     | 0x9500 | 0x1       | 4            | 0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Solldrehzahl über 0x9400-03 |
| Schleppfehlergrenze Fehler Achse 2                            | 1     | 0x9480 | 0xC       | 4            | 10000 = 1 Umdrehung * <i>Getriebefaktor</i> = 1 * 10000                                                            |
|                                                               |       |        |           |              |                                                                                                                    |
| Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1...I/O4 Achse 2           | 1     | 0x9300 | 0x3       | 1            | 0 für Deaktivierung Referenzfahrt Eingang                                                                          |
| Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4 Achse 2 | 1     | 0x9300 | 0x4       | 1            | 1 für "high on active"                                                                                             |
| Referenzfahrt Geschwindigkeit V1 Achse 2                      | 1     | 0x9300 | 0x6       | 4            | 4000 für 0,4 U/s                                                                                                   |
| Referenzfahrt Geschwindigkeit V2 Achse 2                      | 1     | 0x9300 | 0x7       | 4            | 250 für 0,025 U/s                                                                                                  |
| Referenzfahrt Beschleunigung Achse 2                          | 1     | 0x9300 | 0x8       | 4            | 2000 für 0,2 U/s <sup>2</sup>                                                                                      |
| Referenzfahrt Verzögerung Achse 2                             | 1     | 0x9300 | 0x9       | 4            | 4000 für 0,4 U/s <sup>2</sup>                                                                                      |
|                                                               |       |        |           |              |                                                                                                                    |
| Motor Strom max. Achse 2                                      | 1     | 0x9C00 | 0x4       | 2            | 3000 für 3000 mA                                                                                                   |
| Stromgrenze positiv Achse 2                                   | 1     | 0x9600 | 0x4       | 4            | 1500 für 1500 mA                                                                                                   |
| Stromgrenze negativ Achse 2                                   | 1     | 0x9600 | 0x5       | 4            | 1500 für 1500 mA                                                                                                   |
| Stromregelung Filter Faktor Achse 2                           | 1     | 0x9600 | 0x9       | 2            | 1                                                                                                                  |
| Encoder Rückführung Konfiguration Achse 2                     | 1     | 0x9F00 | 0x1       | 4            | 1 für Encoder aktivieren                                                                                           |
| Encoder Auflösung Achse 2                                     | 1     | 0x9F00 | 0x3       | 2            | 2000                                                                                                               |

| Parameter                               | Group | Index  | Sub-index | Write Length | Data_Write - Beispielwerte<br>Abhängig von Motor und der Applikation |
|-----------------------------------------|-------|--------|-----------|--------------|----------------------------------------------------------------------|
| Motor Geschwindigkeitskonstante Achse 2 | 1     | 0x9C00 | 0x9       | 2            | 3500 [0,1 U/V]                                                       |
| Drehzahlregelung P-Anteil Achse 2       | 1     | 0x9500 | 0xB       | 2            | 2000                                                                 |

**Achs-DB anlegen**

1. ➔ Fügen Sie Ihrem Projekt je Achse einen neuen DB als *Achs-DB* hinzu. Klicken Sie hierzu in Ihrem Projekt auf *"Bausteine"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Objekt einfügen → Datenbaustein"*.

Geben Sie folgende Parameter an:

- Name und Typ
  - Die DB-Nr. als *"Name"* können Sie frei wählen wie z.B. DB1.
  - Stellen Sie *"Global-DB"* als *"Typ"* ein.
- Symbolischer Name
  - Geben Sie *"Axis01"* an.

Bestätigen Sie Ihre Eingaben mit [OK].

➔ Der Baustein wird angelegt.

2. ➔ Öffnen Sie DB1 "Axis01" durch Doppelklick.
  - Legen Sie in "Axis01" die Variable "Config" vom Typ UDT 894 an. Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
  - Legen Sie in "Axis01" die Variable "Axis" vom Typ UDT 860 an. Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.

➔

DB1

| Adresse | Name   | Typ                | ... |
|---------|--------|--------------------|-----|
|         |        | Struct             |     |
| ...     | Config | "VMC_ConfigDC_REF" |     |
| ...     | Axis   | "MC_AXIS_REF"      |     |
| ...     |        | END_STRUCT         |     |

**OB 1****Konfiguration der Achse**

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

1. ➔ FB 896 - VMC\_InitDC, DB 896 ➔ *"FB 896 - VMC\_InitDC - System SLIO 2xDC-Modul Initialisierung"...*Seite 486
2. ➔ Geben Sie unter *InputsStartAddress* bzw. *OutputsStartAddress* die E- bzw. A-Adresse aus der Hardwarekonfiguration des System SLIO Motion-Moduls an.

**3. ➔** Geben Sie für die gewünschte Achse die entsprechenden Werte vor.

```

➔ CALL "VMC_InitDC" , "VMC_InitDC_1"
 Enable := "InitEnable"
 InputsStartAddress := 256 //I address HW config.
 OutputsStartAddress := 256 //O address HW config.
 M1_FactorPosition := 1.0E+004
 M1_FactorVelocity := 1.0E+004
 M1_FactorAcceleration := 1.0E+004
 M1_MaxVelocityApp := 1.0E+001
 M1_MaxAccelerationApp := 1.0E+001
 M1_MaxDecelerationApp := 1.0E+001
 M1_CurrentSetpoint := 2000
 M2_FactorPosition := 1.0E+004
 M2_FactorVelocity := 1.0E+004
 M2_FactorAcceleration := 1.0E+004
 M2_MaxVelocityApp := 1.0E+001
 M2_MaxAccelerationApp := 1.0E+001
 M2_MaxDecelerationApp := 1.0E+001
 M2_CurrentSetpoint := 2000
 Valid := "InitValid"
 Error := "InitError"
 ErrorID := "InitErrorID"
 M1_Config := DB1.Config
 M1_Axis := DB1.Axis
 M2_Config := DB2.Config
 M2_Axis := DB2.Axis

```

**Kernel für Achse beschalten**

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an die entsprechende Achse weiter.

➔ FB 894 - VMC\_KernelDC, DB 894 ➔ ["FB 894- VMC\\_KernelDC - System SLIO 2xDC-Modul Kernel"...Seite 485](#)

```

➔ CALL "VMC_KernelDC" , "VMC_KernelDC_1"
 Init := "KernelInitReset"
 M1_OBJECT_DATA := "InitObjectsAxis01".a_IniObjectList
 M2_OBJECT_DATA := "InitObjectsAxis02".a_IniObjectList
 M1_Config := "Axis01".Config
 M1_Axis := "Axis01".Axis
 M2_Config := "Axis02".Config
 M2_Axis := "Axis02".Axis

```

**Baustein für Bewegungsabläufe beschalten**

*Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)*

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC\_AxisControl für eine Achse gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter *Axis* für die gewünschte Achse die Referenz zu den Achsdaten im *Achs-DB* angeben.

→ FB 860 - VMC\_AxisControl, DB 860 → *"FB 860 - VMC\_AxisControl - Control-Bau-stein Achskontrolle"...Seite 491*

```

➔ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID := "AxCtrl1_AxisErrorID"
DriveWarning := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis := "Axis01".Axis

```

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 100 - Init
- OB 1 - Main
- FB 320 - ACYC\_RW
- FB 321 - ACYC\_DSVMC\_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 894 - VMC\_KernelDC mit Instanz-DB
- FB 895 - VMC\_SystemDC
- FB 896 - VMC\_InitDC mit Instanz-DB
- UDT 321 - ACYC\_OBJECT\_DATA
- UDT 860 - MC\_Axis\_REF
- UDT 894 - VMC\_ConfigDC\_REF

2. ➔ Transferieren Sie Ihr Projekt in Ihre CPU.
  - ➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

3. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init*-Baustein FB 896 - VMC\_InitDC mit *Enable* = TRUE auf.
  - ➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



*Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!*

4. ➔ Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 894 - VMC\_KernelDC zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
5. ➔ Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC\_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

## 11.6 Einsatz im Siemens TIA Portal

### 11.6.1 Voraussetzung

#### Übersicht

- Bitte verwenden Sie für die Projektierung das Siemens TIA Portal ab V 14.
- Die Projektierung der System SLIO CPU erfolgt im Siemens TIA Portal in Form des virtuellen PROFINET IO Devices "*SLIO CPU*". Das "*SLIO System*" ist mittels GSDML im Hardware-Katalog zu installieren.

#### IO Device installieren

Die Installation des PROFINET IO Device im Hardware-Katalog erfolgt nach folgender Vorgehensweise:

1. ➔ Gehen Sie in das "*Download Center*" von [www.yaskawa.eu.com](http://www.yaskawa.eu.com).
2. ➔ Laden Sie unter "*GSDML SLIO*" die Konfigurationsdatei für Ihre CPU.
3. ➔ Extrahieren Sie die Datei in Ihr Arbeitsverzeichnis.
4. ➔ Starten das Siemens TIA Portal.
5. ➔ Schließen Sie alle Projekte.
6. ➔ Wechseln Sie in die *Projektansicht*.
7. ➔ Gehen Sie auf "*Extras → Gerätebeschreibungsdatei (GSD) installieren*".
8. ➔ Navigieren Sie in Ihr Arbeitsverzeichnis und installieren Sie die entsprechende GSDML-Datei.
  - ➔ Nach der Installation wird der Hardware-Katalog aktualisiert und das Siemens TIA Portal beendet.

Nach einem Neustart des Siemens TIA Portals finden Sie das entsprechende PROFINET-IO-Device unter *Weitere Feldgeräte > PROFINET > IO > VIPA ... > ....*



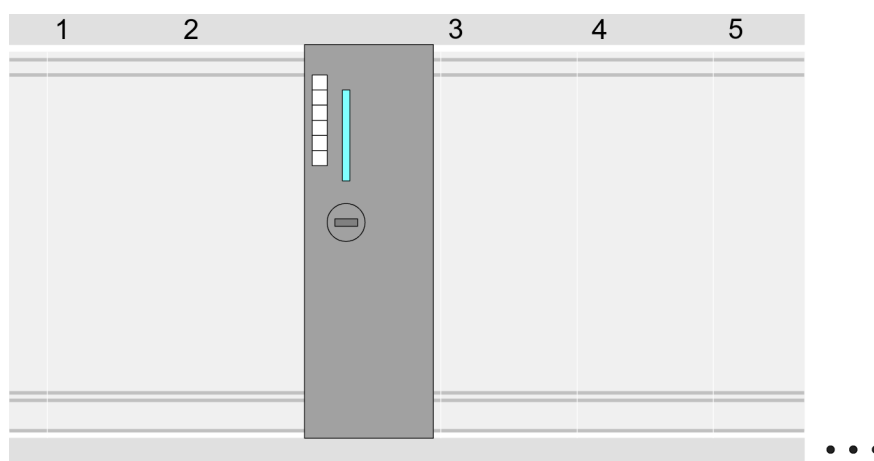
Damit die Komponenten von Yaskawa angezeigt werden können, müssen Sie im Hardware-Katalog bei "Filter" den Haken entfernen.

## 11.6.2 Hardware-Konfiguration

### Projektierung Siemens CPU

Im Siemens TIA Portal ist die SLIO CPU als CPU 315-2 PN/DP von Siemens zu projektieren.

1. Starten Sie das Siemens TIA Portal.
  2. Erstellen sie in der *Portalansicht* mit "Neues Projekt erstellen" ein neues Projekt.
  3. Wechseln Sie in die *Projektsicht*.
  4. Klicken Sie in der *Projektnavigation* auf "Neues Gerät hinzufügen".
  5. Wählen Sie im Eingabedialog folgende CPU aus:  
SIMATIC S7-300 > CPU 315-2 PN/DP (6ES7 315-2EH14-0AB0 V3.2)
- ➔ Die CPU wird mit einer Profilschiene eingefügt.

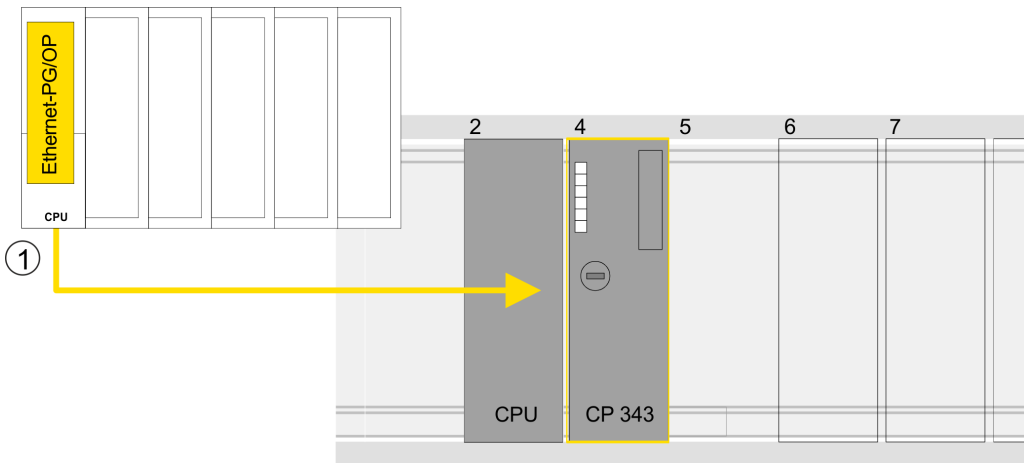


### Geräteübersicht

| Baugruppe              | ... | Steckplatz | ... | Typ                    | ... |
|------------------------|-----|------------|-----|------------------------|-----|
| PLC ...                |     | 2          |     | CPU 315-2 PN/DP        |     |
| MPI/DP-Schnittstelle   |     | 2 X1       |     | MPI/DP-Schnittstelle   |     |
| PROFINET-Schnittstelle |     | 2 X2       |     | PROFINET-Schnittstelle |     |
| ...                    |     | ...        |     | ...                    |     |

### Ethernet-PG/OP-Kanal parametrieren

1. Platzieren Sie für den Ethernet-PG/OP-Kanal auf Steckplatz 4 den Siemens CP 343-1 (6GK7 343-1EX30 0XE0 V3.0).
2. Öffnen Sie durch Klick auf den CP 343-1EX30 den "Eigenschaften"-Dialog und geben Sie für den CP in den "Eigenschaften" unter "Ethernet-Adresse" IP-Adress-Daten an. Gültige IP-Adress-Parameter erhalten Sie von Ihrem Systemadministrator.



1 Ethernet-PG/OP-Kanal

Geräteübersicht

| Baugruppe              | ... | Steckplatz | ... | Typ                    | ... |
|------------------------|-----|------------|-----|------------------------|-----|
| PLC ...                |     | 2          |     | CPU 315-2 PN/DP        |     |
| MPI/DP-Schnittstelle   |     | 2 X1       |     | MPI/DP-Schnittstelle   |     |
| PROFINET-Schnittstelle |     | 2 X2       |     | PROFINET-Schnittstelle |     |
| ...                    |     | ...        |     | ...                    |     |
| CP 343-1               |     | 4          |     | CP 343-1               |     |
| ...                    |     | ...        |     | ...                    |     |

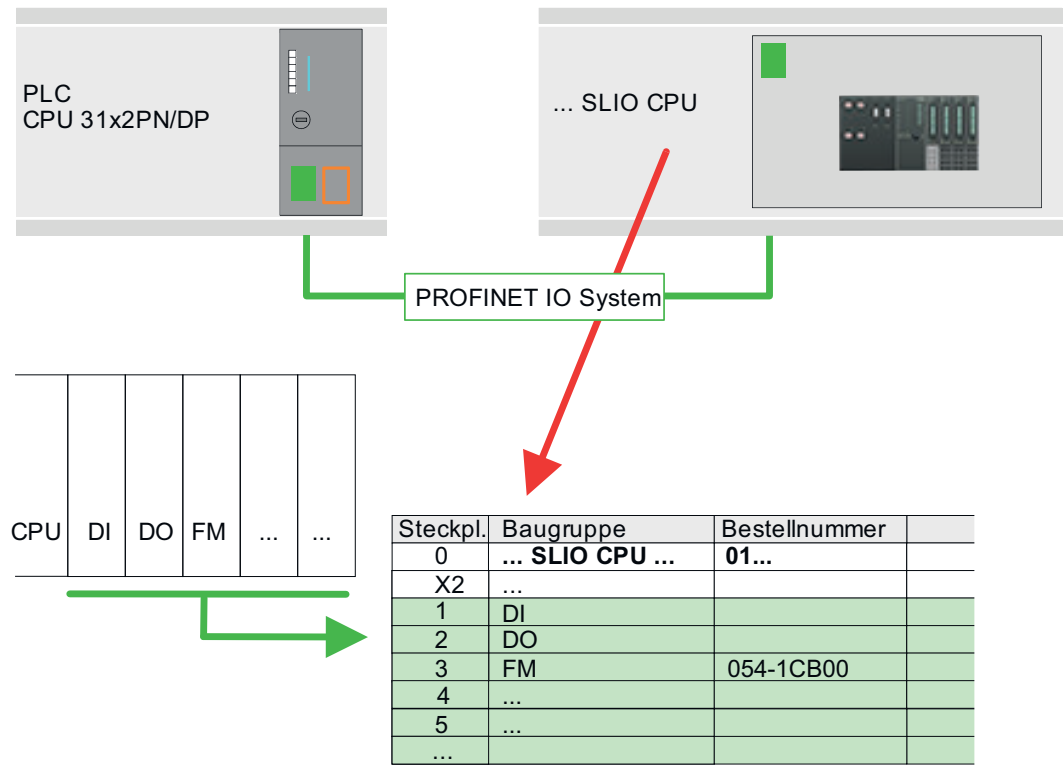
Hardware-Konfiguration - I/O-Module

1.
- Binden Sie in der *Geräteübersicht* des PROFINET-IO-Device "... SLIO CPU" ab Steckplatz 1 Ihre System SLIO Module in der gesteckten Reihenfolge ein. Gehen Sie hierzu in den Hardware-Katalog und ziehen Sie das entsprechende Modul auf die entsprechende Position in der *Geräteübersicht*.
2.
- Platzieren Sie auf diese Weise auch das Motion-Modul 2xDC FM 054-1CB00. Da die Parametrierung zur Laufzeit über das Anwenderprogramm erfolgt, ist hier keine weitere Parametrierung erforderlich.



Notieren Sie sich "E-Adresse" und "A-Adresse" des Motion-Moduls. Diese sind im Anwenderprogramm beim Aufruf des FB 896 - VMC\_InitDC entsprechend anzugeben.

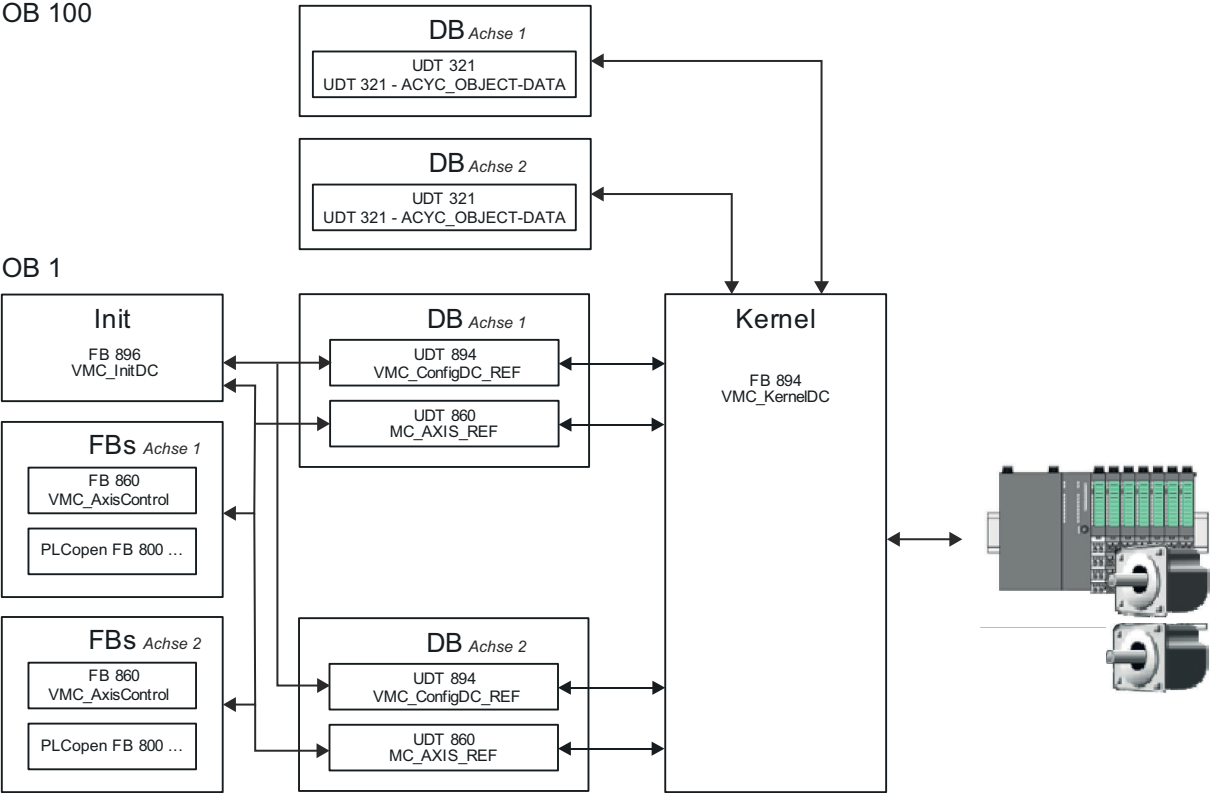




11.6.3 Anwender-Programm

11.6.3.1 Programmstruktur

OB 100



#### ■ DB

Für jede Achse ist ein Datenbaustein (Achs-DB) für Konfiguration und Statusdaten anzulegen. Der Datenbaustein besteht aus folgenden Datenstrukturen:

##### – UDT 894 - *VMC\_ConfigDC\_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Konfiguration des Antriebs.  
Spezifische Datenstruktur für System SLIO 2xDC-Modul FM 054-1CB00.

##### – UDT 860 - *MC\_AXIS\_REF*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Parameter und Statusinformationen von Antrieben.

Allgemeine Datenstruktur für alle Antriebe und Bussysteme.

#### ■ DB

Für den Kernel-Baustein ist für jede Achse ein Datenbaustein für die Initialparameter anzulegen, welche mittels azyklischer Kommunikation übertragen werden. Im OB 100 sind die Parameter an den Datenbaustein entsprechend zu übergeben.

##### – UDT 321 - *ACYC\_OBJECT-DATA*

Die Datenstruktur beschreibt den Aufbau der Initialparameter des System SLIO Motion-Moduls.

#### ■ FB 896 - *VMC\_InitDC*

- Der *Init*-Baustein dient zur Konfiguration der Achsen.
- Spezifischer Baustein für System SLIO 2xDC-Modul FM 054-1CB00.
- Die Konfigurationsdaten für die Initialisierung sind im jeweiligen *Achs-DB* abzu-legen.

#### ■ FB 894 - *VMC\_KernelDC*

- Der *Kernel*-Baustein kommuniziert mit den Achsen, verarbeitet die Benutzerauf-träge und liefert Statusmeldungen zurück.
- Spezifischer Baustein für System SLIO 2xDC-Modul FM 054-1CB00.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des jeweiligen *Achs-DB*.

#### ■ FB 860 - *VMC\_AxisControl*

- Universal-Baustein für alle Antriebe und Bussysteme.
- Unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert alle relevanten Statusmel-dungen.
- Der Austausch der Daten erfolgt mittels des *Achs-DB*.
- Über die Instanzdaten des Bausteins können Sie zur Bewegungssteuerung und Statusabfrage eine Visualisierung anbinden.
- Zusätzlich zum FB 860 - *VMC\_AxisControl* haben Sie die Möglichkeit *PLCopen*-Bausteine zu nutzen.

#### ■ PLCopen FB 800 ...

- Die PLCopen-Bausteine dienen zur Programmierung von Bewegungsabläufen und Statusabfragen.
- Allgemeine Bausteine für alle Antriebe und Bussysteme.



*Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: ➔ "Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489*

### 11.6.3.2 Programmierung

#### Bibliothek einbinden

1. ➔ Gehen Sie in das Download Center von [www.yaskawa.eu.com](http://www.yaskawa.eu.com).

**Bausteine in Projekt kopieren**

2. ➔ Laden Sie die *Simple Motion Control Library*.  
Die Bibliothek liegt für die entsprechende TIA Portal Version als gepackte zip-Datei vor.
3. ➔ Starten Sie mit einem Doppelklick auf die Datei ...TIA\_Vxx.zip ihr Unzip-Programm, entpacken Sie Dateien und Ordner in ein Arbeitsverzeichnis für das Siemens TIA Portal.
4. ➔ Wechseln Sie im Siemens TIA Portal in die *Projektansicht*.
5. ➔ Wählen Sie auf der rechten Seite die Task-Card "Bibliotheken".
6. ➔ Klicken Sie auf "Globale Bibliothek".
7. ➔ Klicken Sie innerhalb der "*Globalen Bibliothek*" auf die freie Fläche und wählen Sie "*Kontextmenü → Bibliothek dearchivieren*".
8. ➔ Navigieren Sie zu ihrem Arbeitsverzeichnis und laden Sie die Datei ...Simple Motion.zalxx.
- ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop folgende Bausteine in "*Bausteine*" Ihres Projekts:
  - *SLIO Motion Moduls*:
    - UDT 860 - MC\_AXIS\_REF
    - UDT 894 - VMC\_ConfigDC\_REF
    - FB 320 - ACYC\_RW
    - FB 321 - ACYC\_DS
    - FB 894 - VMC\_KernelDC
    - FB 895 - SystemDC
    - FB 896 - VMC\_InitDC
  - *Axis Control*
    - Bausteine für die gewünschten Bewegungsabläufe

**OB 100 für Initialisierung des Motion-Moduls anlegen**

1. ➔ Klicken Sie auf "*Projektnavigation → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen*".  
➔ Das Dialogfenster "*Neuen Baustein hinzufügen*" öffnet sich.
2. ➔ Geben Sie OB 100 an und bestätigen Sie mit [OK].  
➔ Der OB 100 wird angelegt.
3. ➔ Öffnen Sie den OB 100.
4. ➔ Geben Sie für die entsprechende Achse Ihre Parameter nach folgender Struktur vor:

```
//Parameter
L Wert
T DB... .Group
L B#16#21
T DB... .Command // 0x11:Lesen, 0x21:Schreiben
L Wert
T DB... .Index
L Wert
T DB... .Subindex
L Wert
T DB... .Write_Length
L Wert
T DB... .Data_Write
```



Informationen zu den Parametern finden Sie im Handbuch zu Ihrem System SLIO Motion-Modul bzw in der Beschreibung zu ihrem Antrieb.

### Beispielhafte Parametrierung

| Parameter                                                     | Group | Index  | Sub-index | Write Length | Data_Write - Beispielwerte<br>Abhängig von Motor und der Applikation                                               |
|---------------------------------------------------------------|-------|--------|-----------|--------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Getriebefaktor Achse 1                                        | 1     | 0x8180 | 0x2       | 4            | 10000000 für Faktor 10000                                                                                          |
| Software Positionsgrenze positiv Achse 1                      | 1     | 0x8480 | 0x5       | 4            | Maximal 8388607                                                                                                    |
| Software-Positionsgrenze negativ Achse 1                      | 1     | 0x8480 | 0x6       | 4            | Minimal -8388608                                                                                                   |
| Drehzahlregelung - Grenze positiv Achse 1                     | 1     | 0x8500 | 0x4       | 4            | $100000 = 10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s} * 10000$                                         |
| Drehzahlregelung - Grenze negativ Achse 1                     | 1     | 0x8500 | 0x5       | 4            | $-100000 = -10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = -10 \text{ U/s} * 10000$                                      |
| Beschleunigungsgrenze Achse 1                                 | 1     | 0x8580 | 0x4       | 4            | $100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$                                     |
| Verzögerungsgrenze Achse 1                                    | 1     | 0x8580 | 0x6       | 4            | $100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$                                     |
| Schnellhalt - Verzögerung Achse 1                             | 1     | 0x8580 | 0x3       | 4            | $100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$                                     |
| Drehzahlregelung Konfiguration Achse 1                        | 1     | 0x8500 | 0x1       | 4            | 0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Solldrehzahl über 0x8400-03 |
| Schleppfehlergrenze Fehler Achse 1                            | 1     | 0x8480 | 0xC       | 4            | $10000 = 1 \text{ Umdrehung} * \text{Getriebefaktor} = 1 * 10000$                                                  |
| Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1...I/O4 Achse 1           | 1     | 0x8300 | 0x3       | 1            | 0 für Deaktivierung Referenzfahrt Eingang                                                                          |
| Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4 Achse 1 | 1     | 0x8300 | 0x4       | 1            | 1 für „high on active“                                                                                             |
| Referenzfahrt Geschwindigkeit V1 Achse 1                      | 1     | 0x8300 | 0x6       | 4            | 4000 für 0,4 U/s                                                                                                   |
| Referenzfahrt Geschwindigkeit V2 Achse 1                      | 1     | 0x8300 | 0x7       | 4            | 250 für 0,025 U/s                                                                                                  |
| Referenzfahrt Beschleunigung Achse 1                          | 1     | 0x8300 | 0x8       | 4            | 2000 für 0,2 U/s <sup>2</sup>                                                                                      |
| Referenzfahrt Verzögerung Achse 1                             | 1     | 0x8300 | 0x9       | 4            | 4000 für 0,4 U/s <sup>2</sup>                                                                                      |
| Motor Strom max. Achse 1                                      | 1     | 0x8C00 | 0x4       | 2            | 3000 für 3000 mA                                                                                                   |
| Stromgrenze positiv Achse 1                                   | 1     | 0x8600 | 0x4       | 4            | 1500 für 1500 mA                                                                                                   |
| Stromgrenze negativ Achse 1                                   | 1     | 0x8600 | 0x5       | 4            | 1500 für 1500 mA                                                                                                   |
| Stromregelung Filter Faktor Achse 1                           | 1     | 0x8600 | 0x9       | 2            | 1                                                                                                                  |
| Encoder Rückführung Konfiguration Achse 1                     | 1     | 0x8F00 | 0x1       | 4            | 1 für Encoder aktivieren                                                                                           |

| Parameter                                                     | Group | Index  | Sub-index | Write Length | Data_Write - Beispielwerte<br>Abhängig von Motor und der Applikation                                           |
|---------------------------------------------------------------|-------|--------|-----------|--------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Encoder Auflösung Achse 1                                     | 1     | 0x8F00 | 0x3       | 2            | 2000                                                                                                           |
| Motor Geschwindigkeitskonstante Achse 1                       | 1     | 0x8C00 | 0x9       | 2            | 3500 [0,1 U/V]                                                                                                 |
| Drehzahlregelung P-Anteil Achse 1                             | 1     | 0x8500 | 0xB       | 2            | 2000                                                                                                           |
|                                                               |       |        |           |              |                                                                                                                |
| Konfiguration Digitale Eingabe I/O1                           | 1     | 0x7100 | 0x1       | 1            | 1 - als Eingang aktivieren                                                                                     |
| Konfiguration Digitale Ausgabe I/O1                           | 1     | 0x7200 | 0x1       | 1            | 0 - als Ausgang deaktivieren                                                                                   |
| Konfiguration Digitale Eingabe I/O2                           | 1     | 0x7100 | 0x2       | 1            | 1 - als Eingang aktivieren                                                                                     |
| Konfiguration Digitale Ausgabe I/O2                           | 1     | 0x7200 | 0x2       | 0            | 0 - als Ausgang deaktivieren                                                                                   |
|                                                               |       |        |           |              |                                                                                                                |
| Getriebefaktor Achse 2                                        | 1     | 0x9180 | 0x2       | 4            | 1000000 für Faktor 10000                                                                                       |
| Software Positionsgrenze positiv Achse 2                      | 1     | 0x9480 | 0x5       | 4            | Maximal 8388607                                                                                                |
| Software-Positionsgrenze negativ Achse 2                      | 1     | 0x9480 | 0x6       | 4            | Minimal -8388608                                                                                               |
| Drehzahlregelung - Grenze positiv Achse 2                     | 1     | 0x9500 | 0x4       | 4            | $100000 = 10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s} * 10000$                                     |
| Drehzahlregelung - Grenze negativ Achse 2                     | 1     | 0x9500 | 0x5       | 4            | $-100000 = -10 \text{ U/s} * \text{Getriebefaktor} = -10 \text{ U/s} * 10000$                                  |
| Beschleunigungsgrenze Achse 2                                 | 1     | 0x9580 | 0x4       | 4            | $100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$                                 |
| Verzögerungsgrenze Achse 2                                    | 1     | 0x9580 | 0x6       | 4            | $100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$                                 |
| Schnellhalt - Verzögerung Achse 2                             | 1     | 0x9580 | 0x3       | 4            | $100000 = 10 \text{ U/s}^2 * \text{Getriebefaktor} = 10 \text{ U/s}^2 * 10000$                                 |
| Drehzahlregelung Konfiguration Achse 2                        | 1     | 0x9500 | 0x1       | 4            | 0: Drehzahlregelung über das PtP-Positions- und Geschwindigkeitsprofil mit Vorgabe der Sollzahl über 0x9400-03 |
| Schleppfehlergrenze Fehler Achse 2                            | 1     | 0x9480 | 0xC       | 4            | $10000 = 1 \text{ Umdrehung} * \text{Getriebefaktor} = 1 * 10000$                                              |
|                                                               |       |        |           |              |                                                                                                                |
| Referenzfahrt digitaler Eingang I/O1...I/O4 Achse 2           | 1     | 0x9300 | 0x3       | 1            | 0 für Deaktivierung Referenzfahrt Eingang                                                                      |
| Referenzfahrt digitaler Eingang Polarität I/O1...I/O4 Achse 2 | 1     | 0x9300 | 0x4       | 1            | 1 für "high on active"                                                                                         |
| Referenzfahrt Geschwindigkeit V1 Achse 2                      | 1     | 0x9300 | 0x6       | 4            | 4000 für 0,4 U/s                                                                                               |
| Referenzfahrt Geschwindigkeit V2 Achse 2                      | 1     | 0x9300 | 0x7       | 4            | 250 für 0,025 U/s                                                                                              |
| Referenzfahrt Beschleunigung Achse 2                          | 1     | 0x9300 | 0x8       | 4            | 2000 für 0,2 U/s <sup>2</sup>                                                                                  |
| Referenzfahrt Verzögerung Achse 2                             | 1     | 0x9300 | 0x9       | 4            | 4000 für 0,4 U/s <sup>2</sup>                                                                                  |
|                                                               |       |        |           |              |                                                                                                                |
| Motor Strom max. Achse 2                                      | 1     | 0x9C00 | 0x4       | 2            | 3000 für 3000 mA                                                                                               |

| Parameter                                 | Group | Index  | Sub-index | Write Length | Data_Write - Beispielwerte<br>Abhängig von Motor und der Applikation |
|-------------------------------------------|-------|--------|-----------|--------------|----------------------------------------------------------------------|
| Stromgrenze positiv Achse 2               | 1     | 0x9600 | 0x4       | 4            | 1500 für 1500 mA                                                     |
| Stromgrenze negativ Achse 2               | 1     | 0x9600 | 0x5       | 4            | 1500 für 1500 mA                                                     |
| Stromregelung Filter Faktor Achse 2       | 1     | 0x9600 | 0x9       | 2            | 1                                                                    |
| Encoder Rückführung Konfiguration Achse 2 | 1     | 0x9F00 | 0x1       | 4            | 1 für Encoder aktivieren                                             |
| Encoder Auflösung Achse 2                 | 1     | 0x9F00 | 0x3       | 2            | 2000                                                                 |
| Motor Geschwindigkeitskonstante Achse 2   | 1     | 0x9C00 | 0x9       | 2            | 3500 [0,1 U/V]                                                       |
| Drehzahlregelung P-Anteil Achse 2         | 1     | 0x9500 | 0xB       | 2            | 2000                                                                 |

**Achs-DB anlegen**

1. ➔ Fügen Sie Ihrem Projekt je Achse einen neuen DB als *Achs-DB* hinzu. Klicken Sie hierzu auf *"Projektnavigation" → ...CPU... → Programmbausteine → Neuen Baustein hinzufügen*.  
➔ Das Dialogfenster *"Baustein hinzufügen"* öffnet sich.
2. ➔ Wählen Sie den Bausteintyp *"DB Baustein"* und vergeben Sie diesem den Namen *"Axis01"*. Die DB-Nr. können Sie frei wählen wie z.B. DB 1. Geben Sie DB 1 an und legen Sie diesen als globalen DB mit [OK] an.  
➔ Der Baustein wird angelegt und geöffnet.
3. ➔ Legen Sie in *"Axis01"* folgende Variablen an:
  - *"Config"* vom Typ UDT 894 - VMC\_ConfigDC\_REF.  
Dies sind spezifische Achs-Konfigurationsdaten.
  - *"Axis"* vom Typ UDT 860 - MC\_AXIS\_REF.  
Während des Betriebs werden hier alle Betriebsdaten der Achse abgelegt.

**OB 1****Konfiguration der Achse**

Öffnen Sie den OB 1 und programmieren Sie folgende FB-Aufrufe mit zugehörigen DBs:

1. ➔ FB 896 - VMC\_InitDC, DB 896 ➔ *"FB 896 - VMC\_InitDC - System SLIO 2xDC-Modul Initialisierung"...*Seite 486
2. ➔ Geben Sie unter *InputsStartAddress* bzw. *OutputsStartAddress* die E- bzw. A-Adresse aus der Hardwarekonfiguration des System SLIO Motion-Moduls an.
3. ➔ Geben Sie für die gewünschte Achse die entsprechenden Werte vor.
  - ➔ CALL "VMC\_InitDC" , "VMC\_InitDC\_1"
  - Enable := "InitEnable"
  - InputsStartAddress := 256 //I address HW config.
  - OutputsStartAddress := 256 //O address HW config.
  - M1\_FactorPosition := 1.0E+004
  - M1\_FactorVelocity := 1.0E+004
  - M1\_FactorAcceleration := 1.0E+004
  - M1\_MaxVelocityApp := 1.0E+001
  - M1\_MaxAccelerationApp := 1.0E+001
  - M1\_MaxDecelerationApp := 1.0E+001
  - M1\_CurrentSetpoint := 2000
  - M2\_FactorPosition := 1.0E+004
  - M2\_FactorVelocity := 1.0E+004
  - M2\_FactorAcceleration := 1.0E+004
  - M2\_MaxVelocityApp := 1.0E+001
  - M2\_MaxAccelerationApp := 1.0E+001

```

M2_MaxDecelerationApp := 1.0E+001
M2_CurrentSetpoint := 2000
Valid := "InitValid"
Error := "InitError"
ErrorID := "InitErrorID"
M1_Config := DB1.Config
M1_Axis := DB1.Axis
M2_Config := DB2.Config
M2_Axis := DB2.Axis

```

**Kernel für Achse beschalten**

Der *Kernel* verarbeitet die Benutzerkommandos und gibt sie entsprechend aufbereitet an die entsprechende Achse weiter.

→ FB 894 - VMC\_KernelDC, DB 894 → ["FB 894- VMC\\_KernelDC - System SLIO 2xDC-Modul Kernel"...Seite 485](#)

```

→ CALL "VMC_KernelDC" , "VMC_KernelDC_1"
Init := "KernelInitReset"
M1_OBJECT_DATA := "InitObjectsAxis01".a_IniObjectList
M2_OBJECT_DATA := "InitObjectsAxis02".a_IniObjectList
M1_Config := "Axis01".Config
M1_Axis := "Axis01".Axis
M2_Config := "Axis02".Config
M2_Axis := "Axis02".Axis

```

**Baustein für Bewegungsabläufe beschalten**

*Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: → ["Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)*

Zur Vereinfachung soll hier die Beschaltung des FB 860 - VMC\_AxisControl für eine Achse gezeigt werden. Dieser Universalbaustein unterstützt einfache Bewegungskommandos und liefert Statusmeldungen zurück. Die Ein- und Ausgänge können Sie individuell beschalten. Bitte geben Sie unter "Axis" die Referenz zu den entsprechenden Achsdaten im *Achs-DB* an.

Für komplexe Bewegungsaufgaben können Sie die PLCopen-Bausteine verwenden. Hier müssen Sie ebenfalls unter *Axis* für die gewünschte Achse die Referenz zu den Achsdaten im *Achs-DB* angeben.

→ FB 860 - VMC\_AxisControl, DB 860 → ["FB 860 - VMC\\_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

```

→ CALL "VMC_AxisControl" , "DI_AxisControl01"
AxisEnable := "AxCtrl1_AxisEnable"
AxisReset := "AxCtrl1_AxisReset"
HomeExecute := "AxCtrl1_HomeExecute"
HomePosition := "AxCtrl1_HomePosition"
StopExecute := "AxCtrl1_StopExecute"
MvVelocityExecute := "AxCtrl1_MvVelExecute"
MvRelativeExecute := "AxCtrl1_MvRelExecute"
MvAbsoluteExecute := "AxCtrl1_MvAbsExecute"
PositionDistance := "AxCtrl1_PositionDistance"
Velocity := "AxCtrl1_Velocity"
Acceleration := "AxCtrl1_Acceleration"
Deceleration := "AxCtrl1_Deceleration"
JogPositive := "AxCtrl1_JogPositive"
JogNegative := "AxCtrl1_JogNegative"
JogVelocity := "AxCtrl1_JogVelocity"
JogAcceleration := "AxCtrl1_JogAcceleration"
JogDeceleration := "AxCtrl1_JogDeceleration"
AxisReady := "AxCtrl1_AxisReady"
AxisEnabled := "AxCtrl1_AxisEnabled"
AxisError := "AxCtrl1_AxisError"
AxisErrorID := "AxCtrl1_AxisErrorID"

```

```

DriveWarning := "AxCtrl1_DriveWarning"
DriveError := "AxCtrl1_DriveError"
DriveErrorID := "AxCtrl1_DriveErrorID"
IsHomed := "AxCtrl1_IsHomed"
ModeOfOperation := "AxCtrl1_ModeOfOperation"
PLCopenState := "AxCtrl1_PLCopenState"
ActualPosition := "AxCtrl1_ActualPosition"
ActualVelocity := "AxCtrl1_ActualVelocity"
CmdDone := "AxCtrl1_CmdDone"
CmdBusy := "AxCtrl1_CmdBusy"
CmdAborted := "AxCtrl1_CmdAborted"
CmdError := "AxCtrl1_CmdError"
CmdErrorID := "AxCtrl1_CmdErrorID"
DirectionPositive := "AxCtrl1_DirectionPos"
DirectionNegative := "AxCtrl1_DirectionNeg"
SWLimitMinActive := "AxCtrl1_SWLimitMinActive"
SWLimitMaxActive := "AxCtrl1_SWLimitMaxActive"
HWLimitMinActive := "AxCtrl1_HWLimitMinActive"
HWLimitMaxActive := "AxCtrl1_HWLimitMaxActive"
Axis := "Axis01".Axis

```

Ihr Projekt beinhaltet nun folgende Bausteine:

- OB 100 - Init
- OB 1 - Main
- FB 320 - ACYC\_RW
- FB 321 - ACYC\_DSVMC\_AxisControl mit Instanz-DB
- FB 894 - VMC\_KernelDC mit Instanz-DB
- FB 895 - VMC\_SystemDC
- FB 896 - VMC\_InitDC mit Instanz-DB
- UDT 321 - ACYC\_OBJECT\_DATA
- UDT 860 - MC\_Axis\_REF
- UDT 894 - VMC\_ConfigDC\_REF

## Zeitlicher Ablauf

1. ➔ Wählen Sie *"Projekt → Alles übersetzen"* und übertragen Sie das Projekt in Ihre CPU.

➔ Sie können jetzt Ihre Applikation in Betrieb nehmen.



### VORSICHT

Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

2. ➔ Bevor eine Achse gesteuert werden kann, muss diese initialisiert werden. Rufen Sie hierzu den *Init* Baustein FB 896 - VMC\_InitDC mit *Enable* = TRUE auf.

➔ Der Ausgang *Valid* meldet TRUE zurück. Im Fehlerfall können Sie durch Auswertung der *ErrorID* den Fehler ermitteln.

Den *Init*-Baustein müssen Sie erneut aufrufen, wenn Sie einen neuen Achs-DB laden oder Parameter am *Init*-Baustein geändert wurden.



*Fahren Sie erst fort, wenn der Init-Baustein keinen Fehler meldet!*



3. → Stellen Sie sicher, dass der *Kernel*-Baustein FB 894 - VMC\_KernelDC zyklisch aufgerufen wird. Auf diese Weise werden Steuersignale an den Antrieb übergeben und Statusmeldungen übermittelt.
4. → Programmieren Sie Ihre Applikation mit dem FB 860 - VMC\_AxisControl oder mit den PLCopen Bausteinen.

## 11.7 Antriebsspezifische Bausteine



Bitte beachten Sie, dass nicht alle PLCopen-Bausteine unterstützt werden. Einen Überblick der unterstützten Bausteine finden Sie hier: [→ "Bausteine zur Achskontrolle"...Seite 489](#)

### 11.7.1 UDT 894 - VMC\_ConfigDC\_REF - System SLIO 2xDC-Modul Datenstruktur Achskonfiguration

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Informationen zu den Konfigurationsdaten beinhaltet. Die UDT ist speziell angepasst an die Verwendung eines System SLIO 2xDC-Moduls.

### 11.7.2 FB 894- VMC\_KernelDC - System SLIO 2xDC-Modul Kernel

#### Beschreibung

Dieser Baustein setzt die Antriebskommandos für ein System SLIO 2xDC-Modul um und kommuniziert mit der entsprechenden Achse. Je Modul ist eine Instanz dieses FBs zyklisch aufzurufen.



Bitte beachten Sie, dass dieser Baustein intern FB 895 und SFB 238 aufruft.

Im SPEED7 Studio werden diese Baustein automatisch in Ihr Projekt eingefügt.

Im Siemens SIMATIC Manager müssen Sie FB 895 und SFB 238 aus der Motion Control Library in Ihr Projekt kopieren.

| Parameter      | Deklaration | Datentyp         | Beschreibung                                                                                                                                                      |
|----------------|-------------|------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Init           | INPUT       | BOOL             | Mit einer Flanke 0-1 wird der Baustein intern zurückgesetzt. Hierbei werden bestehende Bewegungskommandos abgebrochen und der Baustein wird initialisiert.        |
| M1_Object Data | INPUT       | ANY              | Zeiger auf einen Datenbaustein mit Initialisierungsdaten für Achse 1, welche bei der azyklischen Kommunikation an das System SLIO Motion-Modul übertragen werden. |
| M2_Object Data | INPUT       | ANY              | Zeiger auf einen Datenbaustein mit Initialisierungsdaten für Achse 2, welche bei der azyklischen Kommunikation an das System SLIO Motion-Modul übertragen werden. |
| M1_Config      | IN_OUT      | VMC_ConfigDC_REF | Datenstruktur für Achse 1 zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .                                                          |
| M1_Axis        | IN_OUT      | MC_AXIS_REF      | Datenstruktur für Achse 1 zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.                                               |
| M2_Config      | IN_OUT      | VMC_ConfigDC_REF | Datenstruktur für Achse 2 zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .                                                          |

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                        |
|-----------|-------------|-------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| M2_Axis   | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Datenstruktur für Achse 2 zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine. |

### 11.7.3 FB 896 - VMC\_InitDC - System SLIO 2xDC-Modul Initialisierung

#### Beschreibung

Dieser Baustein dient zur Konfiguration eines System SLIO 2xDC-Moduls und ist für dessen Verwendung speziell angepasst.

| Parameter             | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
|-----------------------|-------------|----------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Enable                | INPUT       | BOOL     | Freigabe der Initialisierung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| InputsStartAddress    | INPUT       | INT      | Geben Sie hier die "E-Adresse" aus der Hardware-Konfiguration des System SLIO Motion-Moduls an                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| OutputsStartAddress   | INPUT       | INT      | Geben Sie hier die "A-Adresse" aus der Hardware-Konfiguration des System SLIO Motion-Moduls an                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| M1_FactorPosition     | INPUT       | REAL     | Achse 1: Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzereinheiten [u] in Antriebseinheiten [Inkrement] und zurück.<br>Es gilt: $p_{[\text{Inkrement}]} = p_{[u]} \times \text{FactorPosition}$                                                                                                                                                                   |
| M1_FactorVelocity     | INPUT       | REAL     | Achse 1: Faktor zur Umrechnung der Geschwindigkeit von Benutzereinheiten [u/s] in Antriebseinheiten [Inkrement/s] und zurück.<br>Es gilt: $v_{[\text{Inkrement/s}]} = v_{[u/s]} \times \text{FactorVelocity}$<br>Bitte berücksichtigen sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2702:1 und 0x2702:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein. |
| M1_FactorAcceleration | INPUT       | REAL     | Achse 1: Faktor zur Umrechnung der Beschleunigung von Benutzereinheiten [u/s²] in Antriebseinheiten [ $10^{-4} \times \text{Inkrement/s}^2$ ] und zurück.<br>Es gilt: $10^{-4} \times a_{[\text{Inkrement/s}^2]} = a_{[u/s^2]} \times \text{FactorAcceleration}$                                                                                                 |
| M1_MaxVelocityApp     | INPUT       | REAL     | Achse 1: Maximale Geschwindigkeit der Applikation [u/s].<br>Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.                                                                                                                                                                                                                            |
| M1_MaxAccelerationApp | INPUT       | REAL     | Achse 1: Maximale Beschleunigung der Applikation [u/s²].<br>Achse 1: Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.                                                                                                                                                                                                                   |
| M1_MaxDecelerationApp | INPUT       | REAL     | Achse 1: Maximale Verzögerung der Applikation [u/s²].<br>Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.                                                                                                                                                                                                                               |
| M1_CurrentSetpoint    | INPUT       | INT      | Achse 1: Sollstrom in [mA]<br>Nach der Initialisierung wird dieser Wert vom Kernel-Baustein zyklisch an das Motion-Modul in den Parameter 0x8600-03 - <i>Stromsollwert</i> übertragen. Näheres hierzu finden Sie im Handbuch zu Ihrem Motion-Modul.                                                                                                              |

| Parameter             | Deklaration | Datentyp         | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
|-----------------------|-------------|------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| M2_FactorPosition     | INPUT       | REAL             | Achse 2: Faktor zur Umrechnung der Position von Benutzereinheiten [u] in Antriebseinheiten [Inkrement] und zurück.<br><br>Es gilt: $p_{[\text{Inkrement}]} = p_{[u]} \times \text{FactorPosition}$                                                                                                                                                                       |
| M2_FactorVelocity     | INPUT       | REAL             | Achse 2: Faktor zur Umrechnung der Geschwindigkeit von Benutzereinheiten [u/s] in Antriebseinheiten [Inkrement/s] und zurück.<br><br>Es gilt: $v_{[\text{Inkrement/s}]} = v_{[u/s]} \times \text{FactorVelocity}$<br><br>Bitte berücksichtigen Sie auch den Faktor, welchen Sie am Antrieb über die Objekte 0x2702:1 und 0x2702:2 vorgeben können. Dieser sollte 1 sein. |
| M2_FactorAcceleration | INPUT       | REAL             | Achse 2: Faktor zur Umrechnung der Beschleunigung von Benutzereinheiten [u/s²] in Antriebseinheiten [ $10^{-4} \times \text{Inkrement/s}^2$ ] und zurück.<br><br>Es gilt: $10^{-4} \times a_{[\text{Inkrement/s}^2]} = a_{[u/s^2]} \times \text{FactorAcceleration}$                                                                                                     |
| M2_MaxVelocityApp     | INPUT       | REAL             | Achse 2: Maximale Geschwindigkeit der Applikation [u/s].<br><br>Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.                                                                                                                                                                                                                                |
| M2_MaxAccelerationApp | INPUT       | REAL             | Achse 2: Maximale Beschleunigung der Applikation [u/s²].<br><br>Achse 2: Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.                                                                                                                                                                                                                       |
| M2_MaxDecelerationApp | INPUT       | REAL             | Achse 2: Maximale Verzögerung der Applikation [u/s²].<br><br>Die Kommandoeingaben werden vor Ausführung auf den Maximalwert überprüft.                                                                                                                                                                                                                                   |
| M2_CurrentSetpoint    | INPUT       | INT              | Achse 2: Sollstrom in [mA]<br><br>Nach der Initialisierung wird dieser Wert vom Kernel-Baustein zyklisch an das Motion-Modul in den Parameter 0x9600-03 - <i>Stromsollwert</i> übertragen. Näheres hierzu finden Sie im Handbuch zu Ihrem Motion-Modul.                                                                                                                  |
| Valid                 | OUTPUT      | BOOL             | Initialisierung<br><br>■ TRUE: Initialisierung ist gültig.                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| Error                 | OUTPUT      | BOOL             | ■ Fehler<br>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden. Die Achse wird gesperrt.                                                                                                                                                                                                           |
| ErrorID               | OUTPUT      | WORD             | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><br>↪ " <a href="#">ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen</a> "...Seite 573                                                                                                                                                                                                                                                       |
| M1_Config             | IN_OUT      | VMC_ConfigDC_REF | Achse 1: Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| M1_Axis               | IN_OUT      | MC_AXIS_REF      | Achse 1: Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine.                                                                                                                                                                                                                                                         |

| Parameter | Deklaration | Datentyp         | Beschreibung                                                                                                     |
|-----------|-------------|------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| M2_Config | IN_OUT      | VMC_ConfigDC_REF | Achse 2: Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Konfigurationsdaten an den <i>AxisKernel</i> .            |
| M2_Axis   | IN_OUT      | MC_AXIS_REF      | Achse 2: Datenstruktur zur Übergabe von achsabhängigen Informationen an <i>AxisKernel</i> und PLCopen-Bausteine. |

## 12 Bausteine zur Achskontrolle

### 12.1 Übersicht



**Unter Axis Control finden Sie die Bausteine zur Programmierung von Bewegungsaufgaben und Statusabfragen. Die nachfolgend aufgeführten Bausteine können ausschließlich zur Ansteuerung folgender Antriebssysteme verwendet werden.**

- System SLIO Motion Module - SLIO Motion
- Sigma-5/7 EtherCAT - Sig.-5/7 ECAT
- Sigma-5/7 PROFINET - Sig.-5/7 PN
- Frequenzumrichter (Inverter) über EtherCAT - Inv. ECAT

*Bitte beachten Sie, dass es hier ebenfalls zu Einschränkungen kommt. Die unterstützten Bausteine können Sie der nachfolgenden Tabelle entnehmen.*



*Bitte beachten Sie, dass im Siemens TIA Portal bei Einsatz der Siemens S7-1200 bzw. S7-1500 CPUs ausschließlich Bausteinnamen zum Einsatz kommen. Die Bausteinnummern werden dynamisch vergeben.*

#### Einfache Bewegungsaufgaben

| Unterstützte Bausteine                                                                          | SLIO Motion | Sig.-5/7 PN | Sig.-5/7 ECAT | Inv. ECAT | Seite                 |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------|-------------|---------------|-----------|-----------------------|
| UDT 860 - MC_AXIS_REF - Datenstruktur für Achse                                                 | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 491</a> |
| FB 860 - VMC_AxisControl - Steuerung von Antriebsefunktionen und Auslesen von Antriebszuständen | ja          | nein        | ja            | ja        | <a href="#">↗ 491</a> |

#### Komplexe Bewegungsaufgaben - PLCopen-Bausteine

| Unterstützte Bausteine                                                    | SLIO Motion | Sig.-5/7 PN | Sig.-5/7 ECAT | Inv. ECAT | Seite                 |
|---------------------------------------------------------------------------|-------------|-------------|---------------|-----------|-----------------------|
| UDT 860 - MC_AXIS_REF - Datenstruktur für Achse                           | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 495</a> |
| UDT 861 - MC_TRIGGER_REF - Datenstruktur                                  | nein        | ja          | ja            | nein      | <a href="#">↗ 495</a> |
| FB 800 - MC_Power - Achse freigeben bzw. sperren                          | ja          | nein        | ja            | ja        | <a href="#">↗ 495</a> |
| FB 801 - MC_Home - Achse referenzieren                                    | ja          | nein        | ja            | nein      | <a href="#">↗ 496</a> |
| FB 802 - MC_Stop - Achse stoppen                                          | ja          | nein        | ja            | ja        | <a href="#">↗ 498</a> |
| FB 803 - MC_Halt - Achse anhalten                                         | ja          | nein        | ja            | ja        | <a href="#">↗ 499</a> |
| FB 804 - MC_MoveRelative - Achse relativ verfahren                        | ja          | nein        | ja            | nein      | <a href="#">↗ 501</a> |
| FB 805 - MC_MoveVelocity - Achse verfahren mit konstanter Geschwindigkeit | ja          | nein        | ja            | ja        | <a href="#">↗ 503</a> |
| FB 808 - MC_MoveAbsolute - Achse auf absolute Position verfahren          | ja          | nein        | ja            | nein      | <a href="#">↗ 505</a> |
| FB 811 - MC_Reset - Achse zurücksetzen                                    | ja          | nein        | ja            | ja        | <a href="#">↗ 507</a> |

## Übersicht

| Unterstützte Bausteine                                                                | SLIO Motion | Sig.-5/7 PN | Sig.-5/7 ECAT | Inv. ECAT | Seite                 |
|---------------------------------------------------------------------------------------|-------------|-------------|---------------|-----------|-----------------------|
| FB 812 - MC_ReadStatus - PLCopen-State der Achse lesen                                | ja          | nein        | ja            | ja        | <a href="#">↗ 509</a> |
| FB 813 - MC_ReadAxisError - Fehler von Achse lesen                                    | ja          | nein        | ja            | ja        | <a href="#">↗ 510</a> |
| FB 814 - MC_ReadParameter - Parameter der Achse lesen                                 | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 511</a> |
| FB 815 - MC_WriteParameter - Parameter an Achse schreiben                             | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 513</a> |
| FB 816 - MC_ReadActualPosition - Aktuelle Position der Achse lesen                    | ja          | nein        | ja            | nein      | <a href="#">↗ 515</a> |
| FB 817 - MC_ReadActualVelocity - Aktuelle Geschwindigkeit der Achse lesen             | ja          | nein        | ja            | ja        | <a href="#">↗ 516</a> |
| FB 818 - MC_ReadAxisInfo - Zusatzinformationen der Achse lesen                        | ja          | nein        | ja            | ja        | <a href="#">↗ 517</a> |
| FB 819 - MC_ReadMotionState - Zustand Bewegungsauftrag lesen                          | ja          | nein        | ja            | ja        | <a href="#">↗ 519</a> |
| FB 823 - MC_TouchProbe - Achsposition erfassen                                        | nein        | ja          | ja            | nein      | <a href="#">↗ 520</a> |
| FB 824 - MC_AbortTrigger - Achsposition erfassen abbrechen                            | nein        | ja          | ja            | nein      | <a href="#">↗ 521</a> |
| FB 825 - MC_ReadBoolParameter - Boolean-Parameter von Achse lesen                     | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 522</a> |
| FB 826 - MC_WriteBoolParameter - Boolean-Parameter an Achse schreiben                 | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 524</a> |
| FB 827 - VMC_ReadDWordParameter - Doppelwort-Parameter von Achse lesen                | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 526</a> |
| FB 828 - VMC_WriteDWordParameter - Doppelwort-Parameter an Achse schreiben            | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 527</a> |
| FB 829 - VMC_ReadWordParameter - Wort-Parameter von Achse lesen                       | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 529</a> |
| FB 830 - VMC_WriteWordParameter - Wort-Parameter an Achse schreiben                   | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 530</a> |
| FB 831 - VMC_ReadByteParameter - Byte-Parameter von Achse lesen                       | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 532</a> |
| FB 832 - VMC_WriteByteParameter - Byte-Parameter an Achse schreiben                   | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 533</a> |
| FB 833 - VMC_ReadDriveParameter - Antriebsparameter lesen                             | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 535</a> |
| FB 834 - VMC_WriteDriveParameter - Antriebsparameter schreiben                        | ja          | ja          | ja            | ja        | <a href="#">↗ 536</a> |
| FB 835 - VMC_HomeInit_LimitSwitch - Initialisierung Referenzfahrt auf Endschalter     | nein        | ja          | ja            | nein      | <a href="#">↗ 538</a> |
| FB 836 - VMC_HomeInit_HomeSwitch - Initialisierung Referenzfahrt auf Referenzschalter | ja          | ja          | ja            | nein      | <a href="#">↗ 539</a> |
| FB 837 - VMC_HomeInit_ZeroPulse - Initialisierung Referenzfahrt auf Nullimpuls        | nein        | ja          | ja            | nein      | <a href="#">↗ 542</a> |
| FB 838 - VMC_HomeInit_SetPosition - Initialisierung Referenzfahrt setze Position      | ja          | ja          | ja            | nein      | <a href="#">↗ 543</a> |

## 12.2 Einfache Bewegungsaufgaben

### 12.2.1 UDT 860 - MC\_AXIS\_REF - Datenstruktur Achsdaten

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Statusinformationen der Achse beinhaltet.

### 12.2.2 FB 860 - VMC\_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle

#### Beschreibung

Mit dem FB *VMC\_AxisControl* können Sie die angebundene Achse steuern. Sie können den Status des Antriebs abrufen, den Antrieb ein- bzw. ausschalten oder verschiedene Bewegungskommandos ausführen. In den Instanzdaten des Bausteins befindet sich ein gesonderter Speicherbereich. Über diesen können Sie mittels eines HMI Ihre Achse steuern. ➔ ["Antrieb über HMI steuern"...Seite 547](#)



*Der Baustein VMC\_AxisControl sollte nie gleichzeitig mit dem PLCopen-Baustein MC\_Power verwendet werden. Da der VMC\_AxisControl Funktionalitäten des MC\_Power beinhaltet und immer der aktuellste Befehl vom VMC\_Kernel-Baustein ausgeführt wird, kann dies zu einem Fehlverhalten des Antriebs führen.*

#### Parameter

| Parameter         | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                  |
|-------------------|-------------|----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| AxisEnable        | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Achsenfreigabe <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die Achse wird freigegeben.</li> <li>– FALSE: Die Achse wird gesperrt.</li> </ul> </li> </ul>                          |
| AxisReset         | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Reset Achse <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Reset der Achse wird durchgeführt.</li> </ul> </li> </ul>                                                           |
| HomeExecute       | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Referenzfahrt <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Referenzfahrt wird gestartet.</li> </ul> </li> </ul>                                                              |
| HomePosition      | INPUT       | REAL     | Bei erfolgreicher Referenzierung wird die Istposition der Achse einmalig gleich Position gesetzt. Die Position ist in der verwendeten Anwendereinheit anzugeben.                                                              |
| StopExecute       | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Achse stoppen <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Stoppen der Achse wird gestartet.</li> </ul> </li> </ul>                                                          |
| MvVelocityExecute | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verfahren der Achse starten <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Die Achse wird auf die angegebene Geschwindigkeit beschleunigt / abgebremst.</li> </ul> </li> </ul> |
| MvRelativeExecute | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verfahren der Achse starten <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Die relative Positionierung der Achse wird gestartet.</li> </ul> </li> </ul>                        |
| MvAbsoluteExecute | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Verfahren der Achse starten <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Die absolute Positionierung der Achse wird gestartet.</li> </ul> </li> </ul>                        |



| Parameter              | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
|------------------------|-------------|----------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Direction <sup>1</sup> | INPUT       | BYTE     | Modus für absolute Positionierung: <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 0: kürzester Weg</li> <li>■ 1: positive Richtung</li> <li>■ 2: negative Richtung</li> <li>■ 3: aktuelle Richtung</li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| PositionDistance       | INPUT       | REAL     | Absolute Position bzw. relative Wegstrecke je nach Kommando in [Anwendereinheiten].                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Velocity               | INPUT       | REAL     | Geschwindigkeitsvorgabe (vorzeichenbehafteter Wert) in [Anwendereinheiten/s].                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| Acceleration           | INPUT       | REAL     | Beschleunigung in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ].                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| Deceleration           | INPUT       | REAL     | Verzögerung in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ].                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| JogPositive            | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Achse mit konstanter Geschwindigkeit in positive Richtung verfahren               <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Das Verfahren der Achse mit konstanter Geschwindigkeit wird gestartet.</li> <li>– Flanke 1-0: Die Achse wird gestoppt.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                                                                            |
| JogNegative            | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Achse mit konstanter Geschwindigkeit in negative Richtung verfahren               <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Das Verfahren der Achse mit konstanter Geschwindigkeit wird gestartet.</li> <li>– Flanke 1-0: Die Achse wird gestoppt.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                                                                            |
| JogVelocity            | INPUT       | REAL     | Geschwindigkeitsvorgabe für Jogging (positiver Wert) in [Anwendereinheiten/s].                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| JogAcceleration        | INPUT       | REAL     | Beschleunigung in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ].                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| JogDeceleration        | INPUT       | REAL     | Verzögerung für Jogging in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ].                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| AxisReady              | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ AxisReady               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die Achse ist einschaldbereit.</li> <li>– FALSE: Die Achse ist nicht einschaldbereit.                   <ul style="list-style-type: none"> <li>→ Prüfe und behebe <i>AxisError</i> (siehe <i>AxisErrorID</i>).</li> <li>→ Prüfe und behebe <i>DriveError</i> (siehe <i>DriveErrorID</i>).</li> <li>→ Prüfe Initialisierungs FB (Input- und Output Adressen bzw. PDO Mapping richtig?)</li> </ul> </li> </ul> </li> </ul> |
| AxisEnabled            | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status Achse               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Achse ist eingeschaltet und nimmt Bewegungsaufträge an.</li> <li>– FALSE: Achse ist nicht eingeschaltet und nimmt keine Bewegungsaufträge an.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                                  |
| AxisError              | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Fehler bei Motion Achse               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten.</li> </ul> </li> </ul> <p>Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>AxisErrorID</i> entnommen werden.</p> <p>→ Die Achse wird gesperrt.</p>                                                                                                                                                                                                                      |
| AxisErrorID            | OUTPUT      | WORD     | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↗ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |



| Parameter       | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
|-----------------|-------------|----------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| DriveWarning    | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Warnung <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Der Antrieb liefert eine Warnung.</li> </ul> </li> </ul> <p>Zusätzliche Informationen sind aus dem entsprechenden Handbuch des Herstellers zu entnehmen.</p>                                                                                                                                                                                                                 |
| DriveError      | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Fehler direkt am Antrieb <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten.</li> </ul> </li> </ul> <p>Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>DriveErrorID</i> entnommen werden.</p> <p>→ Die Achse wird gesperrt.</p>                                                                                                                                                                      |
| DriveErrorID    | OUTPUT      | WORD     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Fehler <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Der Antrieb liefert einen Fehler.</li> </ul> </li> </ul> <p>Zusätzliche Informationen sind aus dem entsprechenden Handbuch des Herstellers zu entnehmen.</p>                                                                                                                                                                                                                  |
| IsHomed         | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Information Achse: referenziert <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die Achse ist referenziert.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| ModeOfOperation | OUTPUT      | INT      | <p>Antriebsspezifischer Modus. Weitere Infos siehe Antriebsmanual.</p> <p>Beispiel <i>Sigma-5</i>:</p> <p>0: No mode changed/no mode assigned<br/> 1: Profile Position mode<br/> 2: Reserved (keep last mode)<br/> 3: Profile Velocity mode<br/> 4: Torque Profile mode<br/> 6: Homing mode<br/> 7: Interpolated Position mode<br/> 8: Cyclic Sync Position mode<br/> 9: Cyclic Sync Velocity mode<br/> 10: Cyclic Sync Torque mode<br/> Other Reserved (keep last mode)</p> |
| PLCopenState    | OUTPUT      | INT      | <p>Aktueller PLCopenState:</p> <p>1: Disabled<br/> 2: Standstill<br/> 3: Homing<br/> 4: Discrete Motion<br/> 5: Continuous Motion<br/> 7: Stopping<br/> 8: Errorstop</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| ActualPosition  | OUTPUT      | REAL     | Position der Achse in [Anwendereinheit].                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| ActualVelocity  | OUTPUT      | REAL     | Geschwindigkeit der Achse in [Anwendereinheit/s].                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| CmdDone         | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag wurde ohne Fehler beendet.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |

| Parameter         | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                  |
|-------------------|-------------|-------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| CmdBusy           | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                 |
| CmdAborted        | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Der Auftrag wurde während der Bearbeitung von einem anderen Auftrag abgebrochen.</li> </ul> </li> </ul>                                            |
| CmdError          | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten.</li> </ul> </li> </ul> <p>Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>CmdErrorID</i> entnommen werden.</p> |
| CmdErrorID        | OUTPUT      | WORD        | <p>Zusätzliche Fehlerinformationen</p> <p>➔ <a href="#">"ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a></p>                                                                                                                       |
| DirectionPositive | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Zustand Bewegungsauftrag: Position zunehmend <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Die Position der Achse nimmt zu.</li> </ul> </li> </ul>                                                      |
| DirectionNegative | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Zustand Bewegungsauftrag: Position abnehmend <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Die Position der Achse nimmt ab.</li> </ul> </li> </ul>                                                      |
| SWLimitMinActive  | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Software Endschalter <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Software Endschalter Minimum aktiv (Minimale Position in negative Richtung überschritten).</li> </ul> </li> </ul>                    |
| SWLimitMaxActive  | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Software Endschalter <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Software Endschalter Maximum aktiv (Maximale Position in positive Richtung überschritten).</li> </ul> </li> </ul>                    |
| HWLimitMinActive  | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Hardware Endschalter <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Negativer Hardware Endschalter am Antrieb aktiv (NOT- Negative Overtravel).</li> </ul> </li> </ul>                                   |
| HWLimitMaxActive  | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Hardware Endschalter <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Positiver Hardware Endschalter am Antrieb aktiv (POT- Positive Overtravel).</li> </ul> </li> </ul>                                   |
| Axis              | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse.                                                                                                                                                                                                                           |

1) Dieser Parameter wird nicht von allen Antrieben unterstützt, z.B. *Sigma 5 über EtherCAT* unterstützt diesen Parameter nicht.

## 12.3 Komplexe Bewegungsaufgaben - PLCopen-Bausteine

### 12.3.1 UDT 860 - MC\_AXIS\_REF - Datenstruktur Achsdaten

Dies ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Statusinformationen der Achse beinhaltet.

### 12.3.2 UDT 861 - MC\_TRIGGER\_REF - Datenstruktur Triggersignal

Diese ist eine benutzerdefinierte Datenstruktur, die Informationen zum Triggersignal beinhaltet.

### 12.3.3 FB 800 - MC\_Power - Achsenfreigabe

#### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_Power kann eine Achse freigegeben bzw. gesperrt werden.

#### Parameter

| Parameter      | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                     |
|----------------|-------------|-------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Enable         | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Achsenfreigabe <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die Achse wird freigegeben</li> <li>– FALSE: Die Achse wird gesperrt</li> </ul> </li> </ul>                                                               |
| EnablePositive | INPUT       | BOOL        | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit FALSE                                                                                                                                                                                                            |
| EnableNegative | INPUT       | BOOL        | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit FALSE                                                                                                                                                                                                            |
| Status         | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status Achse <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Achse nimmt Bewegungsaufträge an</li> <li>– FALSE: Achse nimmt keine Bewegungsaufträge an</li> </ul> </li> </ul>                                            |
| Valid          | OUTPUT      | BOOL        | Immer FALSE                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Error          | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Fehler <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden. Die Achse wird gesperrt.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID        | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                                     |
| Axis           | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                                               |

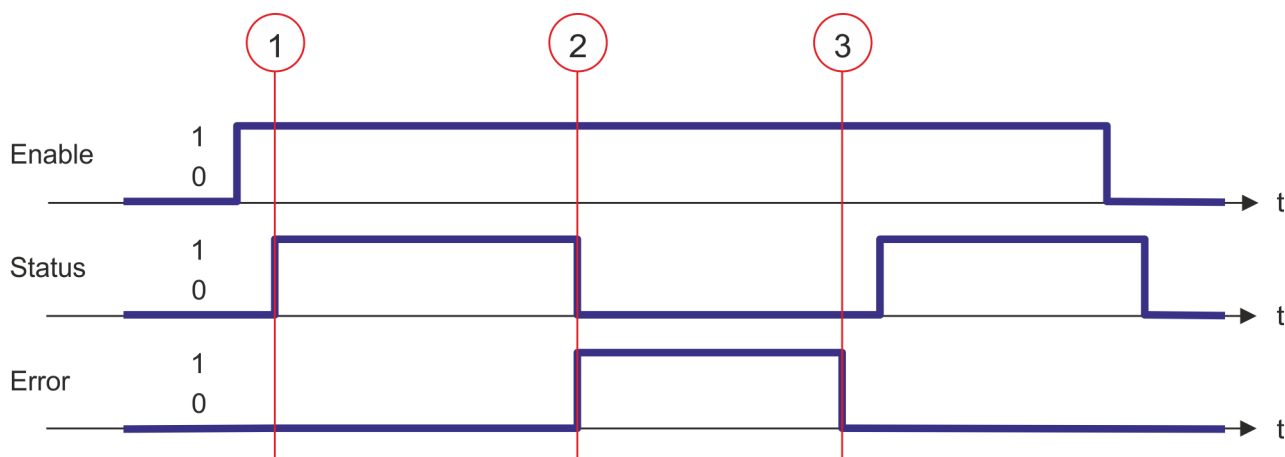
#### Achse freigegeben

Aufruf von MC\_Power mit *Enable* = TRUE. Sobald *Status* den Wert TRUE zeigt, ist die Achse freigegeben. In diesem Zustand können Bewegungsaufträge aktiviert werden.

#### Achse sperren

Aufruf von MC\_Power mit *Enable* = FALSE. Sobald *Status* den Wert FALSE zeigt, ist die Achse gesperrt. Bei Sperren der Achse wird ein ggf. aktiver Bewegungsauftrag abgebrochen und die Achse gestoppt.

## Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Die Achse wird mit *Enable* = TRUE freigegeben. Zum Zeitpunkt (1) ist die Freigabe erfolgt. Anschließend können Bewegungsaufträge aktiviert werden.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) tritt ein Fehler auf, der das Sperren der Achse zur Folge hat. Ein ggf. aktiver Bewegungsauftrag wird abgebrochen und die Achse gestoppt.
- (3) Der Fehler wird beseitigt und zum Zeitpunkt (3) quittiert. Da *Enable* weiterhin gesetzt ist, wird die Achse wieder freigegeben. Zuletzt wird die Achse mit *Enable* = FALSE gesperrt.

## 12.3.4 FB 801 - MC\_Home - Achse referenzieren

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_Home kann eine Achse referenziert werden. Dadurch kann ein Bezug zwischen der Position der Achse und der mechanischen Stellung hergestellt werden. Die Referenzfahrt-Methode und die zugehörigen Parameter müssen Sie direkt am Antrieb konfigurieren. Verwenden Sie hierzu die VMC\_Homelnit\_... Bausteine.

## Parameter

| Parameter       | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                       |
|-----------------|-------------|----------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute         | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Referenzfahrt <ul style="list-style-type: none"> <li>Flanke 0-1: Referenzfahrt wird gestartet</li> </ul> </li> </ul>                                        |
| Position        | INPUT       | REAL     | <p>Bei erfolgreicher Referenzierung wird die Istposition der Achse einmalig gleich <i>Position</i> gesetzt.</p> <p><i>Position</i> ist in der verwendeten Anwindereinheit anzugeben.</p>           |
| BufferMode      | INPUT       | BYTE     | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit B#16#0                                                                                                                                             |
| Done            | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt</li> </ul> </li> </ul>                                                 |
| Busy            | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                       |
| CommandA-borted | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Der Auftrag wurde während der Bearbeitung von einem anderen Auftrag abgebrochen.</li> </ul> </li> </ul> |

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|-----------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">→ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                        |
| Axis      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

**PLCopen-State**

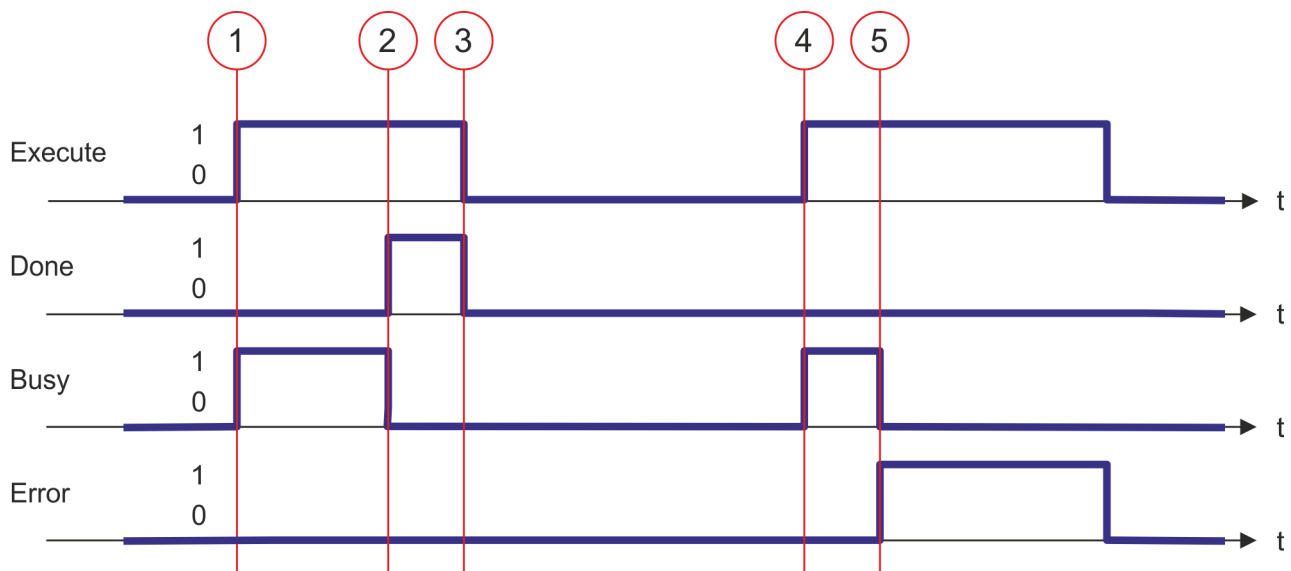
Start des Auftrags nur im PLCopen-State *Standstill* möglich.

**Achse referenzieren**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird die Referenzierung gestartet. Solange die Referenzierung läuft zeigt *Busy* den Wert TRUE. Sobald *Done* den Wert TRUE hat, ist die Referenzierung erfolgreich abgeschlossen. Die Istposition der Achse wurde auf den Wert von *Position* gesetzt.



- Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von *Execute* gleich FALSE weiterhin ausgeführt.
- Ein laufender Auftrag kann durch einen Bewegungsauftrag (z.B. *MC\_MoveRelative*) nicht abgebrochen werden.

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Mit Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird die Referenzierung gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist die Referenzierung abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.
- (4) Zum Zeitpunkt (4) wird erneut die Referenzierung mit einer Flanke 0-1 an *Execute* gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (5) Zum Zeitpunkt (5) tritt ein Fehler bei der Referenzierung auf. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Error* den Wert TRUE.

### 12.3.5 FB 802 - MC\_Stop - Achse stoppen

#### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_Stop wird die Achse gestoppt. Mit dem Parameter *Deceleration* kann das dynamische Verhalten beim Stoppvorgang bestimmt werden.

#### Parameter

| Parameter      | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                            |
|----------------|-------------|-------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute        | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Achse stoppen <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Stoppen der Achse wird gestartet</li> </ul> </li> </ul>                                                                     |
| Deceleration   | INPUT       | REAL        | Verzögerung beim Stoppen in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ]                                                                                                                                                                         |
| Jerk           | INPUT       | REAL        | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit 0.0                                                                                                                                                                                     |
| Done           | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt</li> </ul> </li> </ul>                                                                                  |
| Busy           | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                                                        |
| CommandAborted | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Der Auftrag wurde während der Bearbeitung von einem anderen Auftrag abgebrochen</li> </ul> </li> </ul>                                   |
| Error          | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID        | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                            |
| Axis           | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                      |

#### PLCopen-State

- Start des Auftrags in den PLCopen-States *Standstill*, *Homing*, *Discrete Motion* und *Continuous Motion* möglich.
- MC\_Stop führt die Achse in den PLCopen-State *Stopping* über. In *Stopping* können keine Bewegungsaufträge gestartet werden. Solange *Execute* gleich TRUE ist, bleibt die Achse im PLCopen-State *Stopping*. Wird *Execute* gleich FALSE gesetzt, geht die Achse in den PLCopen-State *Standstill* über. In *Standstill* können Bewegungsaufträge gestartet werden.

#### Achse stoppen

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Stoppen der Achse gestartet. Solange das Stoppen der Achse läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem die Achse gestoppt wurde und somit die Geschwindigkeit 0 erreicht hat, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert.



- Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von *Execute* gleich FALSE bis zum Stopp der Achse ausgeführt.
- Ein laufender Auftrag kann durch einen Bewegungsauftrag (z.B. *MC\_MoveRelative*) nicht abgebrochen werden.

### Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Stoppen der Achse gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE. Die Geschwindigkeit der Achse wird unter Berücksichtigung des Parameters *Deceleration* bis auf null verringert.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Stoppen der Achse abgeschlossen, die Achse ist gestoppt. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

### 12.3.6 FB 803 - MC\_Halt - Achse anhalten

#### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↗ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit *MC\_Halt* wird die Achse bis zum Stillstand abgebremst. Mit dem Parameter *Deceleration* kann das dynamische Verhalten beim Bremsvorgang bestimmt werden.

#### Parameter

| Parameter    | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                          |
|--------------|-------------|----------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute      | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Achse anhalten <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Anhalten der Achse wird gestartet</li> </ul> </li> </ul> |
| Deceleration | INPUT       | REAL     | Verzögerung beim Bremsen in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ]                                                                                                       |
| Jerk         | INPUT       | REAL     | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit 0.0                                                                                                                   |

| Parameter      | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|----------------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| BufferMode     | INPUT       | BYTE        | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit B#16#0                                                                                                                                                                              |
| Done           | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt</li> </ul> </li> </ul>                                                                                  |
| Busy           | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                                                        |
| Active         | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Baustein hat die Kontrolle über die Achse</li> </ul> </li> </ul>                                                                         |
| CommandAborted | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Der Auftrag wurde während der Bearbeitung von einem anderen Auftrag abgebrochen</li> </ul> </li> </ul>                                   |
| Error          | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID        | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                        |
| Axis           | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

**PLCopen-State**

- Start des Auftrags in den PLCopen-States *Discrete Motion* und *Continuous Motion* möglich.
- MC\_Halt führt die Achse in den PLCopen-State *Discrete Motion* über.

**Achse anhalten**

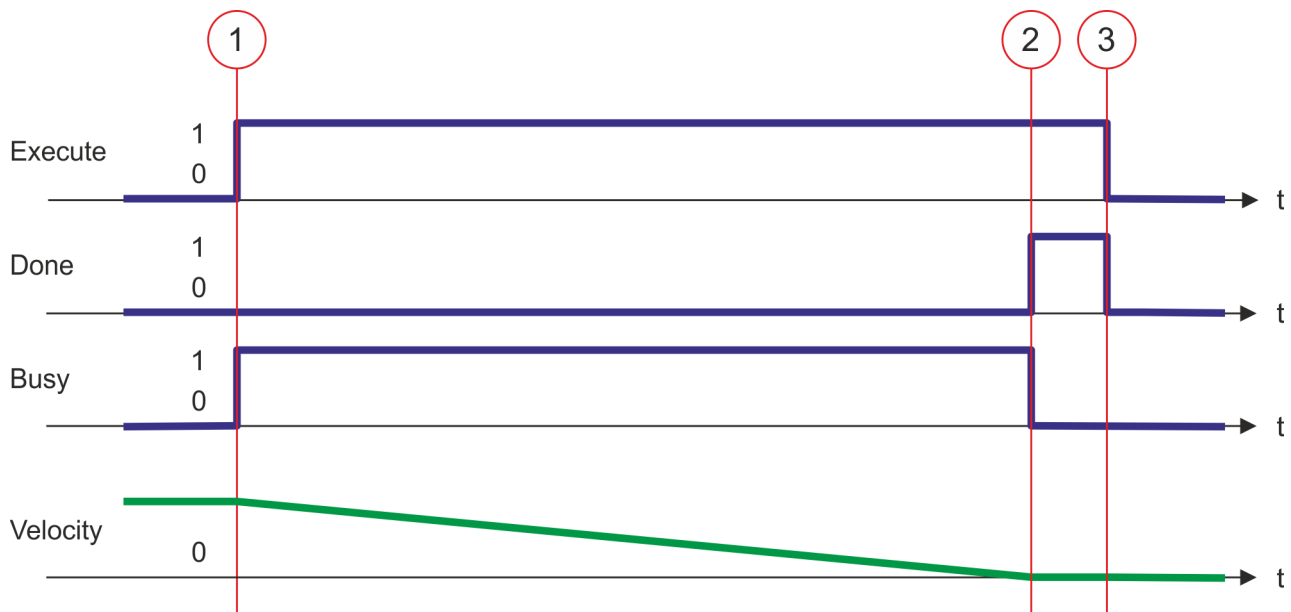
Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Anhalten der Achse gestartet. Solange das Anhalten der Achse läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem die Achse angehalten wurde und somit die Geschwindigkeit 0 erreicht hat, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert.



- Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von *Execute* gleich FALSE bis zum Anhalten der Achse ausgeführt.
- Ein laufender Auftrag kann durch einen anderen Bewegungsauftrag (z.B. MC\_MoveRelative) abgebrochen werden.



## Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Anhalten der Achse gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE. Die Geschwindigkeit der Achse wird unter Berücksichtigung des Parameters *Deceleration* bis auf 0 verringert.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Anhalten der Achse abgeschlossen, die Achse steht. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

## 12.3.7 FB 804 - MC\_MoveRelative - Achse relativ verfahren

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↗ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_MoveRelative wird die Achse relativ zu der Position bei Auftragsstart um eine spezifizierte Distanz verfahren. Mit den Parametern *Velocity*, *Acceleration* und *Deceleration* wird das dynamische Verhalten beim Bewegungsvorgang bestimmt.

## Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                 |
|------------------|-------------|----------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Achse relativ verfahren <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Das relative Verfahren der Achse wird gestartet</li> </ul> </li> </ul> |
| ContinuousUpdate | INPUT       | BOOL     | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit FALSE                                                                                                                                        |
| Distance         | INPUT       | REAL     | Relative Wegstrecke in [Anwendereinheiten]                                                                                                                                                   |
| Velocity         | INPUT       | REAL     | Max. Geschwindigkeit (muss nicht zwingend erreicht werden) in [Anwendereinheiten/s]                                                                                                          |
| Acceleration     | INPUT       | REAL     | Beschleunigung in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ]                                                                                                                                        |
| Deceleration     | INPUT       | REAL     | Verzögerung in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ]                                                                                                                                           |
| Jerk             | INPUT       | REAL     | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit 0.0                                                                                                                                          |

| Parameter      | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                            |
|----------------|-------------|-------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| BufferMode     | INPUT       | BYTE        | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit B#16#0                                                                                                                                                                                  |
| Done           | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt; Zielposition erreicht</li> </ul> </li> </ul>                                                           |
| Busy           | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                                                        |
| Active         | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Baustein hat die Kontrolle über die Achse</li> </ul> </li> </ul>                                                                         |
| CommandAborted | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Der Auftrag wurde während der Bearbeitung von einem anderen Auftrag abgebrochen</li> </ul> </li> </ul>                                   |
| Error          | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID        | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen" ...Seite 573</a>                                                                                                                           |
| Axis           | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                      |

**PLCopen-State**

- Start des Auftrags in den PLCopen-States *Standstill*, *Discrete Motion* und *Continuous Motion* möglich.
- MC\_MoveRelative führt die Achse in den PLCopen-State *Discrete Motion* über.

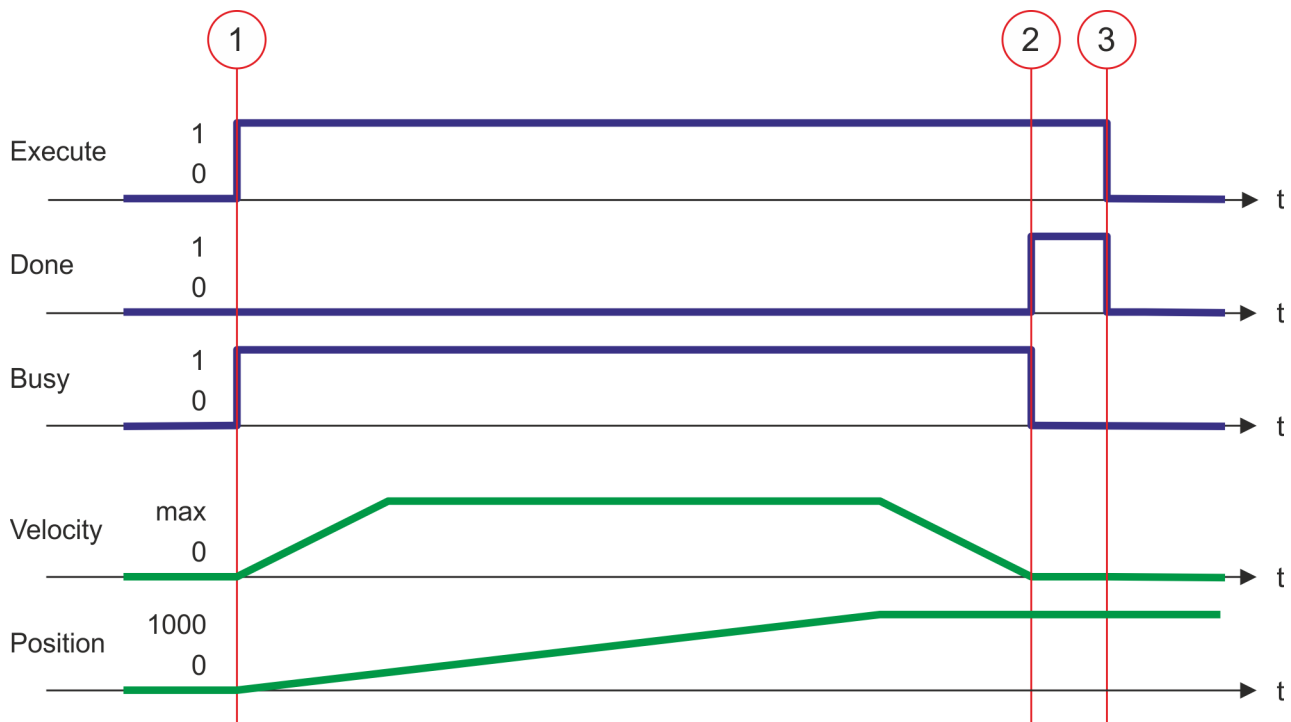
**Achse relativ verfahren**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Verfahren der Achse gestartet. Solange das Verfahren der Achse läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem die Zielposition erreicht wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert. Die Geschwindigkeit der Achse ist dann gleich 0.



- Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von *Execute* gleich FALSE bis die Achse die Zielposition erreicht hat, ausgeführt.
- Ein laufender Auftrag kann durch einen anderen Bewegungsauftrag (z.B. MC\_MoveAbsolute) abgebrochen werden.

## Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Die Achse wird mit MC\_MoveRelative um eine *Distance* = 1000.0 verfahren (Startposition bei Auftragsstart gleich 0.0). Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Verfahren der Achse gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) wurde die Achse um die *Distance* = 1000.0 verfahren, d.h. die Zielposition wurde erreicht. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

## 12.3.8 FB 805 - MC\_MoveVelocity - Achse verfahren mit konstanter Geschwindigkeit

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↗ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_MoveVelocity wird die Achse mit einer konstanten Geschwindigkeit verfahren. Mit den Parametern *Velocity*, *Acceleration* und *Deceleration* wird das dynamische Verhalten beim Bewegungsvorgang bestimmt.

## Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                            |
|------------------|-------------|----------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Achse mit konstanter Geschwindigkeit verfahren               <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Das Verfahren der Achse mit konstanter Geschwindigkeit wird gestartet</li> </ul> </li> </ul> |
| ContinuousUpdate | INPUT       | BOOL     | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit FALSE                                                                                                                                                                                                   |
| Velocity         | INPUT       | REAL     | Geschwindigkeitsvorgabe (vorzeichenbehafteter Wert) in [Anwendereinheiten/s]                                                                                                                                                                            |
| Acceleration     | INPUT       | REAL     | Beschleunigung in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ]                                                                                                                                                                                                   |

| Parameter       | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                            |
|-----------------|-------------|-------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Deceleration    | INPUT       | REAL        | Verzögerung in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ]                                                                                                                                                                                      |
| Jerk            | INPUT       | REAL        | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit 0.0                                                                                                                                                                                     |
| BufferMode      | INPUT       | BYTE        | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit B#16#0                                                                                                                                                                                  |
| InVelocity      | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Geschwindigkeitsvorgabe <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Geschwindigkeitsvorgabe erreicht</li> </ul> </li> </ul>                                                                 |
| Busy            | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                                                        |
| Active          | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Baustein hat die Kontrolle über die Achse</li> </ul> </li> </ul>                                                                         |
| CommandA-borted | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Der Auftrag wurde während der Bearbeitung von einem anderen Auftrag abgebrochen</li> </ul> </li> </ul>                                   |
| Error           | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID         | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                            |
| Axis            | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                      |

**PLCopen-State**

- Start des Auftrags in den PLCopen-States *Standstill*, *Discrete Motion* und *Continuous Motion* möglich.
- MC\_MoveVelocity führt die Achse in den PLCopen-State *Continuous Motion* über.

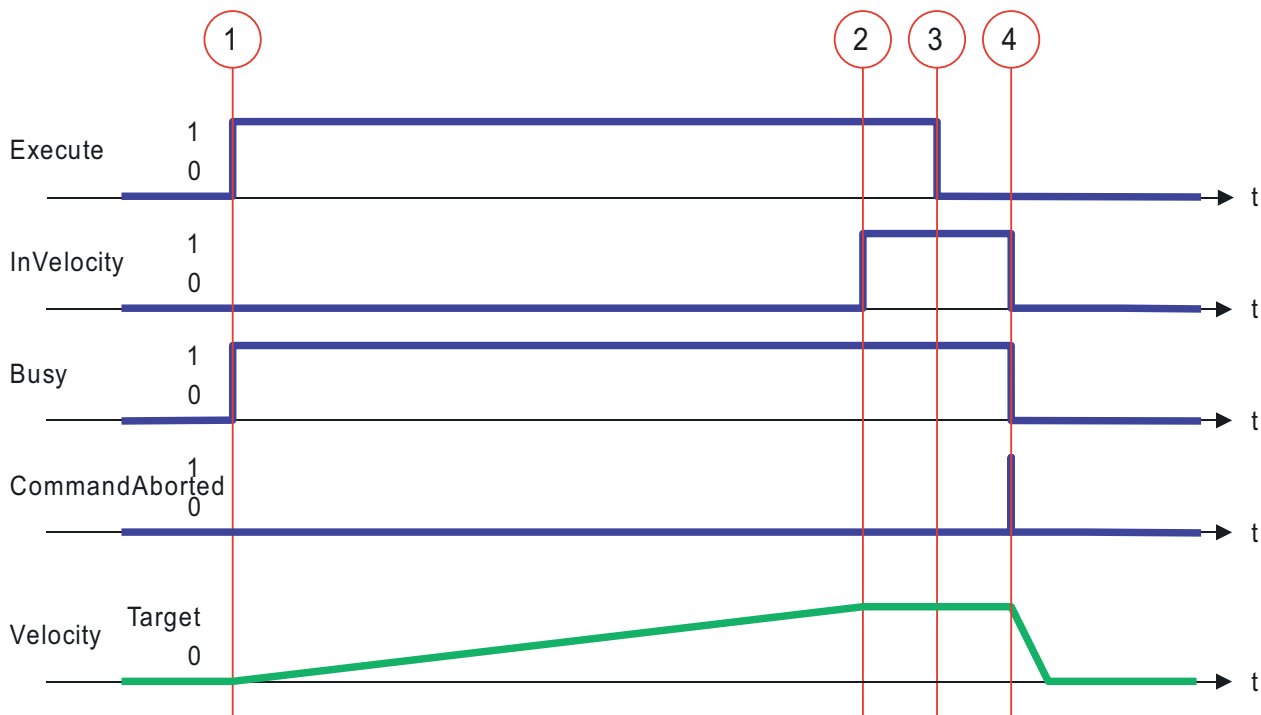
**Achse mit Geschwindigkeitsvorgabe verfahren**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Verfahren der Achse mit Geschwindigkeitsvorgabe gestartet. Solange die Geschwindigkeitsvorgabe nicht erreicht ist, zeigt *Busy* den Wert TRUE und *InVelocity* den Wert FALSE. Ist die Geschwindigkeitsvorgabe erreicht, wird *Busy* gleich FALSE und *InVelocity* gleich TRUE. Die Achse wird mit dieser Geschwindigkeit konstant weiter verfahren.



- Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von *Execute* gleich FALSE weiterhin ausgeführt, auch wenn die Geschwindigkeitsvorgabe erreicht wurde.
- Ein laufender Auftrag kann durch einen anderen Bewegungsauftrag (z.B. MC\_MoveAbsolute) abgebrochen werden.

## Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Verfahren der Achse mit Geschwindigkeitsvorgabe gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) erreicht die Achse die Geschwindigkeitsvorgabe und *InVelocity* liefert den Wert TRUE.
- (3) Das Rücksetzen von *Execute* auf FALSE zum Zeitpunkt (3) hat keine Auswirkung auf die Achse. Die Achse wird weiterhin konstant mit der Geschwindigkeitsvorgabe verfahren und *InVelocity* liefert weiterhin den Wert TRUE.
- (4) Zum Zeitpunkt (4) wird der MC\_Velocity-Auftrag durch einen MC\_Halt-Auftrag abgebrochen. Die Achse wird bis zum Halt abgebremst und *Busy* liefert den Wert FALSE.

## 12.3.9 FB 808 - MC\_MoveAbsolute - Achse auf absolute Position verfahren

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↗ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_MoveAbsolute wird die Achse auf eine absolute Position verfahren. Mit den Parametern *Velocity*, *Acceleration* und *Deceleration* wird das dynamische Verhalten beim Bewegungsvorgang bestimmt.

## Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                        |
|------------------|-------------|----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Verfahren der Achse starten <ul style="list-style-type: none"> <li>Flanke 0-1: Das Verfahren der Achse wird gestartet</li> </ul> </li> </ul> |
| ContinuousUpdate | INPUT       | BOOL     | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit FALSE                                                                                                                               |
| Position         | INPUT       | REAL     | Absolute Position in [Anwendereinheiten]                                                                                                                                            |
| Velocity         | INPUT       | REAL     | Maximale Geschwindigkeit (muss nicht zwingend erreicht werden) vorzeichenbehafteter Wert in [Anwendereinheiten/s]                                                                   |

| Parameter      | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                             |
|----------------|-------------|-------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Acceleration   | INPUT       | REAL        | Beschleunigung in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ]                                                                                                                                                                                    |
| Deceleration   | INPUT       | REAL        | Verzögerung in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ]                                                                                                                                                                                       |
| Jerk           | INPUT       | REAL        | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit 0.0                                                                                                                                                                                      |
| Direction      | INPUT       | Byte        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Richtung <ul style="list-style-type: none"> <li>– 0: Kürzeste Entfernung</li> <li>– 1: Positive Richtung</li> <li>– 2: Negative Richtung</li> <li>– 3: Aktuelle Richtung</li> </ul> </li> </ul> |
| BufferMode     | INPUT       | BYTE        | Parameter aktuell nicht unterstützt; Aufruf mit B#16#0                                                                                                                                                                                   |
| Done           | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Die Zielposition wurde erreicht.</li> </ul> </li> </ul>                                                 |
| Busy           | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                                                         |
| Active         | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Baustein hat die Kontrolle über die Achse</li> </ul> </li> </ul>                                                                          |
| CommandAborted | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Der Auftrag wurde während der Bearbeitung von einem anderen Auftrag abgebrochen</li> </ul> </li> </ul>                                    |
| Error          | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul>  |
| ErrorID        | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">➔ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                             |
| Axis           | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                       |

**PLCopen-State**

- Start des Auftrags in den PLCopen-States *Standstill*, *Discrete Motion* und *Continuous Motion* möglich.
- MC\_MoveVelocity führt die Achse in den PLCopen-State *Discrete Motion* über.

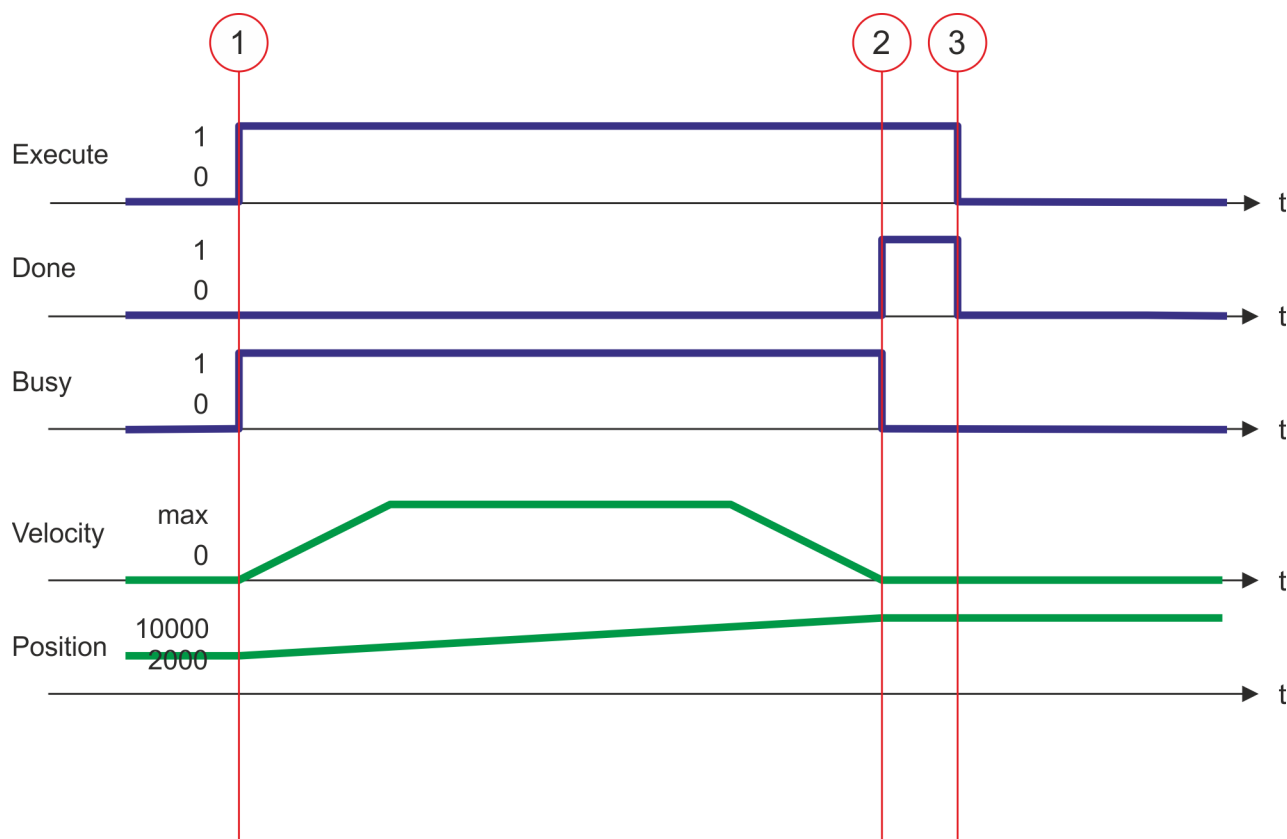
**Achse absolute verfahren**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Verfahren der Achse gestartet. Solange das Verfahren der Achse läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem die Zielposition erreicht wurde, wird *Busy* = FALSE und *Done* = TRUE geliefert. Die Geschwindigkeit der Achse ist dann gleich 0.



- Mit Sigma-5 EtherCAT wird die Zielposition immer über den Weg angefahren, welcher am kürzesten ist.
- Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von *Execute* gleich FALSE, bis die Achse die Zielposition erreicht hat, ausgeführt.
- Ein laufender Auftrag kann durch einen anderen Bewegungsauftrag (z.B. MC\_MoveVelocity) abgebrochen werden.

## Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Die Achse wird mit MC\_MoveAbsolute auf die absolute Position = 10000.0 verfahren (Startposition bei Auftragsstart gleich 2000.0). Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Verfahren der Achse gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) hat die Achse die Zielposition erreicht. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

## 12.3.10 FB 811 - MC\_Reset - Reset Achse

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↗ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_Reset wird ein Reset (Neuinitialisieren) der Achse durchgeführt. Dabei werden alle internen Fehler der Achse zurückgesetzt.

## Parameter

| Parameter | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                     |
|-----------|-------------|----------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute   | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Reset Achse <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Reset der Achse wird durchgeführt</li> </ul> </li> </ul>               |
| Done      | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Reset wurde durchgeführt</li> </ul> </li> </ul> |

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                |
|-----------|-------------|-------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Busy      | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status</li> <li>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul>                                                                                        |
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status</li> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↗ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                |
| Axis      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                          |

**PLCopen-State**

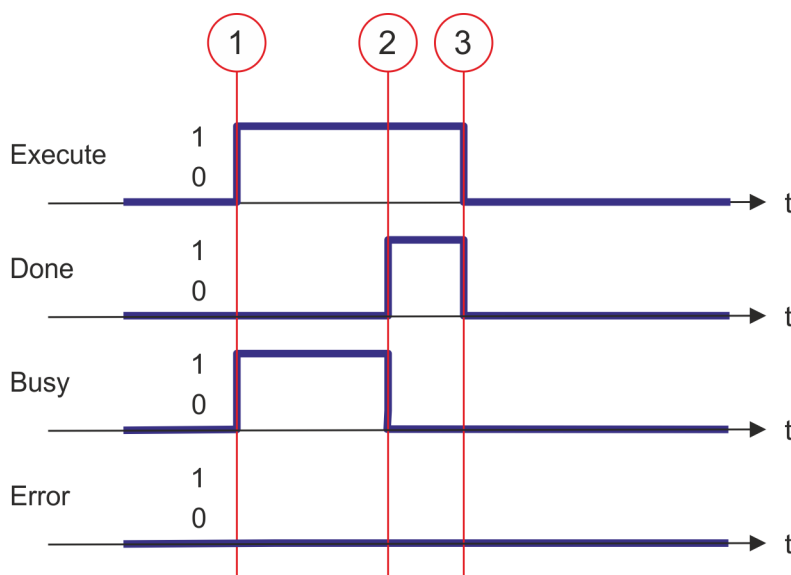
- Start des Auftrags im PLCopen-State *ErrorStop* möglich.
- MC\_Reset führt die Achse in Abhängigkeit von MC\_Power entweder in den PLCopen-State *Standstill* (Aufruf von MC\_Power mit *Enable* = TRUE) oder *Disabled* (Aufruf von MC\_Power mit *Enable* = FALSE) über.

**Reset an Achse durchführen**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird der Reset der Achse gestartet. Solange der Reset der Achse läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem die Achse neu initialisiert wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert.



*Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von Execute gleich FALSE ausgeführt, bis der Auftrag abgeschlossen ist.*

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird der Reset der Achse gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist der Reset erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.



### 12.3.11 FB 812 - MC\_ReadStatus - PLCopen Status

#### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_ReadStatus kann der PLCopen-State der Achse ermittelt werden.

#### Parameter

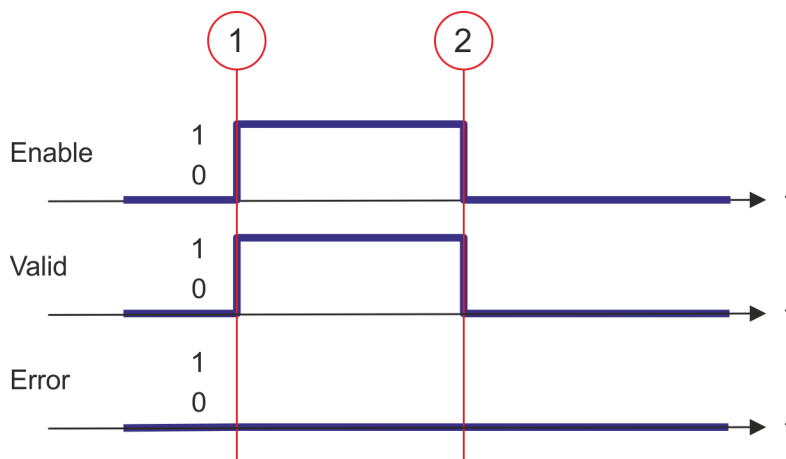
| Parameter        | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                            |
|------------------|-------------|-------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Enable           | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Statusanzeige <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Der Status wird an den Ausgängen permanent angezeigt</li> <li>– FALSE: Alle Ausgänge werden gleich FALSE bzw. 0 geliefert</li> </ul> </li> </ul>  |
| Valid            | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status gültig <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Der angezeigte Status ist gültig</li> </ul> </li> </ul>                                                                                           |
| Error            | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul>                 |
| ErrorID          | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                            |
| ErrorStop        | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Achsfehler <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Achsfehler aufgetreten; ein Bewegungsauftrag kann nicht aktiviert werden</li> </ul> </li> </ul>                                                      |
| Disabled         | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status Achse: Sperrung <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Achse ist gesperrt; ein Bewegungsauftrag kann nicht aktiviert werden</li> </ul> </li> </ul>                                              |
| Stopping         | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status Achse: Stop <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Achse wird gestoppt (MC_Stop ist aktiv)</li> </ul> </li> </ul>                                                                               |
| Homing           | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status Achse: Referenzierung <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Achse wird referenziert (MC_Homing ist aktiv)</li> </ul> </li> </ul>                                                               |
| Standstill       | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status Bewegungsauftrag <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Kein Bewegungsauftrag aktiv; Bewegungsauftrag kann aktiviert werden</li> </ul> </li> </ul>                                              |
| DiscreteMotion   | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status Achsbewegung: Diskret <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Achse wird durch eine diskrete Bewegung verfahren (MC_MoveRelative, MC_MoveAbsolute oder MC_Halt ist aktiv)</li> </ul> </li> </ul> |
| ContinuousMotion | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status Achsbewegung: Kontinuierlich <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Achse wird durch eine kontinuierliche Bewegung verfahren (MC_MoveVelocity ist aktiv)</li> </ul> </li> </ul>                 |
| Axis             | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Slave-Achse                                                                                                                                                                                                                                |

**PLCopen-State**

- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

**Status der Achse ermitteln**

Mit *Enable* = TRUE wird an den Ausgängen der Zustand der Achse entsprechend dem Zustandsdiagramm nach PLCopen geliefert.

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Zum Zeitpunkt (1) wird *Enable* = TRUE gesetzt. Damit liefert *Valid* den Wert TRUE und an den Ausgängen wird der Zustand entsprechend des PLCopen-Zustandsdiagramms angezeigt.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) wird *Enable* = FALSE gesetzt. Damit werden sämtliche Ausgänge gleich FALSE bzw. 0 gesetzt.

**12.3.12 FB 813 - MC\_ReadAxisError - Fehler von Achse lesen****Beschreibung**

Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit *MC\_ReadAxisError* wird der aktuell anstehende Fehler direkt vom Antrieb gelesen.

**Parameter**

| Parameter | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                          |
|-----------|-------------|----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute   | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Reset Achse               <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Achsfehler wird gelesen.</li> </ul> </li> </ul>                                                                               |
| Done      | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Achsfehler ausgelesen.</li> </ul> </li> </ul>                                                          |
| Busy      | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                       |
| Error     | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD     | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                          |

| Parameter   | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                          |
|-------------|-------------|-------------|-----------------------------------------------------------------------|
| AxisErrorID | OUTPUT      | WORD        | Achsfehler-ID; der gelieferte Wert ist Hersteller-spezifisch kodiert. |
| Axis        | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                    |

**PLCopen-State**

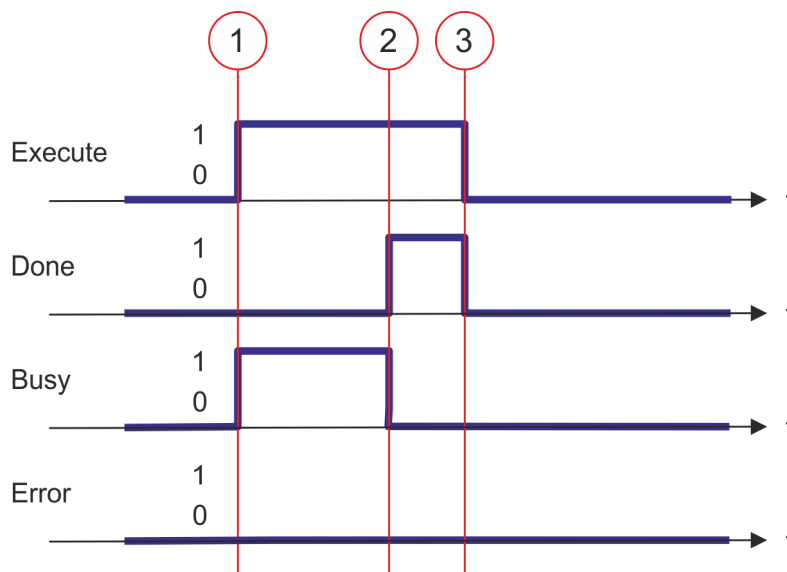
- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

**Fehler der Achse lesen**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Lesen des Achsfehlers gestartet. Solange das Lesen des Achsfehlers läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Achsfehler gelesen wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert. Der Ausgang *AxisErrorID* zeigt den aktuell anstehenden Achsfehler an.



*Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von Execute gleich FALSE weiterhin ausgeführt.*

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Lesen des Achsfehlers gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Lesen des Achsfehlers erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

**12.3.13 FB 814 - MC\_ReadParameter - Parameter der Achse lesen****Beschreibung**

*Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↗ "Übersicht"...Seite 489](#)*

Mit MC\_ReadParameter wird der Parameter, der über die Parameter-Nummer festgelegt ist, von der Achse gelesen. → ["PLCopen Parameter"...Seite 544](#)

### Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                            |
|------------------|-------------|-------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Parameter Achse lesen <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Das Lesen des Parameters wird durchgeführt</li> </ul> </li> </ul>                                                   |
| Parameter Number | INPUT       | INT         | Nummer des Parameters, welcher gelesen werden soll.<br>→ <a href="#">"PLCopen Parameter"...Seite 544</a>                                                                                                                                |
| Done             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde ausgelesen</li> </ul> </li> </ul>                                                      |
| Busy             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                                                        |
| Error            | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID          | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br>→ <a href="#">"ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                            |
| Value            | OUTPUT      | REAL        | Wert des gelesenen Parameters                                                                                                                                                                                                           |
| Axis             | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                      |

### PLCopen-State

- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

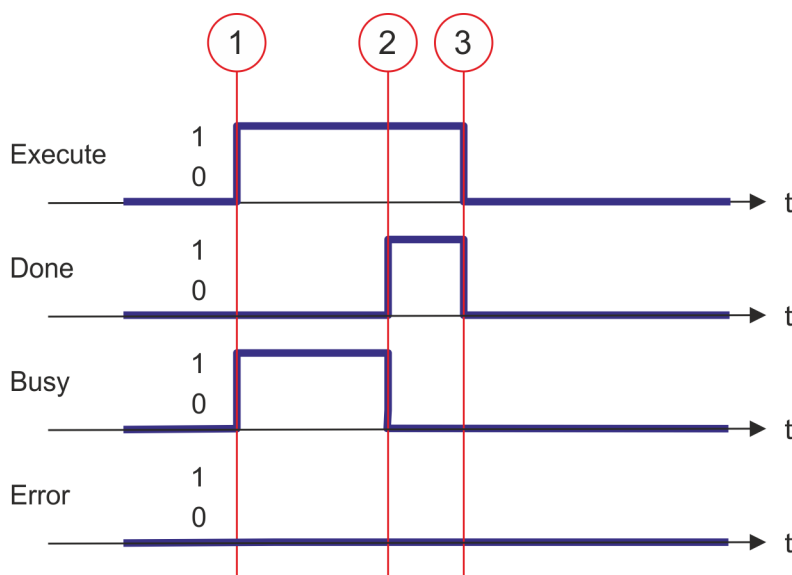
### Parameter der Achse lesen

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Lesen des Parameters gestartet. Solange das Lesen des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter gelesen wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert. Der Ausgang *Value* zeigt den Wert des Parameters an.



*Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von Execute gleich FALSE weiterhin ausgeführt.*

## Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Lesen des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Lesen des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

## 12.3.14 FB 815 - MC\_WriteParameter - Parameter an Achse schreiben

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_WriteParameter wird der Wert des Parameters, der über die Parameter-Nummer festgelegt ist, zur Achse geschrieben. [↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544](#)

## Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                              |
|------------------|-------------|----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Parameter Achse schreiben <ul style="list-style-type: none"> <li>Flanke 0-1: Das Schreiben des Parameters wird durchgeführt</li> </ul> </li> </ul> |
| Parameter Number | INPUT       | INT      | Nummer des Parameters, welcher geschrieben werden soll.<br><a href="#">↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544</a>                                                                              |
| Value            | INPUT       | REAL     | Wert des geschriebenen Parameters                                                                                                                                                         |
| Done             | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde geschrieben</li> </ul> </li> </ul>           |
| Busy             | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                              |

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|-----------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">→ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                        |
| Axis      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

**PLCopen-State**

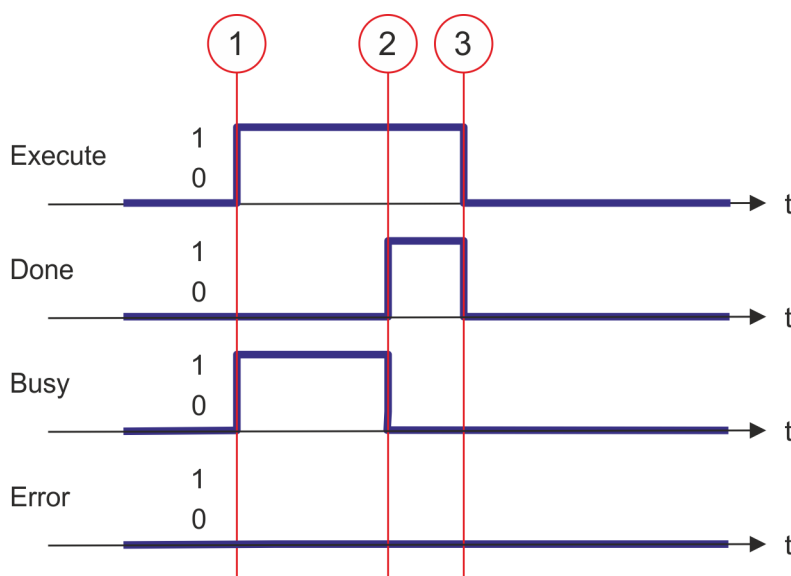
- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

**Parameter der Achse schreiben**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Schreiben des Parameters gestartet. Solange das Schreiben des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter geschrieben wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert.



*Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von Execute gleich FALSE weiterhin ausgeführt.*

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Schreiben des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Schreiben des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

### 12.3.15 FB 816 - MC\_ReadActualPosition - Aktuelle Position der Achse lesen

#### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↗ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_ReadActualPosition wird die aktuelle Position der Achse gelesen.

#### Parameter

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                              |
|-----------|-------------|-------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Enable    | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Position Achse lesen               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die Position der Achse wird kontinuierlich gelesen</li> <li>– FALSE: Alle Ausgänge werden gleich FALSE bzw. 0 geliefert</li> </ul> </li> </ul> |
| Valid     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Position gültig               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die gelesene Position ist gültig</li> </ul> </li> </ul>                                                                                             |
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul>                     |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↗ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                                              |
| Position  | OUTPUT      | REAL        | Position der Achse in [Anwendereinheit]                                                                                                                                                                                                                                   |
| Axis      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                                                        |

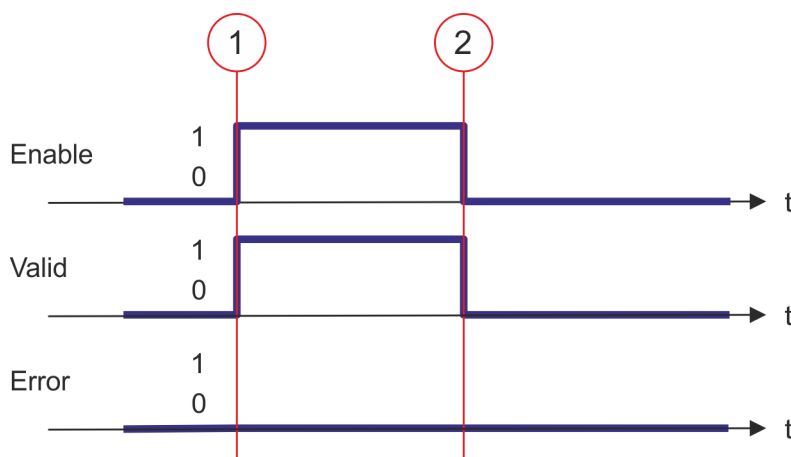
#### PLCopen-State

- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

#### Position der Achse lesen

Mit *Enable* gleich TRUE wird die aktuelle Position der Achse ermittelt und unter *Position* abgelegt.

## Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Zum Zeitpunkt (1) wird *Enable* = TRUE gesetzt. Damit liefert *Valid* den Wert TRUE und am Ausgang *Position* wird die aktuelle Position der Achse angezeigt.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) wird *Enable* = FALSE gesetzt. Damit werden sämtliche Ausgänge gleich FALSE bzw. 0 gesetzt.

## 12.3.16 FB 817 - MC\_ReadActualVelocity - Aktuelle Geschwindigkeit der Achse lesen

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_ReadActualVelocity wird die aktuelle Geschwindigkeit der Achse gelesen.

## Parameter

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                              |
|-----------|-------------|-------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Enable    | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Geschwindigkeit Achse lesen <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die Geschwindigkeit der Achse wird kontinuierlich gelesen</li> <li>– FALSE: Alle Ausgänge werden gleich FALSE bzw. 0 geliefert</li> </ul> </li> </ul> |
| Valid     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Geschwindigkeit gültig <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die gelesene Geschwindigkeit ist gültig</li> </ul> </li> </ul>                                                                                             |
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul>                                   |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                                              |
| Velocity  | OUTPUT      | REAL        | Geschwindigkeit der Achse in [Anwendereinheit/s]                                                                                                                                                                                                                          |
| Axis      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                                                        |

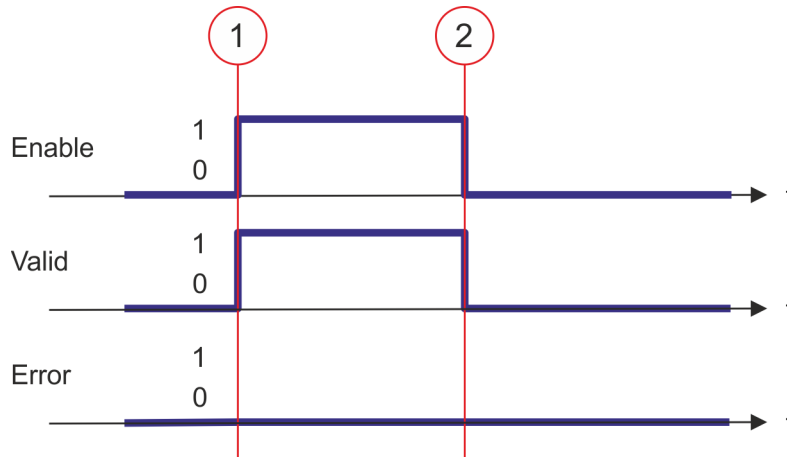
## PLCopen-State

- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.



**Geschwindigkeit der Achse lesen**

Mit *Enable* gleich TRUE wird die aktuelle Geschwindigkeit der Achse ermittelt und unter *Velocity* abgelegt.

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Zum Zeitpunkt (1) wird *Enable* = TRUE gesetzt. Damit liefert *Valid* den Wert TRUE und am Ausgang *Velocity* wird die aktuelle Geschwindigkeit der Achse angezeigt.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) wird *Enable* = FALSE gesetzt. Damit werden sämtliche Ausgänge gleich FALSE bzw. 0 gesetzt.

**12.3.17 FB 818 - MC\_ReadAxisInfo - Zusatzinformationen der Achse lesen****Beschreibung**

Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_ReadAxisInfo werden einige Zusatzinformationen der Achse angezeigt.

**Parameter**

| Parameter     | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|---------------|-------------|----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Enable        | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Zusatzinformationen Achse lesen <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die Zusatzinformationen der Achse werden kontinuierlich gelesen</li> <li>– FALSE: Alle Ausgänge werden gleich FALSE bzw. 0 geliefert</li> </ul> </li> </ul> |
| Valid         | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Zusatzinformationen gültig <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die gelesene Zusatzinformationen sind gültig</li> </ul> </li> </ul>                                                                                              |
| Error         | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul>                                             |
| ErrorID       | OUTPUT      | WORD     | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                                                        |
| HomeAbsSwitch | OUTPUT      | BOOL     | Referenzschalter <ul style="list-style-type: none"> <li>■ TRUE: Der Referenzschalter ist aktiviert</li> </ul>                                                                                                                                                                       |

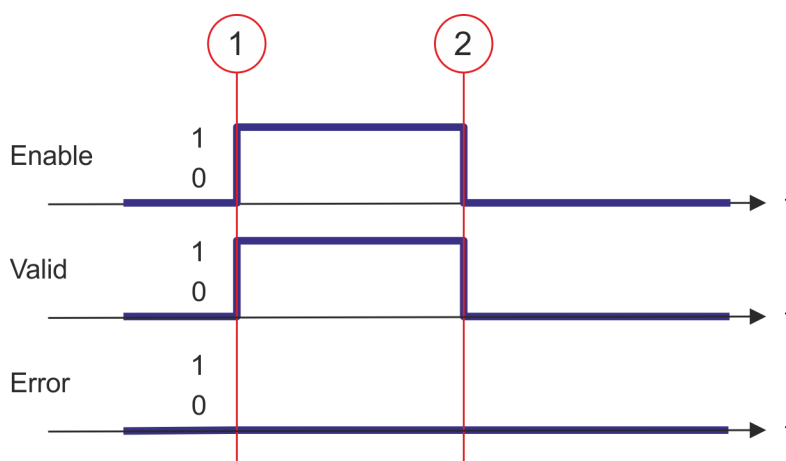
| Parameter           | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                              |
|---------------------|-------------|-------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| LimitSwitchPos      | OUTPUT      | BOOL        | Endschalter positive Richtung<br>■ TRUE: Endschalter positive Richtung ist aktiviert                                      |
| LimitSwitchNeg      | OUTPUT      | BOOL        | Endschalter negative Richtung (NOT-Bit am Antrieb)<br>■ TRUE: Endschalter negative Richtung ist aktiviert                 |
| Simulation          | OUTPUT      | BOOL        | Parameter aktuell nicht unterstützt; immer FALSE                                                                          |
| Communication-Ready | OUTPUT      | BOOL        | ■ Information Achse: Datenaustausch<br>– TRUE: Datenaustausch mit der Achse initialisiert; Achse ist kommunikationsbereit |
| ReadyForPowerOn     | OUTPUT      | BOOL        | ■ Information Achse: Freigabe möglich<br>– TRUE: Die Freigabe der Achse ist möglich                                       |
| PowerOn             | OUTPUT      | BOOL        | ■ Information Achse: freigegeben<br>– TRUE: Die Freigabe der Achse ist erfolgt                                            |
| IsHomed             | OUTPUT      | BOOL        | ■ Information Achse: referenziert<br>– TRUE: Die Achse ist referenziert                                                   |
| AxisWarning         | OUTPUT      | BOOL        | ■ Information Achse: Fehler<br>– TRUE: Mindestens 1 Fehler wird von der Achse gemeldet                                    |
| Axis                | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                        |

**PLCopen-State**

- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

**Status der Achse ermitteln**

Mit *Enable* gleich TRUE werden an den Ausgängen die Zusatzinformationen zur Achse geliefert.

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Zum Zeitpunkt (1) wird *Enable* = TRUE gesetzt. Damit liefert *Valid* den Wert TRUE und an den Ausgängen werden die Zusatzinformationen zur Achse angezeigt.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) wird *Enable* = FALSE gesetzt. Damit werden sämtliche Ausgänge gleich FALSE bzw. 0 gesetzt.

### 12.3.18 FB 819 - MC\_ReadMotionState - Zustand Bewegungsauftrag lesen

#### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↗ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_ReadMotionState wird der aktuelle Zustand des Bewegungsauftrags angezeigt.

#### Parameter

| Parameter         | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
|-------------------|-------------|-------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Enable            | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Zustand Bewegungsauftrag lesen <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Zustand Bewegungsauftrag wird kontinuierlich gelesen</li> <li>– FALSE: Alle Ausgänge werden gleich FALSE bzw. 0 geliefert</li> </ul> </li> </ul>                                                                          |
| Source            | INPUT       | Byte        | Nur Source = 0 wird unterstützt; an den Ausgängen werden die Istzustände des Bewegungsauftrags angezeigt.                                                                                                                                                                                                                                        |
| Valid             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Zustand gültig <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die gelesene Zustand des Bewegungsauftrags ist gültig</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                              |
| Error             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                          |
| ErrorID           | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↗ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                                                                                                                     |
| ConstantVelocity  | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Zustand Bewegungsauftrag: Geschwindigkeit <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Geschwindigkeit ist konstant</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                            |
| Accelerating      | OUTPUT      | BOOL        | Bitte beachten Sie, dass dieser Parameter bei Einsatz von Frequenzumrichter über EtherCAT nicht unterstützt wird!<br><ul style="list-style-type: none"> <li>■ Zustand Bewegungsauftrag: Beschleunigung <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Achse wird beschleunigt; die Geschwindigkeit der Achse erhöht sich.</li> </ul> </li> </ul> |
| Decelerating      | OUTPUT      | BOOL        | Bitte beachten Sie, dass dieser Parameter bei Einsatz von Frequenzumrichter über EtherCAT nicht unterstützt wird!<br><ul style="list-style-type: none"> <li>■ Zustand Bewegungsauftrag: Bremsvorgang <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Achse wird gebremst; die Geschwindigkeit der Achse wird geringer.</li> </ul> </li> </ul>     |
| DirectionPositive | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Zustand Bewegungsauftrag: Position zunehmend <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die Position der Achse nimmt zu</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                      |
| DirectionNegative | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Zustand Bewegungsauftrag: Position abnehmend <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Die Position der Achse nimmt ab</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                      |
| Axis              | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |

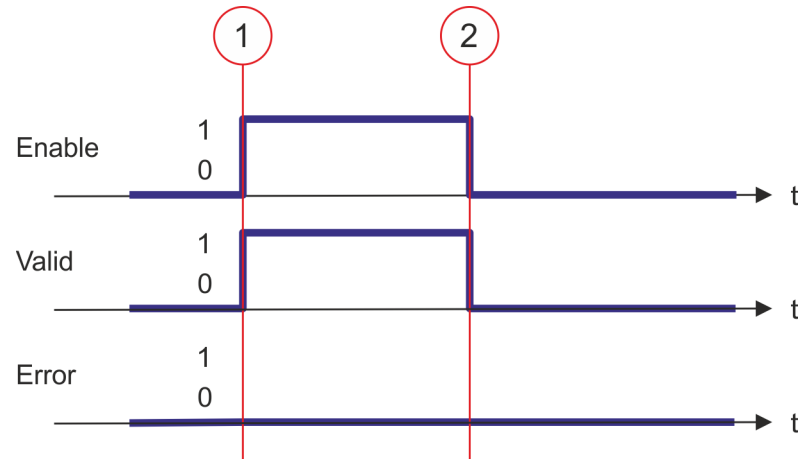
#### PLCopen-State

- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

**Zustand des Bewegungsauftrags lesen**

Mit *Enable* gleich TRUE wird an den Ausgängen der Zustand des Bewegungsauftrags der Achse geliefert.

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**



- (1) Zum Zeitpunkt (1) wird *Enable* = TRUE gesetzt. Damit liefert *Valid* den Wert TRUE und an den Ausgängen wird der Zustand des Bewegungsauftrags angezeigt.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) wird *Enable* = FALSE gesetzt. Damit werden sämtliche Ausgänge gleich FALSE bzw. 0 gesetzt.

**12.3.19 FB 823 - MC\_TouchProbe - Achsposition erfassen**

**Beschreibung**



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: ➔ ["Übersicht"...Seite 489](#)

Dieser Baustein erfasst einmalig die Achsposition in Abhängigkeit eines Trigger-Signals. Das Trigger-Signal kann über die am Eingang *TriggerInput* angegebene Variable konfiguriert werden. Als Trigger-Signal kann z.B. ein Digitaleingang oder die Gebernulspur dienen.

**Parameter**

| Parameter      | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                             |
|----------------|-------------|----------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute        | INPUT       | BOOL     | Mit einer Flanke 0-1 an <i>Execute</i> wird die Erfassung der Achsposition aktiviert.                                                                    |
| Done           | OUTPUT      | BOOL     | <div>■ Status</div> <div>– TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Die Achsposition wurde erfasst.</div>                                                 |
| Busy           | OUTPUT      | BOOL     | <div>■ Status</div> <div>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung.</div>                                                                                       |
| CommandAborted | OUTPUT      | BOOL     | <div>■ Status</div> <div>– TRUE: Der Auftrag wurde während der Bearbeitung von einem anderen Auftrag abgebrochen.</div>                                  |
| Error          | OUTPUT      | BOOL     | <div>■ Status</div> <div>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</div> |

| Parameter        | Deklaration | Datentyp       | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|------------------|-------------|----------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ErrorID          | OUTPUT      | WORD           | Zusätzliche Fehlerinformationen<br>➔ <a href="#">"ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| RecordedPosition | OUTPUT      | REAL           | Erfasste Achsposition zum Zeitpunkt des Trigger-Signals [Anwendereinheiten].                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| Axis             | IN_OUT      | MC_AXIS_REF    | Referenz zur Achse.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| TriggerInput     | IN_OUT      | MC_TRIGGER_REF | Referenz zum Trigger-Eingang.<br>Struktur <ul style="list-style-type: none"> <li>■ .Probe <ul style="list-style-type: none"> <li>– 01: TouchProbe-Register 1</li> <li>– 02: TouchProbe-Register 2</li> </ul> </li> <li>■ .TriggerSource <ul style="list-style-type: none"> <li>– 00: Eingang</li> <li>– 00: Encoder Nullimpuls</li> </ul> </li> <li>■ .Triggermode <ul style="list-style-type: none"> <li>– 00: SingleTrigger (fix)</li> </ul> </li> <li>■ .Reserved (0 fix)</li> </ul> |



- Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von *Execute* gleich *FALSE*, solange ausgeführt, bis dieser abgearbeitet ist. Die erfasste Achsposition wird dann für einen Zyklus am Ausgang *RecordedPosition* ausgegeben. ➔ ["Verhalten der Ein- und Ausgänge"...Seite 571](#)
- Damit der Befehl ausgeführt werden kann, muss die Kommunikation mit der Achse OK und der PLCopen-State ungleich *Homing* sein.
- Ein laufender Auftrag kann durch einen neuen *MC\_TouchProbe* auf der gleichen Achse abgebrochen werden.
- Ein laufender Auftrag kann durch den Befehl *MC\_AbortTrigger* abgebrochen werden.
- Ein laufender Auftrag kann durch den Befehl *MC\_Home* abgebrochen werden.

### Achsposition erfassen

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird die Erfassung der Achsposition aktiviert. Solange der Befehl abgearbeitet wird, zeigt *Busy* den Wert *TRUE*. Nach Abarbeitung des Befehls, wird *Busy* gleich *FALSE* und *Done* gleich *TRUE* geliefert. Der erfasste Wert wird in *RecordedPosition* ausgegeben.

## 12.3.20 FB 824 - MC\_AbortTrigger - Achsposition erfassen abbrechen

### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: ➔ ["Übersicht"...Seite 489](#)

Dieser Baustein bricht die durch *MC\_TouchProbe* gestartete Erfassung der Achsposition ab.

## Parameter

| Parameter    | Deklaration | Datentyp       | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|--------------|-------------|----------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute      | INPUT       | BOOL           | Mit einer Flanke 0-1 an <i>Execute</i> wird die Erfassung der Achsposition abgebrochen.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| Done         | OUTPUT      | BOOL           | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Die Erfassung der Achsposition wurde abgebrochen.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| Busy         | OUTPUT      | BOOL           | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| Error        | OUTPUT      | BOOL           | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                                 |
| ErrorID      | OUTPUT      | WORD           | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| Axis         | IN_OUT      | MC_AXIS_REF    | Referenz zur Achse.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| TriggerInput | IN_OUT      | MC_TRIGGER_REF | Referenz zum Trigger-Eingang.<br>Struktur <ul style="list-style-type: none"> <li>■ .Probe <ul style="list-style-type: none"> <li>– 01: TouchProbe-Register 1</li> <li>– 02: TouchProbe-Register 2</li> </ul> </li> <li>■ .TriggerSource <ul style="list-style-type: none"> <li>– 00: Eingang</li> <li>– 00: Encoder Nullimpuls</li> </ul> </li> <li>■ .Triggermode <ul style="list-style-type: none"> <li>– 00: SingleTrigger (fix)</li> </ul> </li> <li>■ .Reserved (0 fix)</li> </ul> |



Damit der Befehl ausgeführt werden kann, muss die Kommunikation mit der Achse OK sein.

## Erfassung der Achsposition abbrechen

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird die Erfassung der Achsposition abgebrochen. Solange der Befehl abgearbeitet wird, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nach Abarbeitung des Befehls, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert.

## 12.3.21 FB 825 - MC\_ReadBoolParameter - Boolean-Parameter von Achse lesen

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_ReadBoolParameter wird der Parameter, der über die Parameter-Nummer festgelegt ist, vom Datentyp BOOL von der Achse gelesen. [↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544](#)

**Parameter**

| Parameter        | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                            |
|------------------|-------------|-------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Parameter Achse lesen <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Das Lesen des Parameters wird durchgeführt</li> </ul> </li> </ul>                                                   |
| Parameter Number | INPUT       | INT         | Nummer des Parameters, welcher gelesen werden soll.<br><a href="#">↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544</a>                                                                                                                                |
| Done             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde ausgelesen</li> </ul> </li> </ul>                                                      |
| Busy             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                                                        |
| Error            | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID          | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                            |
| Value            | OUTPUT      | BOOL        | Wert des gelesenen Parameters                                                                                                                                                                                                           |
| Axis             | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                      |

**PLCopen-State**

- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

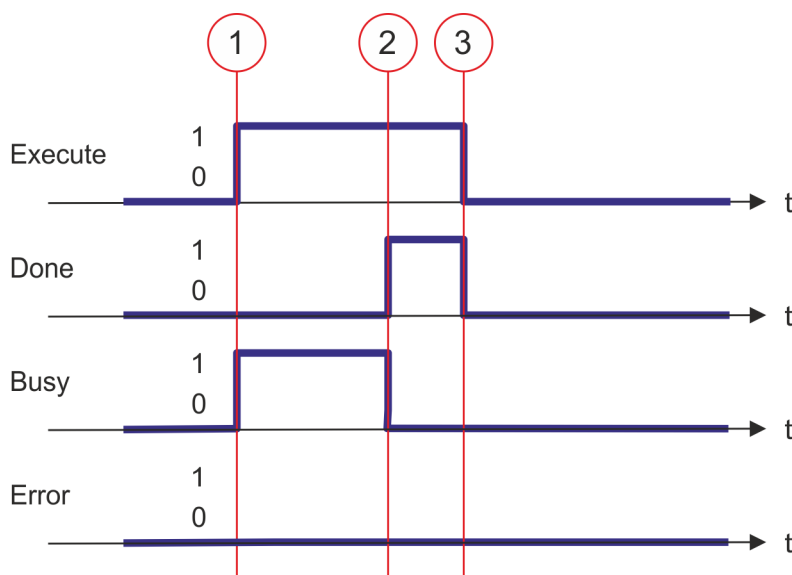
**Parameter der Achse lesen**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Lesen des Parameters gestartet. Solange das Lesen des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter gelesen wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert. Der Ausgang *Value* zeigt den Wert des Parameters an.



*Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von Execute gleich FALSE weiterhin ausgeführt.*

## Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Lesen des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Lesen des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

## 12.3.22 FB 826 - MC\_WriteBoolParameter - Boolean-Parameter an Achse schreiben

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit MC\_WriteBoolParameter wird der Wert des Parameters, der über die Parameter-Nummer festgelegt ist, vom Datentyp BOOL zur Achse geschrieben. [↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544](#)

## Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                              |
|------------------|-------------|----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Parameter Achse schreiben <ul style="list-style-type: none"> <li>Flanke 0-1: Das Schreiben des Parameters wird durchgeführt</li> </ul> </li> </ul> |
| Parameter Number | INPUT       | INT      | Nummer des Parameters, welcher geschrieben werden soll. <a href="#">↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544</a>                                                                                 |
| Value            | INPUT       | BOOL     | Wert des geschriebenen Parameters                                                                                                                                                         |
| Done             | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde geschrieben</li> </ul> </li> </ul>           |
| Busy             | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                              |



| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|-----------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br>→ " <a href="#">ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen</a> "...Seite 573                                                                                                                      |
| Axis      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

**PLCopen-State**

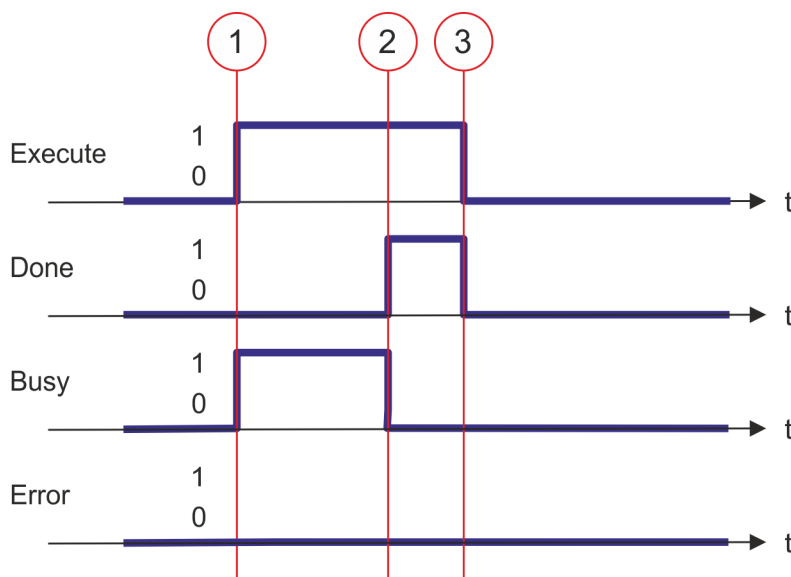
- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

**Parameter der Achse schreiben**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Schreiben des Parameters gestartet. Solange das Schreiben des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter geschrieben wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert.



*Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von Execute gleich FALSE weiterhin ausgeführt.*

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Schreiben des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Schreiben des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

### 12.3.23 FB 827 - VMC\_ReadDWordParameter - Doppelwort-Parameter von Achse lesen

#### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit VMC\_ReadDWordParameter wird der Parameter, der über die Parameter-Nummer festgelegt ist, vom Datentyp DWORD von der Achse gelesen. [↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544](#)

#### Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|------------------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Parameter Achse lesen <ul style="list-style-type: none"> <li>Flanke 0-1: Das Lesen des Parameters wird durchgeführt</li> </ul> </li> </ul>                                                   |
| ParameterN-umber | INPUT       | INT         | Nummer des Parameters, welcher gelesen werden soll. <a href="#">↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544</a>                                                                                                                               |
| Done             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde ausgelesen</li> </ul> </li> </ul>                                                      |
| Busy             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                                                        |
| Error            | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID          | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                        |
| Value            | OUTPUT      | DWORD       | Wert des gelesenen Parameters                                                                                                                                                                                                       |
| Axis             | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

#### PLCopen-State

- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

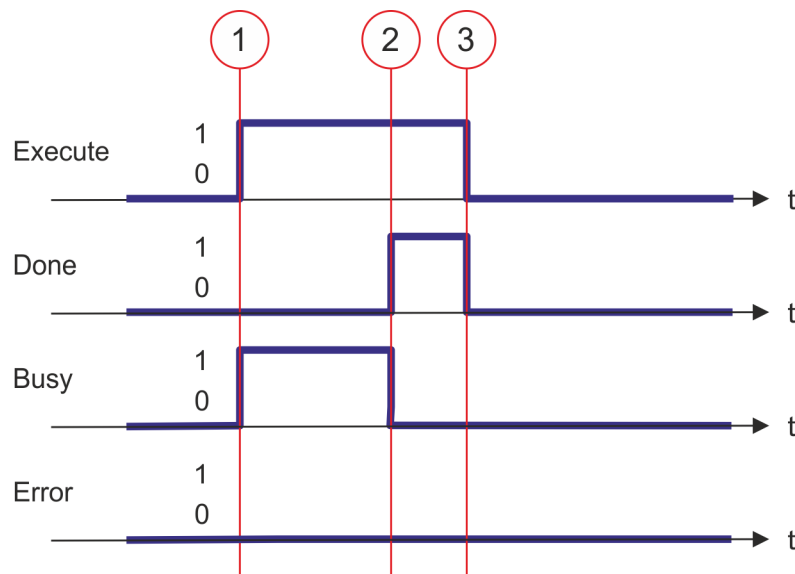
#### Parameter der Achse lesen

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Lesen des Parameters gestartet. Solange das Lesen des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter gelesen wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert. Der Ausgang *Value* zeigt den Wert des Parameters an.



Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von *Execute* gleich FALSE weiterhin ausgeführt.

## Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Lesen des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Lesen des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

## 12.3.24 FB 828 - VMC\_WriteDWordParameter - Doppelwort-Parameter an Achse schreiben

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit VMC\_WriteDWordParameter wird der Wert des Parameters, der über die Parameter-Nummer festgelegt ist, vom Datentyp DWORD zur Achse geschrieben. [↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544](#)

## Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                  |
|------------------|-------------|----------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Parameter Achse schreiben <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Das Schreiben des Parameters wird durchgeführt</li> </ul> </li> </ul> |
| Parameter Number | INPUT       | INT      | Nummer des Parameters, welcher geschrieben werden soll. <a href="#">↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544</a>                                                                                     |
| Value            | INPUT       | DWORD    | Wert des geschriebenen Parameters                                                                                                                                                             |
| Done             | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde geschrieben</li> </ul> </li> </ul>           |
| Busy             | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                              |

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|-----------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">→ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                        |
| Axis      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

**PLCopen-State**

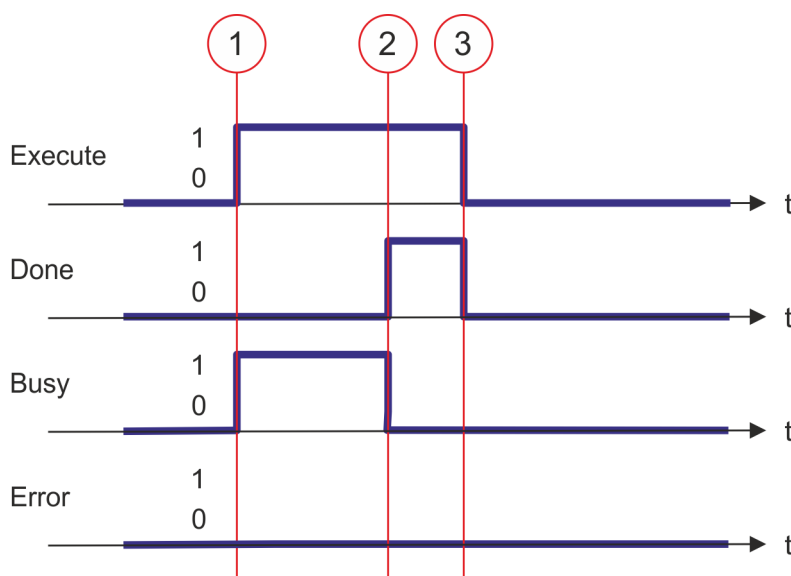
- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

**Parameter der Achse schreiben**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Schreiben des Parameters gestartet. Solange das Schreiben des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter geschrieben wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert.



*Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von Execute gleich FALSE weiterhin ausgeführt.*

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Schreiben des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Schreiben des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

### 12.3.25 FB 829 - VMC\_ReadWordParameter - Wort-Parameter von Achse lesen

#### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit VMC\_ReadWordParameter wird der Parameter, der über die Parameter-Nummer festgelegt ist, vom Datentyp WORD von der Achse gelesen. [↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544](#)

#### Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|------------------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Parameter Achse lesen <ul style="list-style-type: none"> <li>Flanke 0-1: Das Lesen des Parameters wird durchgeführt</li> </ul> </li> </ul>                                                   |
| Parameter Number | INPUT       | INT         | Nummer des Parameters, welcher gelesen werden soll. <a href="#">↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544</a>                                                                                                                               |
| Done             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde ausgelesen</li> </ul> </li> </ul>                                                      |
| Busy             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                                                        |
| Error            | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID          | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                        |
| Value            | OUTPUT      | WORD        | Wert des gelesenen Parameters                                                                                                                                                                                                       |
| Axis             | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

#### PLCopen-State

- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

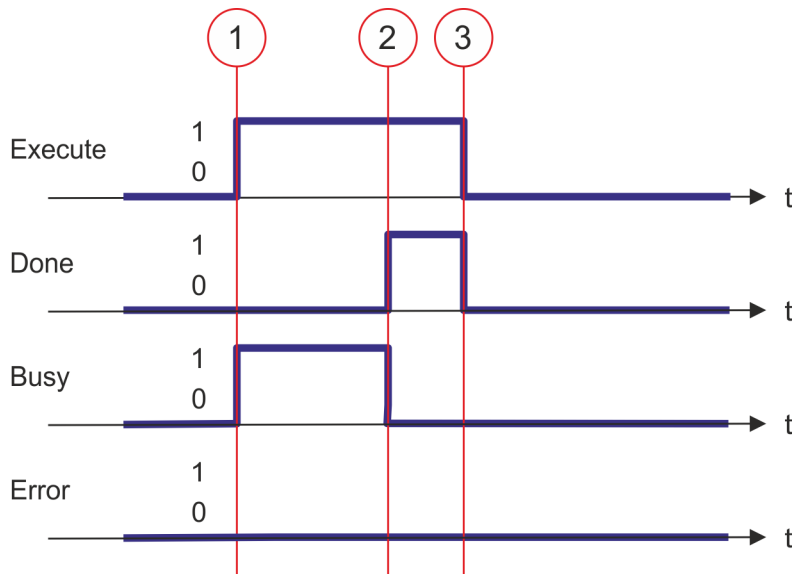
#### Parameter der Achse lesen

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Lesen des Parameters gestartet. Solange das Lesen des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter gelesen wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert. Der Ausgang *Value* zeigt den Wert des Parameters an.



Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von *Execute* gleich FALSE weiterhin ausgeführt.

Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Lesen des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Lesen des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

12.3.26 FB 830 - VMC\_WriteWordParameter - Wort-Parameter an Achse schreiben

Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: ➔ ["Übersicht"...Seite 489](#)

Mit VMC\_WriteWordParameter wird der Wert des Parameters, der über die Parameter-Nummer festgelegt ist, vom Datentyp WORD zur Achse geschrieben. ➔ ["PLCopen Parameter"...Seite 544](#)

Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                        |
|------------------|-------------|----------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL     | <div><div>■ Parameter Achse schreiben</div><div><div>- Flanke 0-1: Das Schreiben des Parameters wird durchgeführt</div></div></div> |
| Parameter Number | INPUT       | INT      | Nummer des Parameters, welcher geschrieben werden soll. ➔ <a href="#">"PLCopen Parameter"...Seite 544</a>                           |
| Value            | INPUT       | WORD     | Wert des geschriebenen Parameters                                                                                                   |
| Done             | OUTPUT      | BOOL     | <div><div>■ Status</div><div><div>- TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde geschrieben</div></div></div>           |
| Busy             | OUTPUT      | BOOL     | <div><div>■ Status</div><div><div>- TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</div></div></div>                                              |

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|-----------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">→ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                        |
| Axis      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

**PLCopen-State**

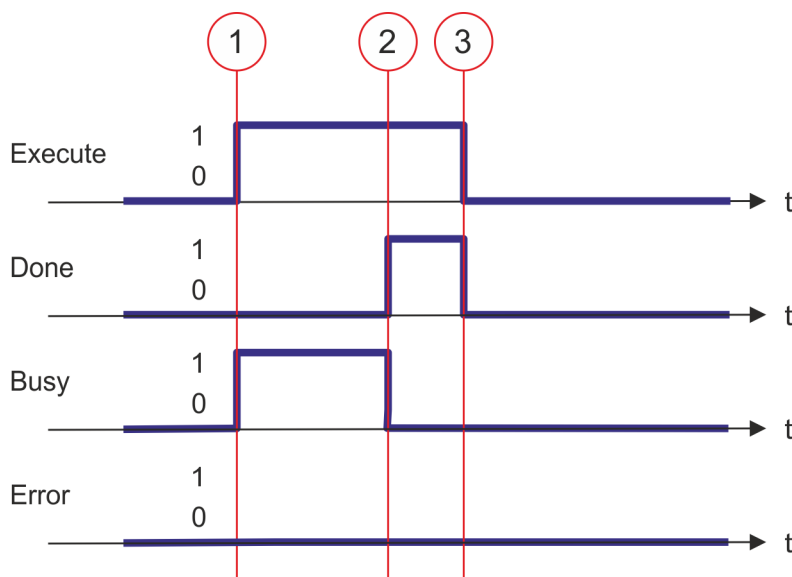
- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

**Parameter der Achse schreiben**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Schreiben des Parameters gestartet. Solange das Schreiben des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter geschrieben wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert.



*Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von Execute gleich FALSE weiterhin ausgeführt.*

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Schreiben des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Schreiben des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

## 12.3.27 FB 831 - VMC\_ReadByteParameter - Byte-Parameter von Achse lesen

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↗ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit VMC\_ReadByteParameter wird der Parameter, der über die Parameter-Nummer festgelegt ist, vom Datentyp BYTE von der Achse gelesen. [↗ "PLCopen Parameter"...Seite 544](#)

## Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|------------------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Parameter Achse lesen <ul style="list-style-type: none"> <li>Flanke 0-1: Das Lesen des Parameters wird durchgeführt</li> </ul> </li> </ul>                                                   |
| Parameter Number | INPUT       | INT         | Nummer des Parameters, welcher gelesen werden soll. <a href="#">↗ "PLCopen Parameter"...Seite 544</a>                                                                                                                               |
| Done             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde ausgelesen</li> </ul> </li> </ul>                                                      |
| Busy             | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                                                        |
| Error            | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID          | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↗ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                        |
| Value            | OUTPUT      | BYTE        | Wert des gelesenen Parameters                                                                                                                                                                                                       |
| Axis             | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

## PLCopen-State

- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

## Parameter der Achse lesen

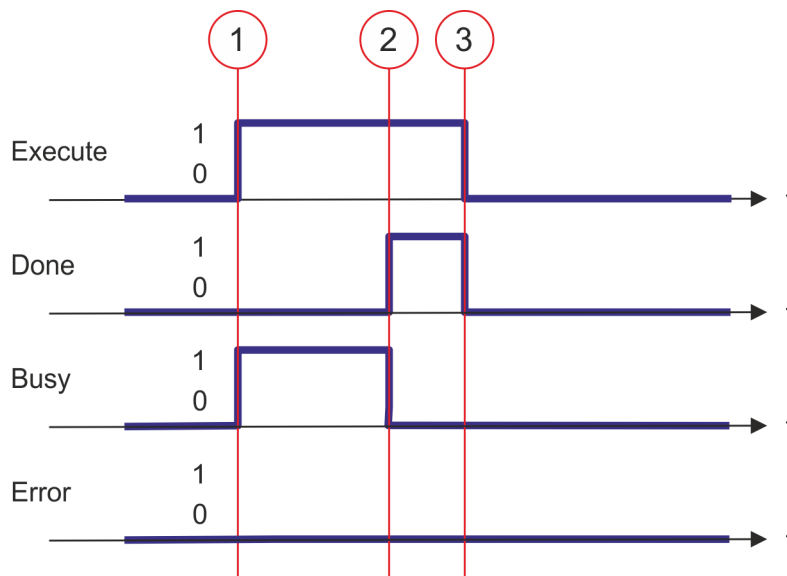
Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Lesen des Parameters gestartet. Solange das Lesen des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter gelesen wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert. Der Ausgang *Value* zeigt den Wert des Parameters an.



Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von *Execute* gleich FALSE weiterhin ausgeführt.



## Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Lesen des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Lesen des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

## 12.3.28 FB 832 - VMC\_WriteByteParameter - Byte-Parameter an Achse schreiben

## Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit VMC\_WriteByteParameter wird der Wert des Parameters, der über die Parameter-Nummer festgelegt ist, vom Datentyp BYTE zur Achse geschrieben.

## Parameter

| Parameter        | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                  |
|------------------|-------------|----------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute          | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Parameter Achse schreiben <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Das Schreiben des Parameters wird durchgeführt</li> </ul> </li> </ul> |
| Parameter Number | INPUT       | INT      | Nummer des Parameters, welcher geschrieben werden soll.<br><a href="#">↪ "PLCopen Parameter"...Seite 544</a>                                                                                  |
| Value            | INPUT       | BYTE     | Wert des geschriebenen Parameters                                                                                                                                                             |
| Done             | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde geschrieben</li> </ul> </li> </ul>           |
| Busy             | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                              |

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|-----------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br>→ " <a href="#">ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen</a> "...Seite 573                                                                                                                      |
| Axis      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

**PLCopen-State**

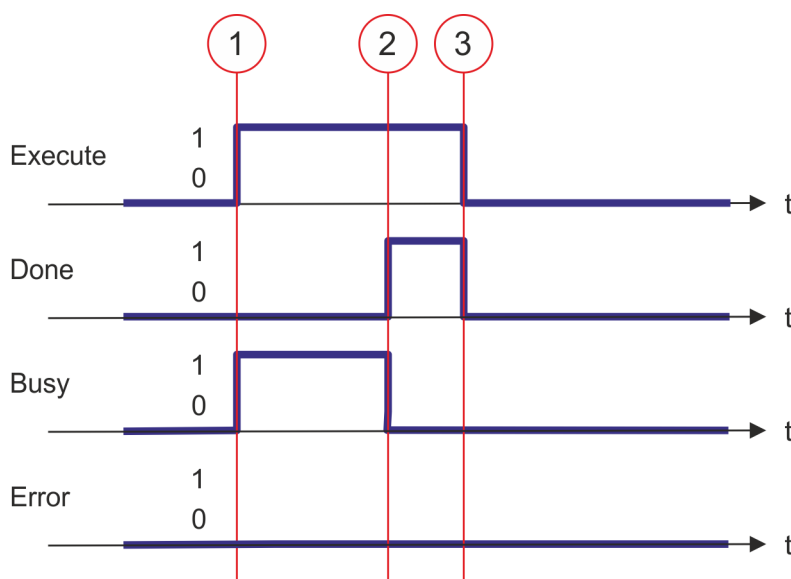
- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

**Parameter der Achse schreiben**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Schreiben des Parameters gestartet. Solange das Schreiben des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter geschrieben wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert.



*Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von Execute gleich FALSE weiterhin ausgeführt.*

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Schreiben des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Schreiben des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

### 12.3.29 FB 833 - VMC\_ReadDriveParameter - Antriebsparameter lesen

#### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Mit dem VMC\_ReadDriveParameter wird ein Parameterwert aus dem angebundenen Antrieb gelesen.

#### Parameter

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|-----------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute   | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Antriebsparameter lesen <ul style="list-style-type: none"> <li>Flanke 0-1: Das Lesen des Antriebsparameters wird durchgeführt.</li> </ul> </li> </ul>                                        |
| Index     | INPUT       | WORD        | Index des Antriebsparameters                                                                                                                                                                                                        |
| Subindex  | INPUT       | BYTE        | Subindex des Antriebsparameters                                                                                                                                                                                                     |
| Length    | INPUT       | BYTE        | Datenlänge <ul style="list-style-type: none"> <li>1: BYTE</li> <li>2: WORD</li> <li>4: DWORD</li> </ul>                                                                                                                             |
| Done      | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde ausgelesen</li> </ul> </li> </ul>                                                      |
| Busy      | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li> </ul> </li> </ul>                                                                                        |
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                        |
| Value     | OUTPUT      | DWORD       | Wert des gelesenen Parameters                                                                                                                                                                                                       |
| Axis      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

#### PLCopen-State

- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

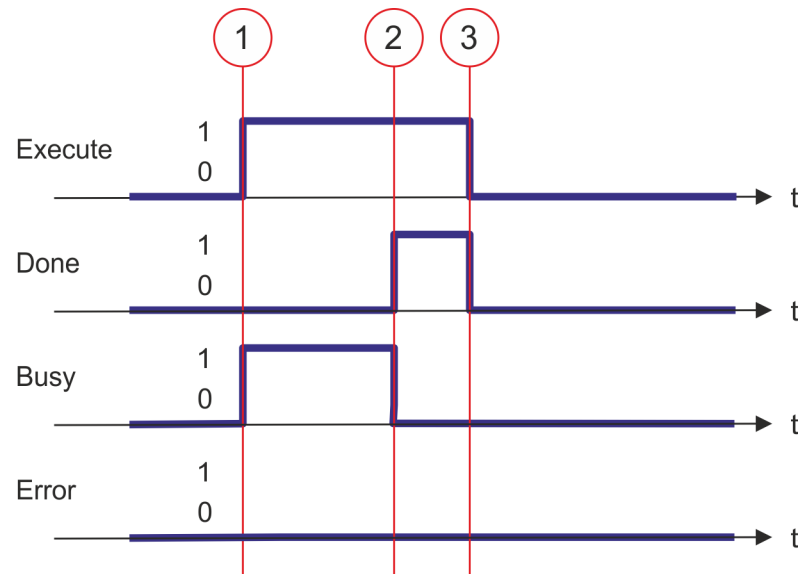
#### Antriebsparameter lesen

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Lesen des Antriebsparameters gestartet. Solange das Lesen des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter gelesen wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert. Der Ausgang *Value* zeigt den Wert des Parameters an.



Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von *Execute* gleich FALSE weiterhin ausgeführt.

Zustandsdiagramm der Bausteinparameter



- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Lesen des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Lesen des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

12.3.30 FB 834 - VMC\_WriteDriveParameter - Antriebsparameter schreiben

Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: ➔ ["Übersicht"...Seite 489](#)

Mit dem VMC\_WriteDriveParameter wird ein Parameterwert in den angebundenen Antrieb geschrieben.

Parameter

| Parameter | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                          |
|-----------|-------------|----------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute   | INPUT       | BOOL     | <div><div>■</div>Antriebsparameter schreiben<ul style="list-style-type: none"><li>Flanke 0-1: Das Schreiben des Antriebsparameters wird durchgeführt.</li></ul></div> |
| Index     | INPUT       | WORD     | Index des Antriebsparameters                                                                                                                                          |
| Subindex  | INPUT       | BYTE     | Subindex des Antriebsparameters                                                                                                                                       |
| Length    | INPUT       | BYTE     | Datenlänge: 1=BYTE; 2=WORD; 4=DWORD                                                                                                                                   |
| Value     | INPUT       | DWORD    | Wert des geschriebenen Parameters                                                                                                                                     |
| Done      | OUTPUT      | BOOL     | <div><div>■</div>Status<ul style="list-style-type: none"><li>TRUE: Auftrag erfolgreich durchgeführt. Parameter wurde ausgelesen</li></ul></div>                       |
| Busy      | OUTPUT      | BOOL     | <div><div>■</div>Status<ul style="list-style-type: none"><li>TRUE: Auftrag ist in Bearbeitung</li></ul></div>                                                         |

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|-----------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                        |
| Axis      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse                                                                                                                                                                                                                  |

**PLCopen-State**

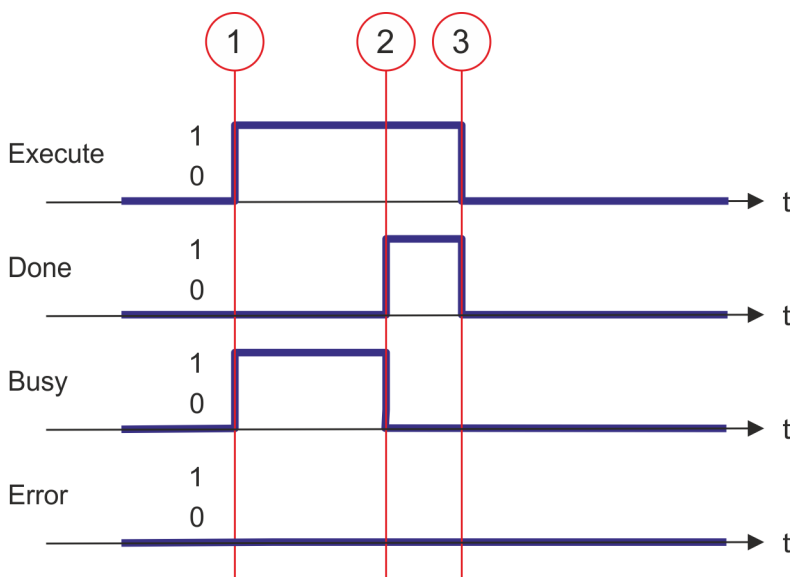
- Start des Auftrags in jedem PLCopen-State möglich.

**Antriebsparameter schreiben**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* wird das Schreiben des Parameters gestartet. Solange das Schreiben des Parameters läuft, zeigt *Busy* den Wert TRUE. Nachdem der Parameter geschrieben wurde, wird *Busy* gleich FALSE und *Done* gleich TRUE geliefert.



*Ein laufender Auftrag wird auch beim Setzen von Execute gleich FALSE weiterhin ausgeführt.*

**Zustandsdiagramm der Bausteinparameter**

- (1) Mit der Flanke 0-1 an *Execute* zum Zeitpunkt (1) wird das Schreiben des Parameters gestartet und *Busy* liefert den Wert TRUE.
- (2) Zum Zeitpunkt (2) ist das Schreiben des Parameters erfolgreich abgeschlossen. *Busy* liefert den Wert FALSE und *Done* den Wert TRUE.
- (3) Zum Zeitpunkt (3) ist der Auftrag abgeschlossen und *Execute* wird gleich FALSE gesetzt und dadurch sämtliche Ausgangsparameter auf FALSE bzw. 0 gesetzt.

### 12.3.31 FB 835 - VMC\_HomeInit\_LimitSwitch - Initialisierung Referenzfahrt auf Endschalter

#### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↗ "Übersicht"...Seite 489](#)

Dieser Baustein initialisiert die Referenzfahrt (Homing) auf den Endschalter.

Für den Einsatz dieses Bausteins müssen sie folgende Bausteine Ihrem Projekt hinzufügen:

- [↗ "FB 828 - VMC\\_WriteDWordParameter - Doppelwort-Parameter an Achse schreiben"...Seite 527](#)
- [↗ "FB 832 - VMC\\_WriteByteParameter - Byte-Parameter an Achse schreiben"...Seite 533](#)

#### Parameter

| Parameter             | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|-----------------------|-------------|-------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute               | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Initialisierung der Referenzfahrt Methode               <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Werte der Eingangsparameter werden übernommen und die Initialisierung der Referenzfahrt Methode gestartet.</li> </ul> </li> </ul> |
| Direction             | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Richtung der Referenzfahrt               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: auf positiven Endschalter</li> <li>– FALSE: auf negativen Endschalter</li> </ul> </li> </ul>                                                           |
| Velocity-SearchSwitch | INPUT       | REAL        | Geschwindigkeit für die Suche nach dem Schalter in [Anwendereinheiten/s]                                                                                                                                                                                                                |
| VelocitySearch-Zero   | INPUT       | REAL        | Geschwindigkeit für die Suche nach dem Index in [Anwendereinheiten/s]                                                                                                                                                                                                                   |
| Acceleration          | INPUT       | REAL        | Beschleunigung in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ]                                                                                                                                                                                                                                   |
| Done                  | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Initialisierung wurde ohne Fehler beendet.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                          |
| Busy                  | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Initialisierung ist aktiv</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                           |
| Error                 | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul>                                   |
| ErrorID               | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↗ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                                                            |
| AXIS                  | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse.                                                                                                                                                                                                                                                                     |

**Initialisierung Referenzfahrt auf Endschalter**

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* werden die Werte der Eingangsparameter übernommen und die Initialisierung der Referenzfahrt Methode gestartet. So lange die Initialisierung aktiv ist, wird der Ausgang *Busy* auf True gesetzt. Ist die Initialisierung ohne Fehler beendet worden, wird der Ausgang *Done* auf True gesetzt. Tritt bei der Initialisierung ein Fehler auf, wird der Ausgang *Error* auf True gesetzt und am Ausgang *ErrorID* eine Fehlernummer ausgegeben.

**Initialisierung der Referenzfahrt Methode**

1. ➔ Überprüfen der Kommunikation zur Achse.
2. ➔ Prüfen auf erlaubte PLCopen Zustände.
3. ➔ Prüfung der Eingangswerte:
  - Eingang VelocitySearchSwitch [UserUnits] > 0.0
  - VelocitySearchSwitch [InternalUnits] > 0
  - VelocitySearchSwitch [InternalUnits] ≤ VelocityMax
  - Eingang VelocitySearchZero [UserUnits] > 0.0
  - VelocitySearchZero [InternalUnits] > 0
  - VelocitySearchZero [InternalUnits] ≤ VelocityMax
  - Eingang Acceleration [UserUnits] > 0.0
  - Acceleration [InternalUnits] > 0
  - Acceleration [InternalUnits] ≤ AccelerationMax
4. ➔ Übertragung der Antriebsparameter:
  - "Homing Method" Referenzfahrtmethode in Abhängigkeit vom Eingang "Direction"  
Siehe Tabelle unten!
  - "Homing Speed during search for switch" [Inc/s]  
Geschwindigkeit für die Schaltersuche
  - "Homing Speed during search for zero" [Inc/s]  
Geschwindigkeit für die Indexsuche
  - "Homing Acceleration" [Inc/s<sup>2</sup>]  
Anfahr- und Bremsbeschleunigung für die Referenzfahrt

| Homing Method | Direction |
|---------------|-----------|
| 1             | false     |
| 2             | true      |

**12.3.32 FB 836 - VMC\_HomeInit\_HomeSwitch - Initialisierung Referenzfahrt auf Referenzschalter****Beschreibung**

Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: ➔ ["Übersicht"...Seite 489](#)

Dieser Baustein initialisiert die Referenzfahrt (Homing) auf den Referenzschalter.

Für den Einsatz dieses Bausteins müssen sie folgende Bausteine Ihrem Projekt hinzufügen:

- ➔ ["FB 828 - VMC\\_WriteDWordParameter - Doppelwort-Parameter an Achse schreiben"...Seite 527](#)
- ➔ ["FB 832 - VMC\\_WriteByteParameter - Byte-Parameter an Achse schreiben"...Seite 533](#)

## Parameter

| Parameter            | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
|----------------------|-------------|-------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute              | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Initialisierung der Referenzfahrt Methode <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Werte der Eingangsparameter werden übernommen und die Initialisierung der Referenzfahrt Methode gestartet.</li> </ul> </li> </ul>                                                             |
| InitialDirection     | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Startrichtung der Referenzfahrt <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: auf positiven Endschalter</li> <li>– FALSE: auf negativen Endschalter</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                  |
| WithIndexPulse       | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Referenzfahrt <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: mit Nullimpuls</li> <li>– FALSE: ohne Nullimpuls</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                         |
| OnRisingEdge         | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Flanke Referenzschalter <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Flanke 0-1</li> <li>– FALSE: Flanke 1-0</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                        |
| SameDirIndexPulse    | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Nullimpulssuche <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Nach dem Erkennen des Referenzschalters ohne Richtungswechsel den Nullimpuls suchen.</li> <li>– FALSE: Nach dem Erkennen des Referenzschalters einen Richtungswechsel zur Nullimpulssuche durchführen.</li> </ul> </li> </ul> |
| VelocitySearchSwitch | INPUT       | REAL        | Geschwindigkeit für die Schaltersuche in [Anwindereinheiten/s]                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| VelocitySearchZero   | INPUT       | REAL        | Geschwindigkeit für die Indexsuche in [Anwindereinheiten/s]                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| Acceleration         | INPUT       | REAL        | Beschleunigung in [Anwindereinheiten/s <sup>2</sup> ]                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| Done                 | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Initialisierung wurde ohne Fehler beendet.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                                      |
| Busy                 | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Initialisierung ist aktiv</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                                                                                       |
| Error                | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                               |
| ErrorID              | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">➔ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                                                                                                          |
| AXIS                 | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |

## Initialisierung Referenzfahrt auf Referenzschalter

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* werden die Werte der Eingangsparameter übernommen und die Initialisierung der Referenzfahrt Methode gestartet. So lange die Initialisierung aktiv ist, wird der Ausgang *Busy* auf True gesetzt. Ist die Initialisierung ohne Fehler beendet worden, wird der Ausgang *Done* auf True gesetzt. Tritt bei der Initialisierung ein Fehler auf, wird der Ausgang *Error* auf True gesetzt und am Ausgang *ErrorID* eine Fehlernummer ausgegeben.

## Initialisierung der Referenzfahrt Methode

1. ➔ Überprüfen der Kommunikation zur Achse.
2. ➔ Prüfen auf erlaubte PLCopen Zustände.



**3.** Prüfung der Eingangswerte:

- Eingang VelocitySearchSwitch [UserUnits] > 0.0
- VelocitySearchSwitch [InternalUnits] > 0
- VelocitySearchSwitch [InternalUnits] ≤ VelocityMax
- Eingang VelocitySearchZero [UserUnits] > 0.0
- VelocitySearchZero [InternalUnits] > 0
- VelocitySearchZero [InternalUnits] ≤ VelocityMax
- Eingang Acceleration [UserUnits] > 0.0
- Acceleration [InternalUnits] > 0
- Acceleration [InternalUnits] ≤ AccelerationMax

**4.** Übertragung der Antriebsparameter:

- "Homing Method" Referenzfahrtmethode in Abhängigkeit vom Eingang "Direction"  
Siehe Tabelle unten!
- "Homing Speed during search for switch" [Inc/s]  
Geschwindigkeit für die Schaltersuche
- "Homing Speed during search for zero" [Inc/s]  
Geschwindigkeit für die Indexsuche
- "Homing Acceleration" [Inc/s<sup>2</sup>]  
Anfahr- und Bremsbeschleunigung für die Referenzfahrt

| Homing Method | InitialDirection | WithIndexPulse | OnRisingEdge | SameDirIndexPulse |
|---------------|------------------|----------------|--------------|-------------------|
| 7             | positive         | true           | true         | false             |
| 8             | positive         | true           | true         | true              |
| 9             | positive         | true           | false        | false             |
| 10            | positive         | true           | false        | true              |
| 11            | negative         | true           | true         | false             |
| 12            | negative         | true           | true         | true              |
| 13            | negative         | true           | false        | false             |
| 14            | negative         | true           | false        | true              |
|               |                  |                |              |                   |
| 24            | positive         | false          | true         | false             |
| 24            | positive         | false          | true         | true              |
| 24            | positive         | false          | false        | false             |
| 24            | positive         | false          | false        | true              |
|               |                  |                |              |                   |
| 28            | negative         | false          | true         | false             |
| 28            | negative         | false          | true         | true              |
| 28            | negative         | false          | false        | false             |
| 28            | negative         | false          | false        | true              |

### 12.3.33 FB 837 - VMC\_HomeInit\_ZeroPulse - Initialisierung Referenzfahrt auf Null Impuls

#### Beschreibung



Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Dieser Baustein initialisiert die Referenzfahrt (Homing) auf Null Impuls.

Für den Einsatz dieses Bausteins müssen sie folgende Bausteine Ihrem Projekt hinzufügen:

- [↪ "FB 828 - VMC\\_WriteDWordParameter - Doppelwort-Parameter an Achse schreiben"...Seite 527](#)
- [↪ "FB 832 - VMC\\_WriteByteParameter - Byte-Parameter an Achse schreiben"...Seite 533](#)

#### Parameter

| Parameter           | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|---------------------|-------------|-------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute             | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Initialisierung der Referenzfahrt Methode               <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Werte der Eingangsparameter werden übernommen und die Initialisierung der Referenzfahrt Methode gestartet.</li> </ul> </li> </ul> |
| Direction           | INPUT       | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Richtung der Referenzfahrt               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Positive Richtung</li> <li>– FALSE: Negative Richtung</li> </ul> </li> </ul>                                                                           |
| VelocitySearch-Zero | INPUT       | REAL        | Geschwindigkeit für die Indexsuche in [Anwendereinheiten/s]                                                                                                                                                                                                                             |
| Acceleration        | INPUT       | REAL        | Beschleunigung in [Anwendereinheiten/s <sup>2</sup> ]                                                                                                                                                                                                                                   |
| Done                | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Initialisierung wurde ohne Fehler beendet.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                          |
| Busy                | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Initialisierung ist aktiv</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                           |
| Error               | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status               <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul>                                   |
| ErrorID             | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                                                                            |
| AXIS                | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse.                                                                                                                                                                                                                                                                     |

#### Initialisierung Referenzfahrt auf Nullimpuls

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* werden die Werte der Eingangsparameter übernommen und die Initialisierung der Referenzfahrt Methode gestartet. So lange die Initialisierung aktiv ist, wird der Ausgang *Busy* auf True gesetzt. Ist die Initialisierung ohne Fehler beendet worden, wird der Ausgang *Done* auf True gesetzt. Tritt bei der Initialisierung ein Fehler auf, wird der Ausgang *Error* auf True gesetzt und am Ausgang *ErrorID* eine Fehlernummer ausgegeben.

#### Initialisierung der Referenzfahrt Methode

1. Überprüfen der Kommunikation zur Achse.
2. Prüfen auf erlaubte PLCopen Zustände.

**3.** Prüfung der Eingangswerte:

- Eingang VelocitySearchZero [UserUnits] > 0.0
- VelocitySearchZero [InternalUnits] > 0
- VelocitySearchZero [InternalUnits] ≤ VelocityMax
- Eingang Acceleration [UserUnits] > 0.0
- Acceleration [InternalUnits] > 0
- Acceleration [InternalUnits] ≤ AccelerationMax

**4.** Übertragung der Antriebsparameter:

- "Homing Method" Referenzfahrtmethode in Abhängigkeit vom Eingang "Direction"  
Siehe Tabelle unten!
- "Homing Speed during search for switch" [Inc/s]  
Geschwindigkeit für die Schaltersuche
- "Homing Speed during search for zero" [Inc/s]  
Geschwindigkeit für die Indexsuche
- "Homing Acceleration" [Inc/s²]  
Anfahr- und Bremsbeschleunigung für die Referenzfahrt

| Homing Method | Direction |
|---------------|-----------|
| 33            | false     |
| 34            | true      |

**12.3.34 FB 838 - VMC\_HomeInit\_SetPosition - Initialisierung Referenzfahrt auf aktuelle Position****Beschreibung**

Eine Übersicht der Antriebe, welche mit diesem Baustein angesteuert werden können, finden Sie hier: [↪ "Übersicht"...Seite 489](#)

Dieser Baustein initialisiert die Referenzfahrt (Homing) auf die aktuelle Position.

Für den Einsatz dieses Bausteins müssen sie folgenden Baustein Ihrem Projekt hinzufügen:

- [↪ "FB 832 - VMC\\_WriteByteParameter - Byte-Parameter an Achse schreiben"...Seite 533](#)

**Parameter**

| Parameter | Deklaration | Datentyp | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                              |
|-----------|-------------|----------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Execute   | INPUT       | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Initialisierung der Referenzfahrt Methode <ul style="list-style-type: none"> <li>– Flanke 0-1: Werte der Eingangsparameter werden übernommen und die Initialisierung der Referenzfahrt Methode gestartet.</li> </ul> </li> </ul> |
| Done      | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Initialisierung wurde ohne Fehler beendet.</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                          |
| Busy      | OUTPUT      | BOOL     | <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Status <ul style="list-style-type: none"> <li>– TRUE: Initialisierung ist aktiv</li> </ul> </li> </ul>                                                                                                                           |

| Parameter | Deklaration | Datentyp    | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                        |
|-----------|-------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Error     | OUTPUT      | BOOL        | <ul style="list-style-type: none"> <li>Status <ul style="list-style-type: none"> <li>TRUE: Ein Fehler ist aufgetreten. Zusätzliche Fehlerinformationen können dem Parameter <i>ErrorID</i> entnommen werden.</li> </ul> </li> </ul> |
| ErrorID   | OUTPUT      | WORD        | Zusätzliche Fehlerinformationen<br><a href="#">↪ "ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573</a>                                                                                                                        |
| AXIS      | IN_OUT      | MC_AXIS_REF | Referenz zur Achse.                                                                                                                                                                                                                 |

#### Initialisierung Referenzfahrt auf Endschalter

Mit einer Flanke 0-1 an *Execute* werden die Werte der Eingangsparameter übernommen und die Initialisierung der Referenzfahrt Methode gestartet. So lange die Initialisierung aktiv ist, wird der Ausgang *Busy* auf TRUE gesetzt. Ist die Initialisierung ohne Fehler beendet worden, wird der Ausgang *Done* auf TRUE gesetzt. Tritt bei der Initialisierung ein Fehler auf, wird der Ausgang *Error* auf TRUE gesetzt und am Ausgang *ErrorID* eine Fehlernummer ausgegeben.

#### Initialisierung der Referenzfahrt Methode

1. Überprüfen der Kommunikation zur Achse.
2. Prüfen auf erlaubte PLCopen Zustände.
3. Übertragung der Antriebsparameter:
  - "Homing Method" = 35

### 12.3.35 PLCopen Parameter

| PN | Name                   | Datentyp | R/W | Beschreibung                                                                                                               |
|----|------------------------|----------|-----|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 1  | CommandedPosition      | REAL     | R   | Sollposition<br>Zugriff auf:<br><code>#Axis.Status.Positioning.SetValues.CommandedPosition</code>                          |
| 2  | SWLimitPos             | REAL     | R/W | Positive Software Endschalter Position<br>Zugriff auf:<br><code>"Axis".AxisConfiguration.PositionLimits.MaxPosition</code> |
| 3  | SWLimitNeg             | REAL     | R/W | Negative Software Endschalter Position<br>Zugriff auf:<br><code>"Axis".AxisConfiguration.PositionLimits.MinPosition</code> |
| 4  | EnableLimitPos         | BOOL     | R/W | Positiven Endschalter aktivieren<br>Zugriff auf:<br><code>"Axis".AxisConfiguration.PositionLimits.EnableMaxPos</code>      |
| 5  | EnableLimitNeg         | BOOL     | R/W | Negativen Endschalter aktivieren<br>Zugriff auf:<br><code>"Axis".AxisConfiguration.PositionLimits.EnableMinPos</code>      |
| 6  | EnablePosLagMonitoring | BOOL     | R/W | Überwachung Schleppabstand aktivieren<br>Funktion wird nicht unterstützt                                                   |

| PN | Name                  | Datentyp | R/W | Beschreibung                                                                                                                            |
|----|-----------------------|----------|-----|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 7  | MaxPositionLag        | REAL     | R/W | Maximaler Schleppabstand<br>Funktion wird nicht unterstützt                                                                             |
| 8  | MaxVelocitySystem     | REAL     | R   | Maximal zulässige Geschwindigkeit der Achse im Bewegungssystem<br>Dieser Parameter wird aktuell nicht unterstützt                       |
| 9  | MaxVelocityAppl       | REAL     | R/W | Maximal zulässige Geschwindigkeit der Achse in der Anwendung<br>Zugriff auf:<br>#Axis.AxisConfiguration.DynamicLimits.MaxVelocityApp    |
| 10 | ActualVelocity        | REAL     | R   | Aktuelle Geschwindigkeit<br>Zugriff auf:<br>#Axis.Status.Positioning.ActValues.Velocity                                                 |
| 11 | CommandedVelocity     | REAL     | R   | Sollgeschwindigkeit<br>Zugriff auf:<br>#Axis.Status.Positioning.SetValues.Velocity                                                      |
| 12 | MaxAccelerationSystem | REAL     | R   | Maximal zulässige Beschleunigung der Achse im Bewegungssystem<br>Dieser Parameter wird aktuell nicht unterstützt                        |
| 13 | MaxAccelerationAppl   | REAL     | R/W | Maximal zulässige Beschleunigung der Achse in der Anwendung<br>Zugriff auf:<br>#Axis.AxisConfiguration.DynamicLimits.MaxAccelerationApp |
| 14 | MaxDecelerationSystem | REAL     | R   | Maximal zulässige Verzögerung der Achse im Bewegungssystem<br>Dieser Parameter wird aktuell nicht unterstützt                           |
| 15 | MaxDecelerationAppl   | REAL     | R/W | Maximal zulässige Verzögerung der Achse in der Anwendung<br>Zugriff auf:<br>#Axis.AxisConfiguration.DynamicLimits.MaxDecelerationApp    |
| 16 | MaxJerkSystem         | REAL     | R   | Maximal zulässiger Ruck der Achse im Bewegungssystem<br>Dieser Parameter wird aktuell nicht unterstützt                                 |
| 17 | MaxJerkAppl           | REAL     | R/W | Maximal zulässiger Ruck der Achse in der Anwendung<br>Dieser Parameter wird aktuell nicht unterstützt                                   |

## 12.3.36 Produktspezifische Parameter

Positionierachse: Yaskawa *Sigma-5* / *Sigma-7* über EtherCAT

| Nr.  | Name                              | Datentyp | Index  | Subindex | Zugriff             |
|------|-----------------------------------|----------|--------|----------|---------------------|
| 900  | HomingDone                        | BOOL     | -      | -        | R/W <sup>1, 2</sup> |
| 901  | PositiveTorqueLimit               | BOOL     | -      | -        | R/W <sup>1, 2</sup> |
| 902  | NegativeTorqueLimit               | BOOL     | -      | -        | R/W <sup>1, 2</sup> |
| 1000 | ErrorCode                         | WORD     | 603F   | 0        | R <sup>3</sup>      |
| 1001 | HomeOffset                        | DWORD    | 607C   | 0        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1002 | HomingMethod                      | WORD     | 6098   | 0        | R/W <sup>3, 4</sup> |
| 1003 | SpeedSearchSwitch                 | DWORD    | 6099   | 1        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1004 | SpeedSearchZero                   | DWORD    | 6099   | 2        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1005 | HomingAcceleration                | DWORD    | 609A   | 0        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1006 | PositiveTorqueLimit               | WORD     | 60E0   | 0        | R/W <sup>3, 4</sup> |
| 1007 | NegativeTorqueLimit               | WORD     | 0x60E1 | 0        | R/W <sup>3, 4</sup> |
| 1008 | MotorRatedTorque                  | DWORD    | 0x6076 | 0        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1009 | FollowingErrorWindow              | DWORD    | 0x6065 | 0        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1010 | FollowingErrorTimeOut             | WORD     | 0x6066 | 0        | R/W <sup>3, 4</sup> |
| 1011 | PositionWindow                    | DWORD    | 0x6067 | 0        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1012 | PositionTime                      | WORD     | 0x6068 | 0        | R/W <sup>3, 4</sup> |
| 1013 | Min Position Limit                | DWORD    | 0x607D | 1        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1014 | Max Position Limit                | DWORD    | 0x607D | 2        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1015 | Digital outputs/ physical outputs | DWORD    | 0x60FE | 1        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1016 | Digital outputs/ mask             | DWORD    | 0x60FE | 2        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1017 | Quick stop deceleration           | DWORD    | 0x6085 | 0        | R/W <sup>5, 6</sup> |
| 1018 | Forward external torque limit     | WORD     | 0x2404 | 0        | R/W <sup>3, 4</sup> |
| 1019 | Reverse external torque limit     | WORD     | 0x2405 | 0        | R/W <sup>3, 4</sup> |

1) Zugriff über [„FB 825 - MC\\_ReadBoolParameter - Boolean-Parameter von Achse lesen“...Seite 522](#)2) Zugriff über [„FB 826 - MC\\_WriteBoolParameter - Boolean-Parameter an Achse schreiben“...Seite 524](#)3) Zugriff über [„FB 829 - VMC\\_ReadWordParameter - Wort-Parameter von Achse lesen“...Seite 529](#)4) Zugriff über [„FB 830 - VMC\\_WriteWordParameter - Wort-Parameter an Achse schreiben“...Seite 530](#)5) Zugriff über [„FB 827 - VMC\\_ReadDWordParameter - Doppelwort-Parameter von Achse lesen“...Seite 526](#)6) Zugriff über [„FB 828 - VMC\\_WriteDWordParameter - Doppelwort-Parameter an Achse schreiben“...Seite 527](#)

## 13 Antrieb über HMI steuern

### 13.1 Übersicht

Die Antriebssteuerung über ein HMI ist bei folgenden Bibliotheks-Gruppen möglich:

- *Sigma-5* EtherCAT ➔ [14](#)
- *Sigma-7S* EtherCAT ➔ [48](#)
- *Sigma-7W* EtherCAT ➔ [85](#)
- *Sigma-5/7* Pulse Train ➔ [244](#)

Zur Steuerung des entsprechenden Antriebs über ein HMI wie Touch Panel bzw. Panel-PC gibt es für Movicon eine Symbolbibliothek. Hiermit können Sie mit Hilfe von Templates den entsprechenden VMC\_AxisControl-Funktionsbaustein ansteuern. Die Symbolbibliothek bietet Ihnen folgende Templates:

- Numeric Touchpad
  - Dies ist ein an die VMC\_AxisControl-Templates angepasstes Eingabefeld für verschiedene Displayauflösungen.
  - Das Touchpad können Sie anstelle des Default-Eingabefeldes verwenden.
- VMC\_AxisControl
  - Template zur Ansteuerung des FB 860 - VMC\_AxisControl-Funktionsbausteins in der CPU.
  - Das Template gibt es für verschiedene Displayauflösungen.
- VMC\_AxisControl ... Trend
  - Template zur Ansteuerung des FB 860 - VMC\_AxisControl-Funktionsbausteins in der CPU mit zusätzlicher Anzeige der Fahrkurve.
  - Der Einsatz dieses Templates kann sich auf die Performance des Panels auswirken.
  - Das Template gibt es für verschiedene Displayauflösungen.
- VMC\_AxisControl\_PT
  - Template zur Ansteuerung des FB 875 - VMC\_AxisControl\_PT-Funktionsbausteins in der CPU, dessen Antrieb über Pulse Train angebunden ist.
  - Das Template gibt es für verschiedene Displayauflösungen.

#### Installation in Movicon

1. ➔ Gehen Sie in das "Download Center" von [www.yaskawa.eu.com](http://www.yaskawa.eu.com).
2. ➔ Laden Sie die aktuellste Version der "Motion Library".
3. ➔ Geben Sie ein Zielverzeichnis an, in dem die Bausteine abzulegen sind und starten Sie den Entpackvorgang.
4. ➔ Laden Sie aus der "Motion Library" die "Symbolbibliothek für Movicon" und entpacken Sie diese.
5. ➔ Öffnen Sie die Bibliothek nach dem Entpackvorgang und ziehen Sie per Drag&Drop die Symbolbibliothek "...simple motion control VX.X.X.msxz" und die Sprachtabelle "... simple motion control VX.X.X.CSV" in das Movicon-Benutzer-Verzeichnis ...\\Public\\Documents\\Progea\\Movicon\\Symbols.
  - ➔ Nach einem Neustart von Movicon steht Ihnen in Movicon die Symbolbibliothek über die "Vorlagenbibliothek" zur Verfügung.

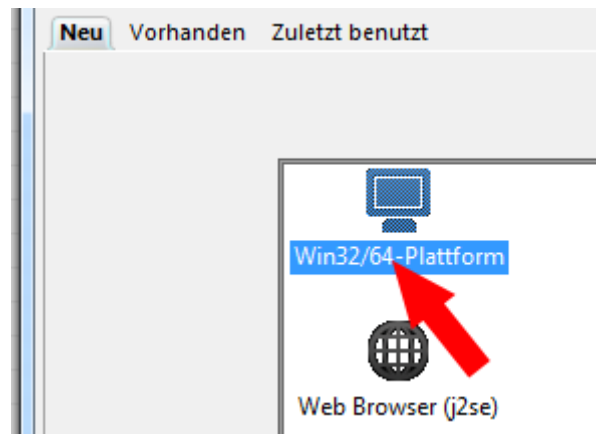
Damit die Texte der Templates richtig angezeigt werden, müssen Sie die Sprachtabelle in Ihr Projekt importieren. ➔ ["Sprachtabelle importieren" ...Seite 552](#)

### 13.2 Neues Projekt erstellen

#### Projekt erstellen

1. ➔ Starten Sie Movicon und öffnen Sie den Projekt-Wizard über "Datei → Neu".

2. ➔ Wählen Sie als Zielplattform "Win32/64-Plattform" und klicken Sie auf [Öffnen].



➔ Es öffnet sich das Dialogfenster "Projektname".

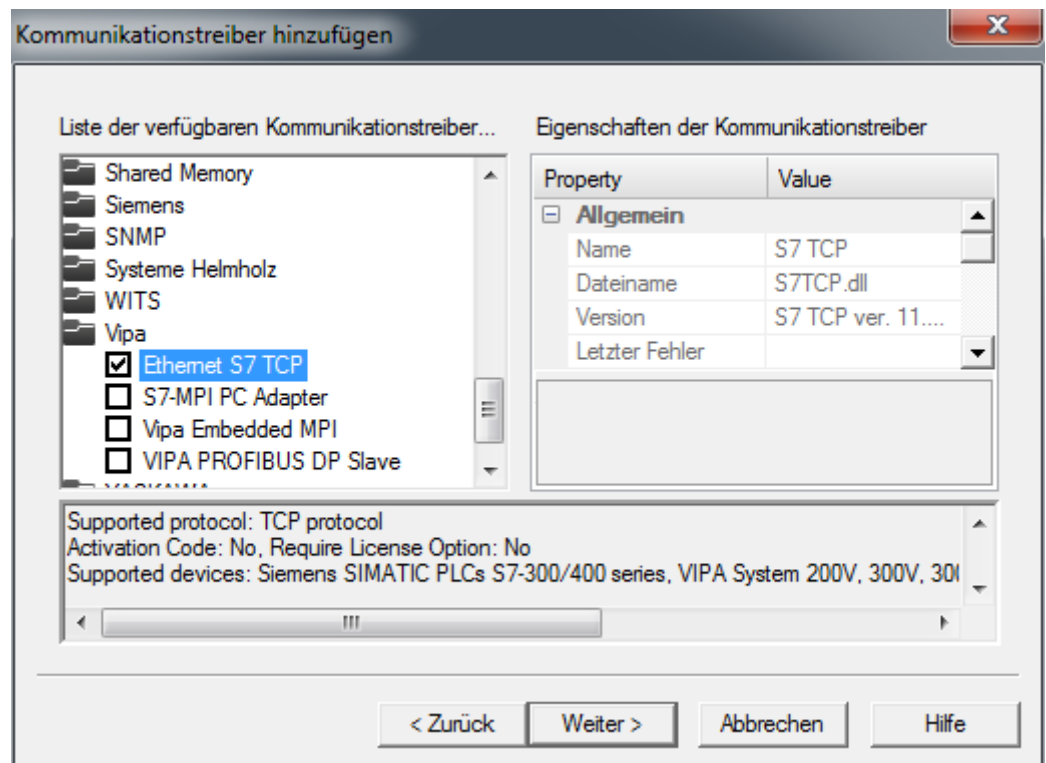
3. ➔ Geben Sie unter "Name" einen Namen für Ihr Projekt an.  
Geben Sie unter "Ordner" einen Speicherort an.  
Lassen Sie alle Einstellungen deaktiviert und klicken Sie auf [Weiter].

➔ Es öffnet sich das Dialogfenster "Benutzer".

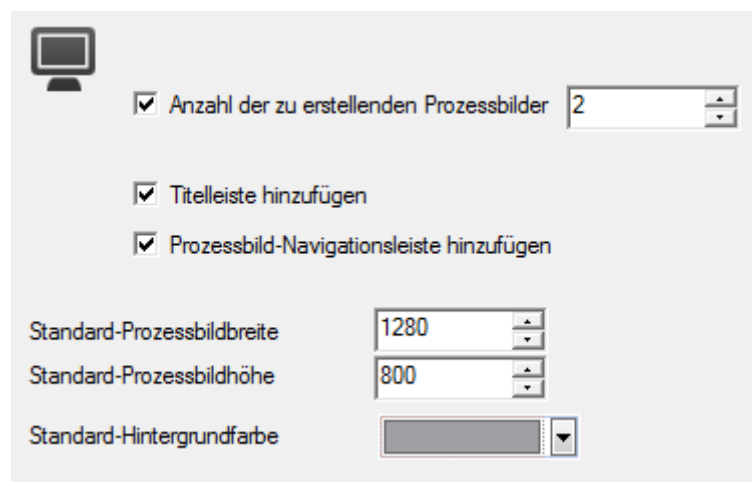
4. ➔ Treffen Sie die passenden Benutzereinstellungen, sofern gewünscht, bzw. aktivieren Sie nur "CRF-21-Part..." und klicken Sie auf [Weiter].



- ➔ Es öffnet sich das Dialogfenster *"Kommunikationstreiber hinzufügen"*.
5. ➔ Da die Anbindung zur CPU über TCP/IP erfolgt, aktivieren Sie in der *"Liste der verfügbaren Kommunikationstreiber"* den Treiber *"VIPA" > "Ethernet S7 TCP"* und klicken Sie auf [Weiter].

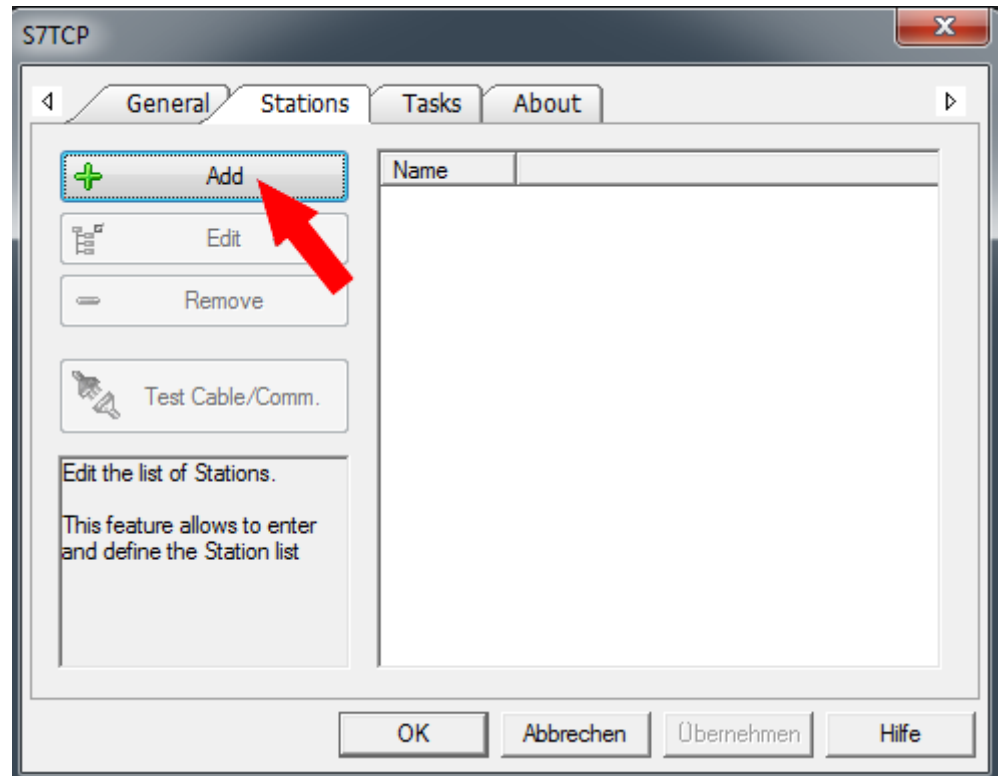


- ➔ Es öffnet sich das Dialogfenster *"Prozessbilder"*.
6. ➔ Geben Sie 2 Prozessbilder und deren Größe, welche zu ihrem Panel passt an und klicken Sie auf [Weiter].



- ➔ Es öffnet sich das Dialogfenster *"Datenbankeinstellungen (ODBC)"*.
7. ➔ Sofern Sie eine Datenbankbindung wünschen, können Sie hier die entsprechenden Einstellungen durchführen. Ansonsten klicken sie auf [Weiter].
- ➔ Es öffnet sich das Dialogfenster *"Datenlogger und Rezept-Einstellungen (ODBC)"*.
8. ➔ Sofern Vorlagen generiert werden sollen, können Sie hier die entsprechenden Einstellungen durchführen. Ansonsten klicken sie auf [Weiter].
- ➔ Es öffnet sich das Dialogfenster *"Alarm-Einstellungen"*.

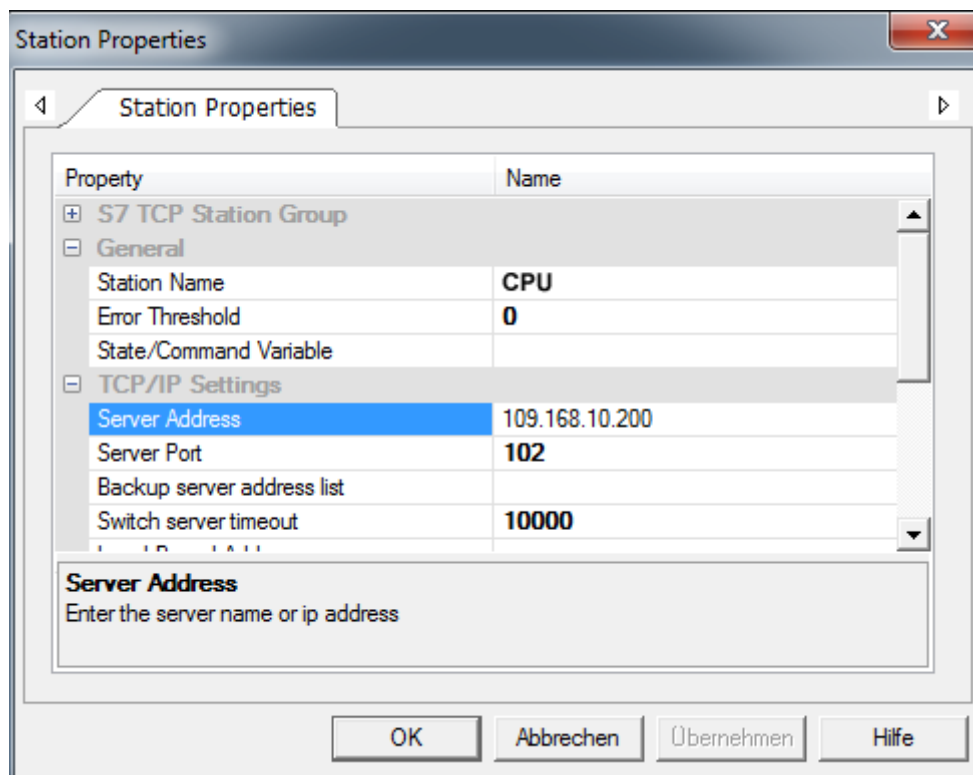
9. ➤ Sofern Alarmer generiert werden sollen, können Sie hier die entsprechenden Einstellungen durchführen. Ansonsten klicken Sie auf [Fertig stellen].
  - ➔ Ihr Projekt wird mit den getroffenen Einstellungen erstellt und es öffnet sich automatisch der Einstelldialog für den Kommunikationstreiber "S7TCP".
10. ➤ Wählen Sie den Reiter "Stations".
11. ➤ Zum Hinzufügen einer neuen Station klicken Sie auf [+ Add].



- ➔ Es öffnet sich das Dialogfenster "Station Properties".

12. ➤ Geben Sie unter "Station Name" einen Stationsnamen an. Dieser Name ist weiter unten für das Prozessbild im Initialisierungs-Dialog zu übernehmen. Erlaubte Zeichen: A-Z, a-z, 0-9, Leerzeichen und die Trennzeichen "\_" und "-"

Geben Sie unter "Server Address" die IP-Adresse der CPU an und klicken Sie auf [OK].



13. ➤ Verneinen Sie die Abfrage zum Import von Variablen aus der SPS-Datenbank und schließen Sie den "S7TCP"-Dialog mit [OK].

➔ Das Projekt und der Arbeitsbereich sind nun für die Benutzung freigeben. Im Projektbaum wurde unter "Ressourcen > SimpleMotion" zu den Standardelementen folgendes angelegt:

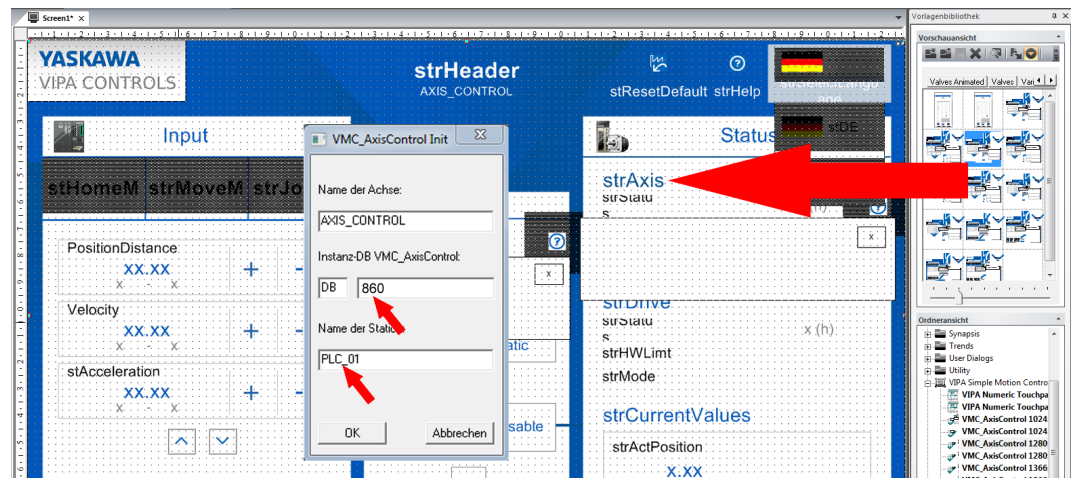
- Kommunikationsobjekte
  - Kommunikationstreiber
  - S7 TCP
- Prozessbilder
  - Prozessbild1
  - Prozessbild2
  - Schaltflächenleiste

### 13.3 Projekt in Movicon anpassen

#### Prozessbild konfigurieren

1. ➤ Öffnen Sie über "Ressourcen > SimpleMotion > Prozessbilder" das "Prozessbild1".

2. Navigieren Sie in der "Ordneransicht" zu "... simple motion control ..." und ziehen Sie aus der "Vorschauansicht" das Template in das "Prozessbild1", welches der Auflösung Ihres Panels entspricht.



➔ Es öffnet sich der Initialisierungs-Dialog

3. Geben Sie einem Namen für die Achse an. Erlaubte Zeichen: A-Z, a-z, 0-9, Leerzeichen und die Trennzeichen "\_" und "-"

Geben Sie die Nummer des Instanz-DB an, welchen Sie in ihrem SPS-Programm verwenden.

Geben Sie den Stationsnamen an. Dieser muss mit dem "Station Name" aus den "Station Properties" der "S7 TCP"-Kommunikationseinstellungen übereinstimmen. Erlaubte Zeichen: A-Z, a-z, 0-9, Leerzeichen und die Trennzeichen "\_" und "-"

➔ Mit [OK] werden alle Variablen, sowie deren Strukturen erzeugt und die Adressen werden auf die vorgegebene Zieladresse eingestellt.

4. Platzieren Sie das Template und passen Sie ggf. dessen Größe an.

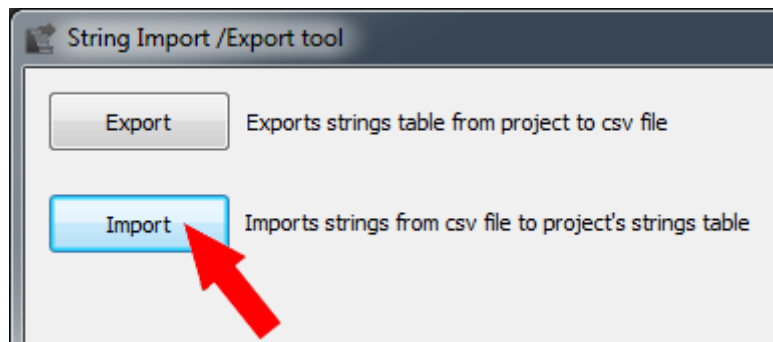


Für jedes Template werden Variablen unter dem entsprechenden Namen angelegt. Beim Löschen des Templates sind die entsprechenden Variablen wieder zu löschen. Diese können Sie sich unter "Ressourcen > SimpleMotion > Kommunikationsobjekte > Variablen" markieren lassen. Beim Löschen sind diese zusammen mit dem übergeordneten Verzeichnis zu löschen. Sofern keine weiteren Templates auf die "Strukturdefinitionen" für den Axis-Control zugreifen, sind diese ebenfalls zu löschen.

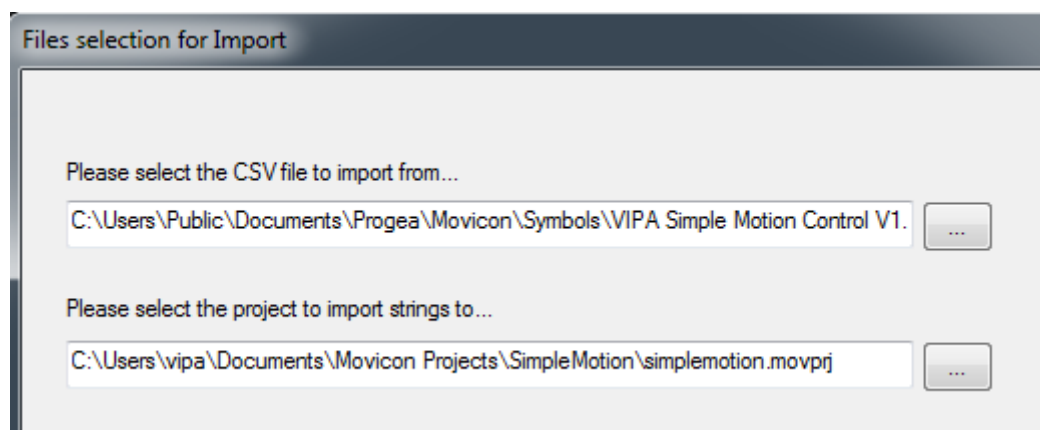
## Sprachtabelle importieren

Die Templates beziehen die angezeigten Texte aus einer Sprachtabelle, welche aus dem Arbeitsverzeichnis in Ihr Projekt zu importieren ist.

1. ➤ Wählen Sie *"Extras → Zeichenfolgen Import/Export"*.  
➔ Es öffnet sich das *"String Import/Export tool"*.



2. ➤ Klicken Sie auf [Import].
3. ➤ Für die CSV-Datei navigieren Sie mit [ ... ] in Ihr Movicon-Benutzer-Verzeichnis ...\\Public\\Documents\\Progea\\Movicon\\Symbols und wählen Sie die Datei *"... simple motion control VX.X.X.CSV"* aus.
4. ➤ Als Projektverzeichnis geben Sie die Projekt-Datei *"simplemotion.movprj"* an, welche sich im Benutzer-Verzeichnis wie z.B. ...\\vipa\\Documents\\Movicon Projects\\SimpleMotion befindet.



5. ➤ Klicken Sie auf [Weiter].  
➔ Es öffnet sich *"Language selection"*.
6. ➤ Wählen Sie [Select all languages] und klicken Sie auf [Fertig stellen].



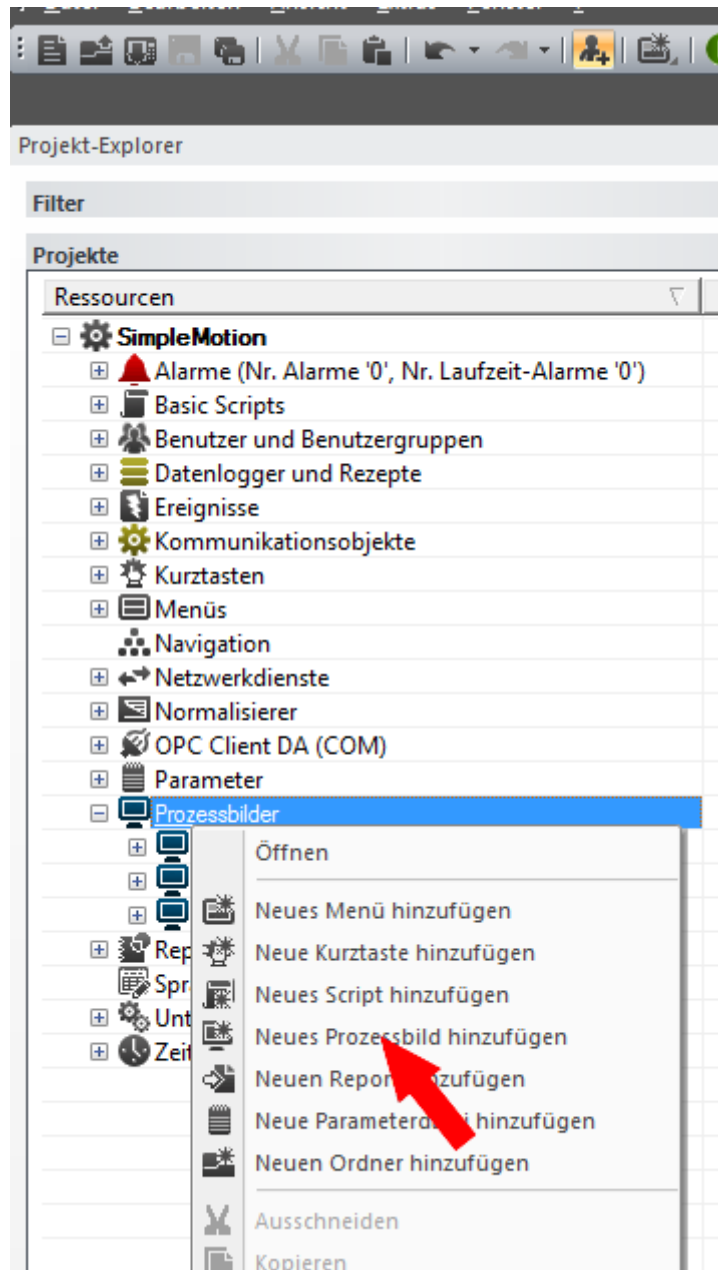
➔ Die Sprachtabelle wird in Ihr Projekt importiert.

7. ➤ Schließen Sie nach erfolgreichem Import das *"String Import/Export tool"*.

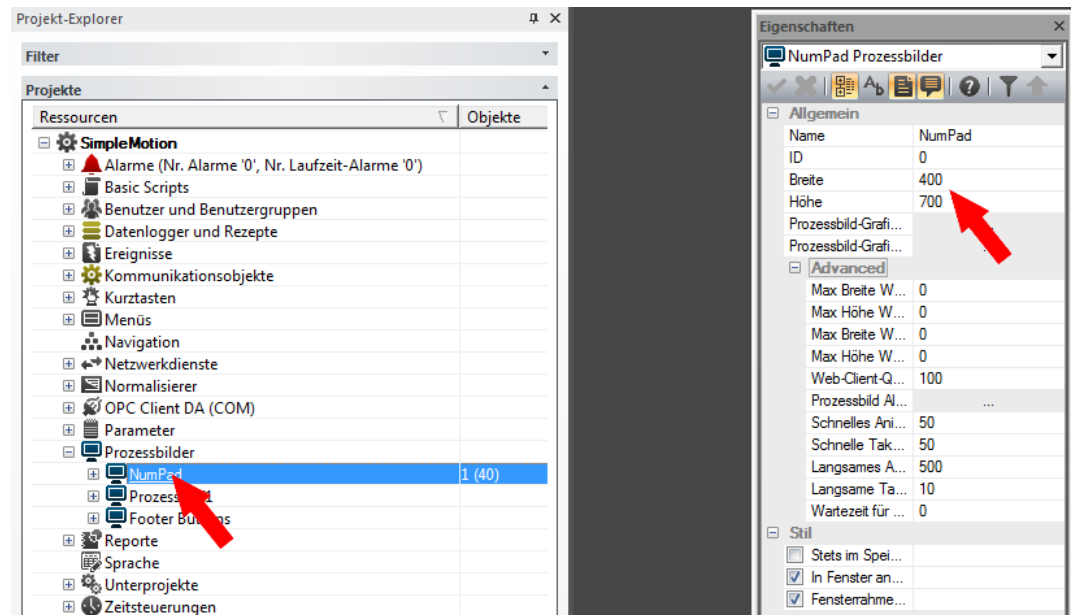
## Numerisches Eingabefeld anpassen

Unter den Templates befindet sich ein *"Numeric Touchpad"* in verschiedenen Auflösungen. Dies ist ein an die VMC\_AxisControl-Templates angepasstes Eingabefeld für verschiedene Displayauflösungen. Mit folgender Vorgehensweise können Sie dieses Touchpad anstelle des Default-Eingabefeldes verwenden.

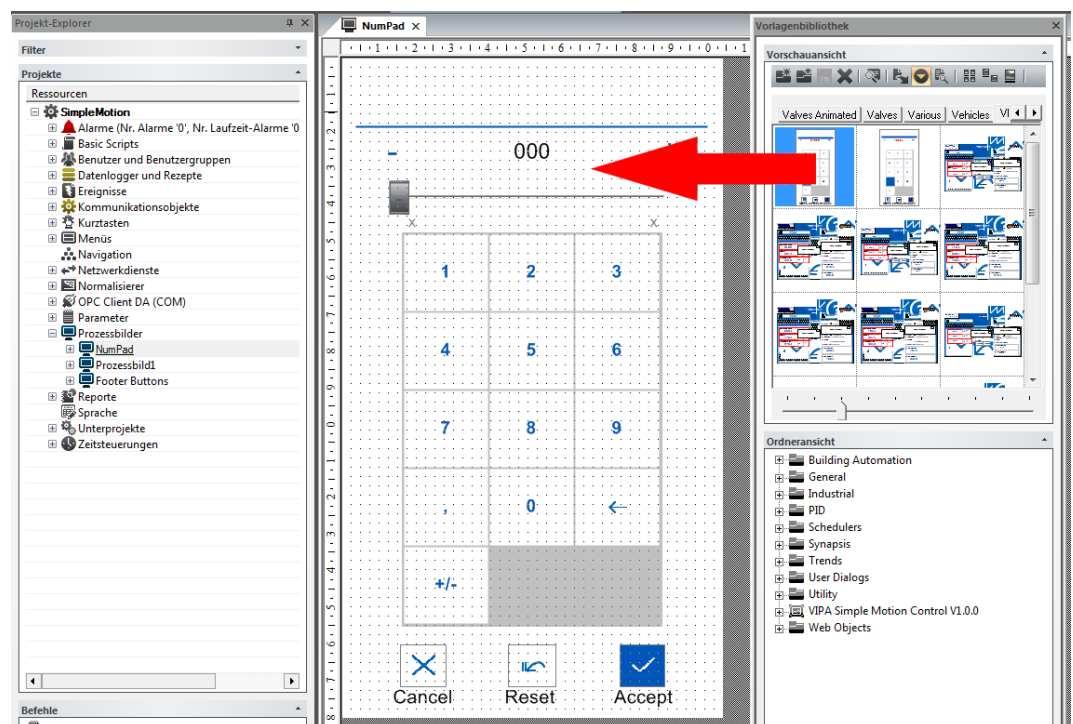
1. ➤ Klicken Sie auf *"Ressourcen > SimpleMotion > Prozessbilder"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neues Prozessbild hinzufügen"*.



2. ➤ Vergeben Sie einem Namen wie z.B. "NumPad" und bestätigen Sie mit [OK].
3. ➤ Klicken Sie auf das Prozessbild "NumPad" und passen Sie über "Kontextmenü → Eigenschaften" Breite und Höhe an wie z.B. "Breite" = 400 und "Höhe" = 700. Übernehmen Sie mit ☒ Ihre Einstellungen.

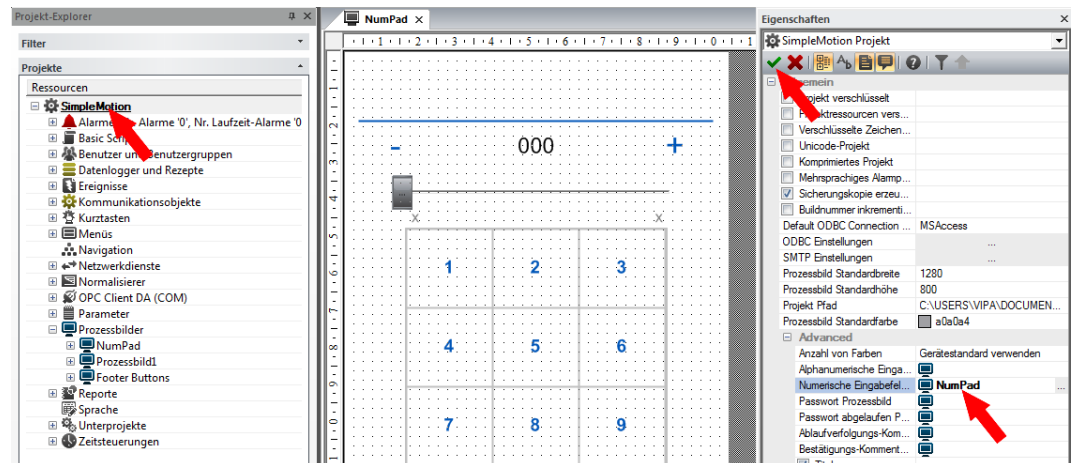


4. Wählen Sie "Ansicht → Vorlagenbibliothek". Navigieren Sie in der "Ordneransicht" zu "... simple motion control ..." und ziehen Sie aus der "Vorschauansicht" das "Numeric Touchpad"-Template in das Prozessbild "NumPad", welches der Auflösung Ihres Panels entspricht.

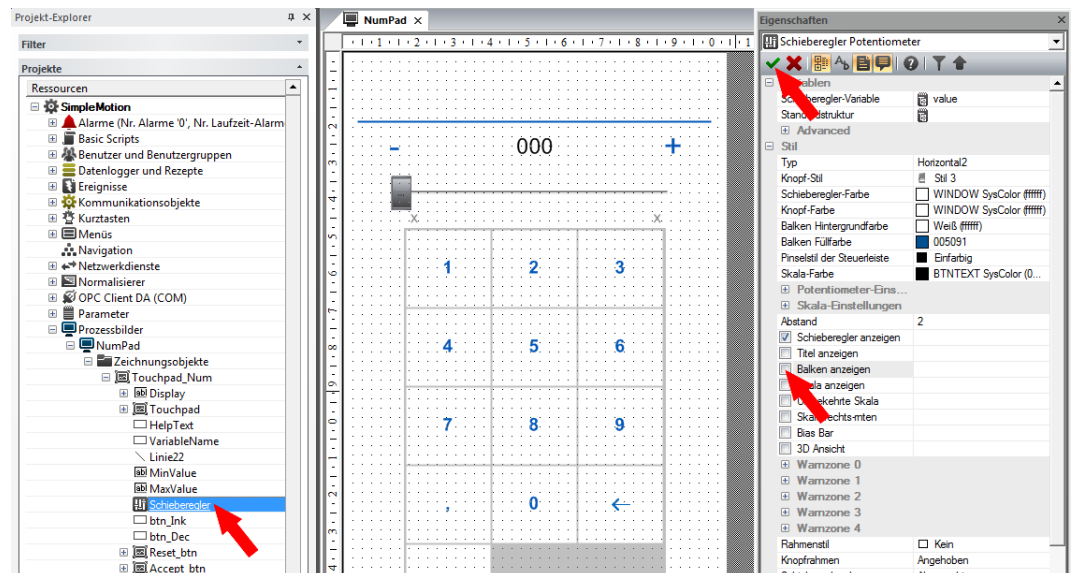


5. Passen Sie ggf. dessen Größe an.
6. Klicken Sie auf "Ressourcen > SimpleMotion" und wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften".
7. Stellen Sie unter "Allgemein > Advanced" das numerische Eingabefeld "NumPad" ein. Übernehmen Sie mit ☒ Ihre Einstellungen.





8. Zur optischen Anpassung klicken Sie unter "Ressourcen > SimpleMotion > Prozessbilder > NumPad > Zeichnungsobjekte > Touchpad\_Num" auf "Schieberegler" und wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften". Erweitern Sie den Bereich "Stil" und deaktivieren Sie "Balken anzeigen".



### Grenzwerte und Standardwerte anpassen


Bei der Platzierung eines Templates in einem Prozessbild werden die zugehörigen Variablen und Strukturdefinitionen unter "Ressourcen > SimpleMotion > Kommunikationsobjekte > Variablen > VMC\_AxisControl > ...\_Config" automatisch erzeugt. Hierbei werden folgende Variablen angelegt und mit Initialwerten versehen:

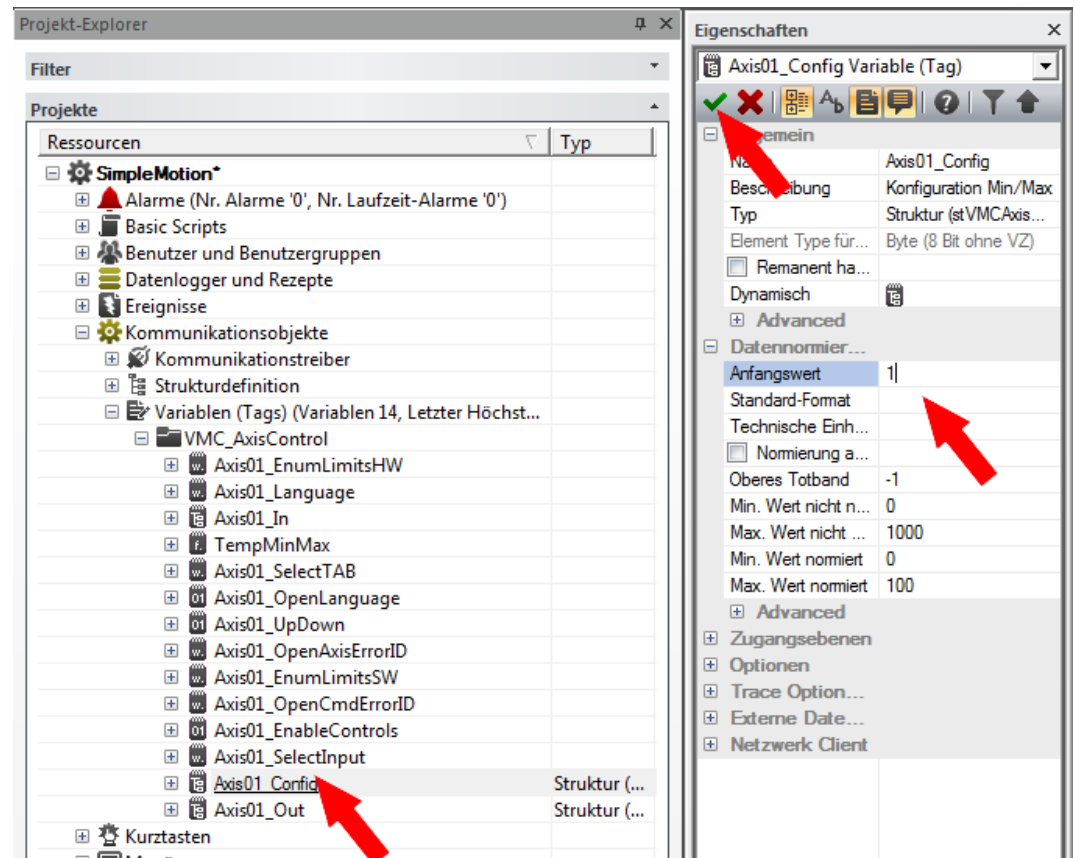
|                         |                                         |
|-------------------------|-----------------------------------------|
| AccelerationMaxValue    | Maximaler Beschleunigungswert           |
| AccelerationMinValue    | Minimaler Beschleunigungswert           |
| DecelerationMaxValue    | Maximaler Verzögerungswert              |
| DecelerationMinValue    | Minimaler Verzögerungswert              |
| HomePosMaxValue         | Maximale Home-Position                  |
| HomePosMinValue         | Minimale Home-Position                  |
| JogAccelerationMaxValue | Maximale Beschleunigungswert Jog-Modus  |
| JogAccelerationMinValue | Minimaler Beschleunigungswert Jog-Modus |
| JogDecelerationMaxValue | Maximaler Verzögerungswert Jog-Modus    |
| JogDecelerationMinValue | Minimaler Verzögerungswert Jog-Modus    |
| PositionMaxValue        | Maximaler Positionswert                 |



|                  |                                |
|------------------|--------------------------------|
| PositionMinValue | Minimaler Positionswert        |
| VelocityMaxValue | Maximaler Geschwindigkeitswert |
| VelocityMinValue | Minimaler Geschwindigkeitswert |

→ Zur Anpassung der Grenz- und Standardwerte klicken Sie auf "Ressourcen > SimpleMotion > Kommunikationsobjekte > Variablen > VMC\_AxisControl > ...\_Config" und wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften".


→ Unter "Datennormierung" können Sie die entsprechenden Werte anpassen. Übernehmen Sie mit  Ihre Einstellungen.



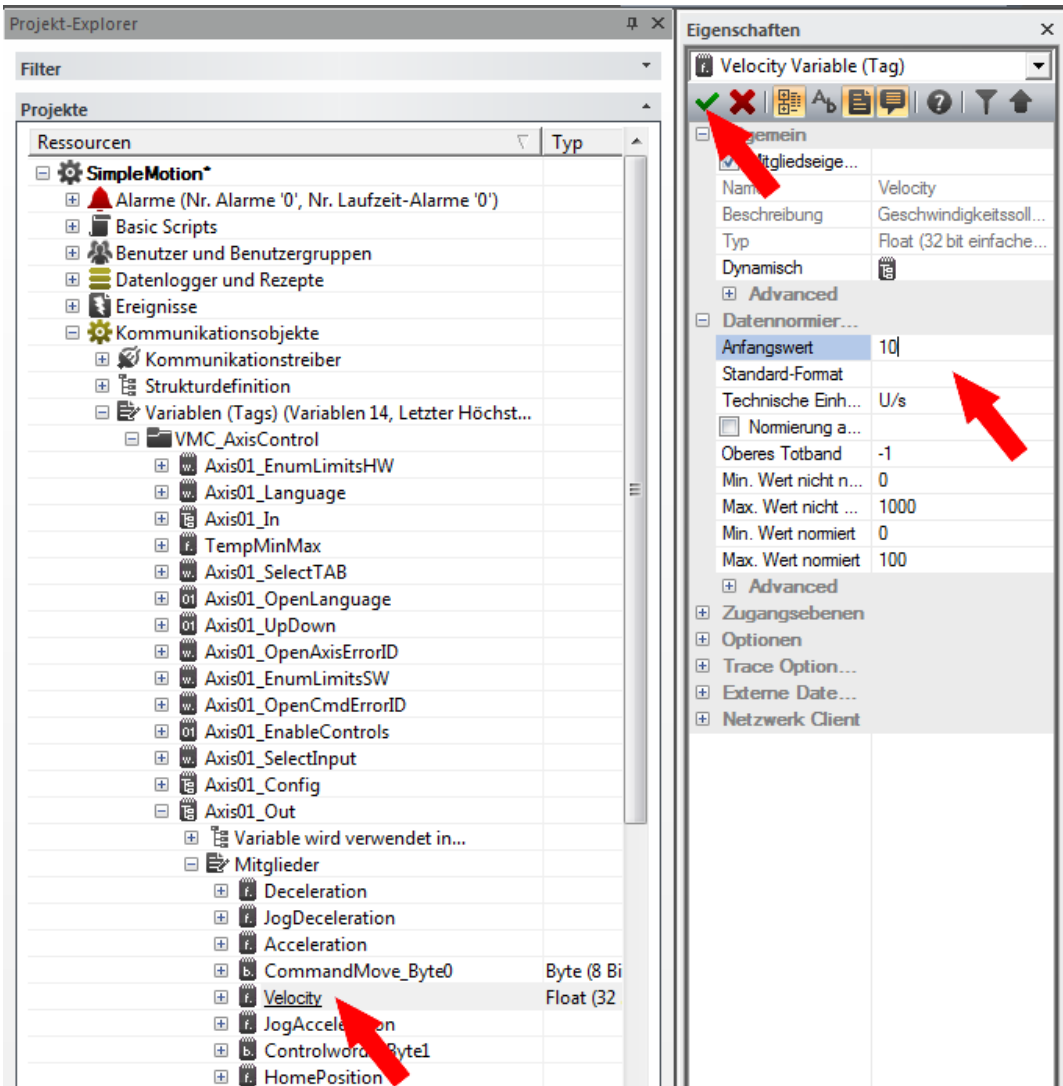
### Technische Einheiten anpassen

Bei der Platzierung eines Templates in einem Prozessbild werden die zugehörigen Variablen mit ihren technischen Einheiten automatisch erzeugt. Diese können Sie über die Eigenschaften anpassen.

→ Zur Anpassung der Technischen Einheiten z.B. für die Geschwindigkeit klicken Sie auf "Ressourcen > SimpleMotion > Kommunikationsobjekte > Variablen > VMC\_AxisControl > ...\_Out > Mitglieder > Velocity" und wählen Sie "Kontextmenü → Eigenschaften".

→ Unter "Datennormierung" können Sie die entsprechenden Werte anpassen. Übernehmen Sie mit  Ihre Einstellungen.

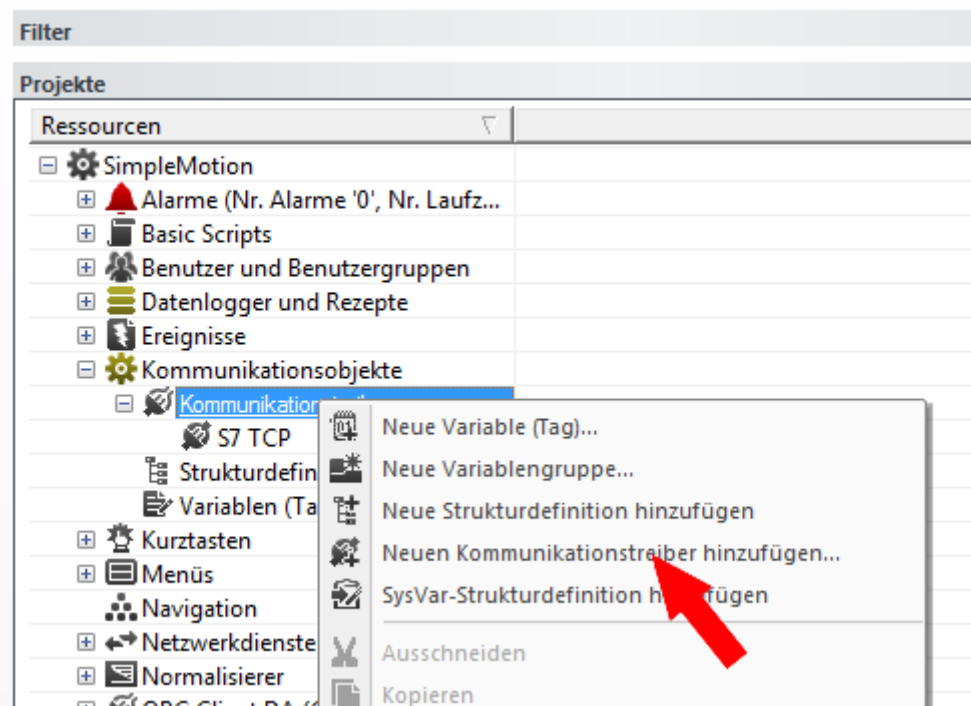
Projekt in Movicon anpassen



Kommunikationstreiber  
manuell hinzufügen

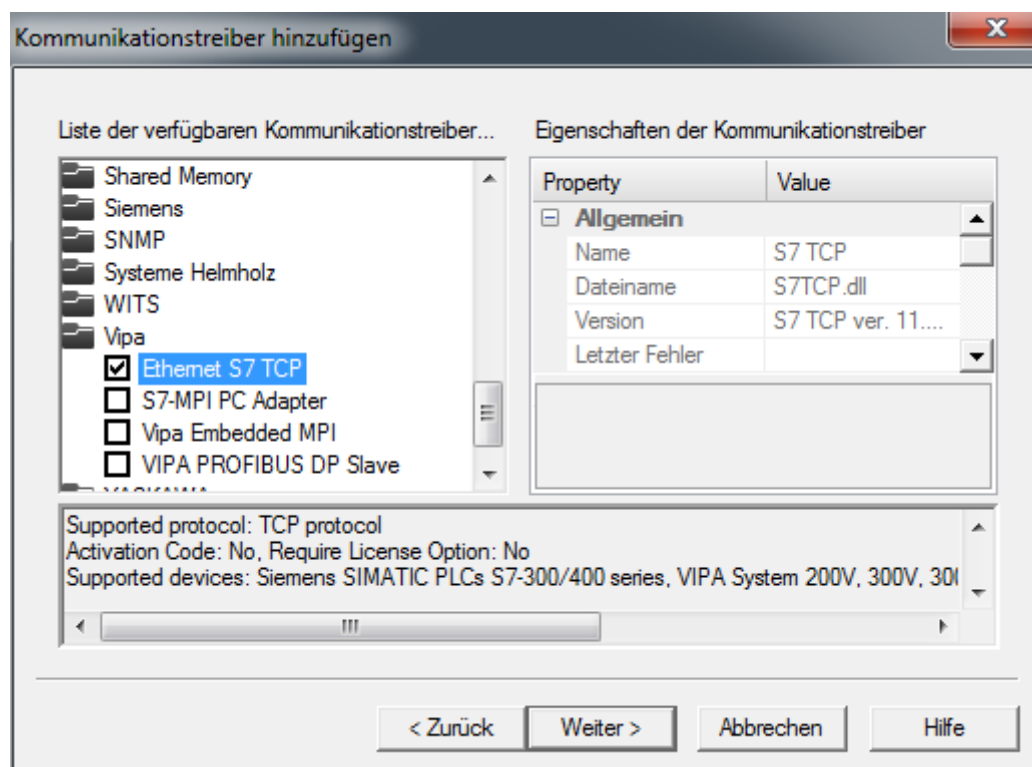
Anstelle über Wizard können Sie den Kommunikationstreiber auch manuell hinzufügen:

1. Klicken Sie unter *"Ressourcen > SimpleMotion > Kommunikationsobjekte"* auf *"Kommunikationstreiber"* und wählen Sie *"Kontextmenü → Neuen Kommunikationstreiber hinzufügen"*.



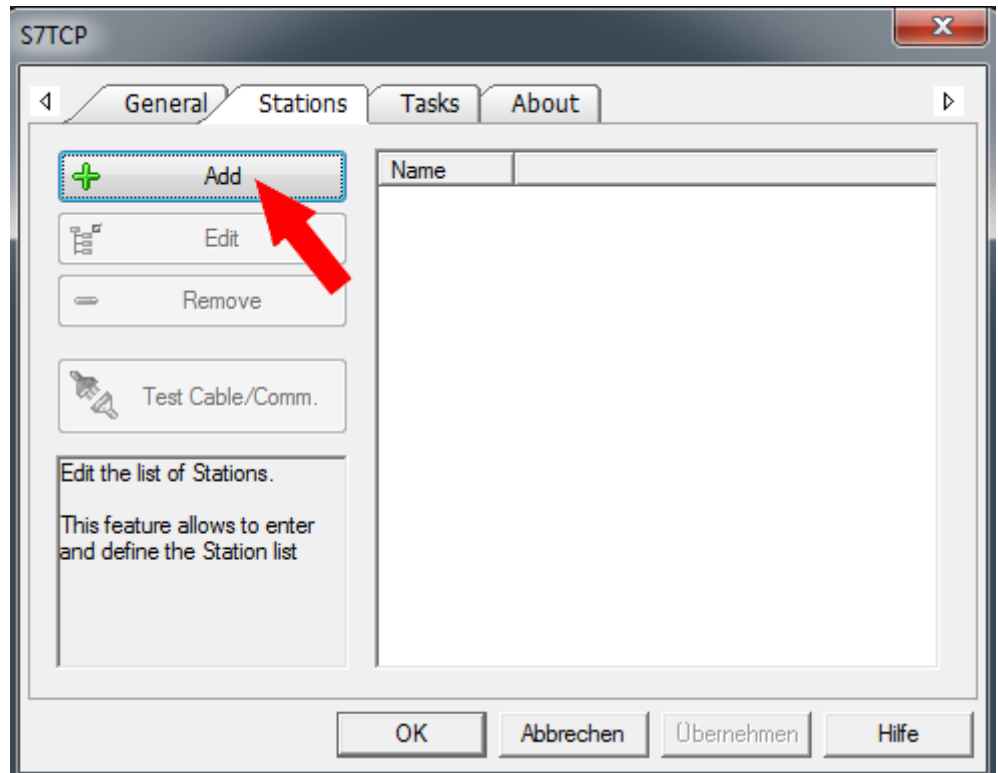
➔ Es öffnet sich das Dialogfenster *"Neuer Komm. E/A-Treiber"*.

2. Da die Anbindung zur CPU über TCP/IP erfolgt, aktivieren Sie in der *"Liste der verfügbaren Kommunikationstreiber"* den Treiber *"VIPA" > "Ethernet S7 TCP"* und klicken Sie auf [OK].

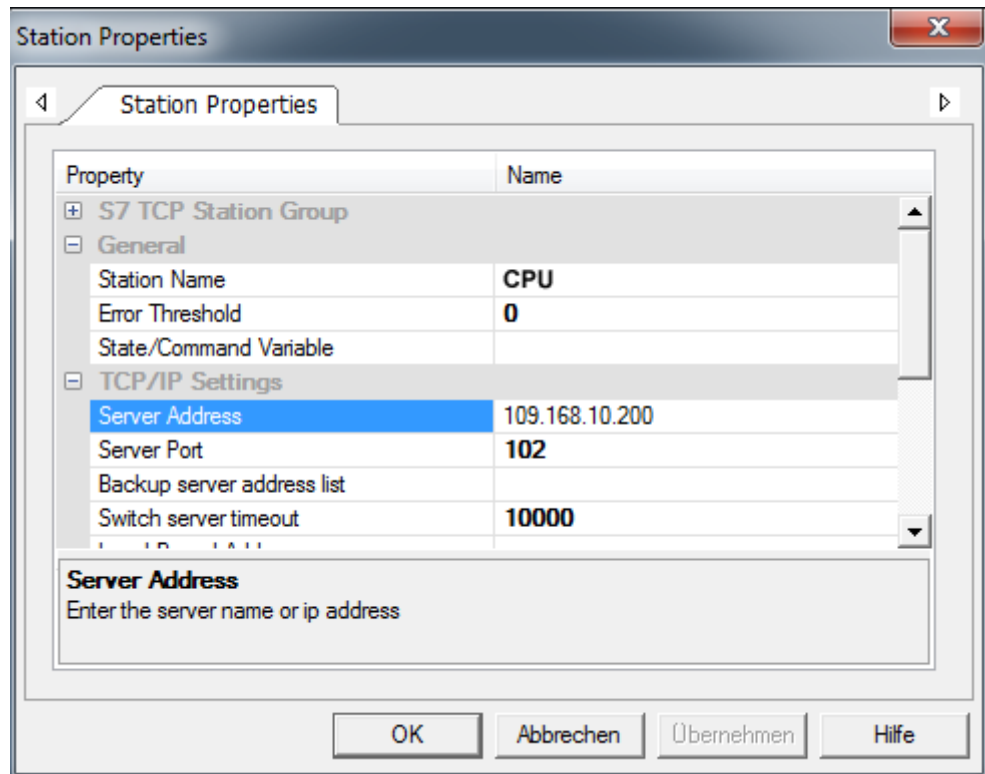


➔ Der Kommunikationstreiber *"S7 TCP"* wird unter *"Ressourcen > SimpleMotion > Kommunikationsobjekte > Kommunikationstreiber"* aufgeführt.

3. ➤ Klicken Sie auf "S7 TCP" und wählen Sie *"Kontextmenü → Kommunikationstreiber-Einstellungen"*.  
➔ Es öffnet sich das Dialogfenster "S7 TCP".
4. ➤ Wählen Sie den Reiter "Stations".
5. ➤ Zum Hinzufügen einer neuen Station klicken Sie auf [+ Add].



- ➔ Es öffnet sich das Dialogfenster *"Station Properties"*.
6. ➤ Geben Sie unter *"Station Name"* einen Stationsnamen an. Erlaubte Zeichen: A-Z, a-z, 0-9, Leerzeichen und die Trennzeichen "\_" und "-".  
Geben Sie unter *"Server Address"* die IP-Adresse der CPU an und klicken Sie auf [OK].



7. ➔ Verneinen Sie die Abfrage zum Import von Variablen aus der SPS-Datenbank und schließen Sie den "S7 TCP"-Dialog mit [OK].

## 13.4 Inbetriebnahme

### 13.4.1 Projekt auf Zielgerät übertragen

Ihr Projekt können Sie über Ethernet in Ihr Panel übertragen. Über die in Ihrem Panel vorinstallierte Movicon Runtime-Version wird Ihr Projekt ablauffähig.

1. ➔ Verbinden Sie Ihren PC und Ihr Panel über Ethernet.
2. ➔ Starten Sie Ihr Panel und ermitteln Sie im "Startup-Manager" die IP-Adresse Ihres Panels.
3. ➔ Rufen Sie im "Startup-Manager" den Menüpunkt "Autostart" auf.

4. ➔ Damit Sie mit Movicon über Ethernet ein Projekt in Ihr Panel übertragen können, müssen Sie unter "Autostart" die Option "Movicon TCP Upload Server" aktivieren.

- ➔ Bestätigen Sie die Abfrage zur Aktivierung.
5. ➔ Sie können jetzt aus Movicon Ihr Projekt in Ihr Panel übertragen. Klicken Sie hierzu in Movicon in "Ressourcen" auf "SimpleMotion" und wählen Sie "Kontextmenü → Projekt zum Zielgerät transferieren".
- ➔ Es öffnet sich der Transfer-Dialog.
6. ➔ Wählen Sie unter "PlugIn-Typ" "TCP".
- Geben Sie unter "Server" die IP-Adresse des Panels an.
- Tragen Sie unter "Benutzername" und "Passwort" die Zugangsdaten zu Ihrem Panel ein.
- Standardmäßig werden folgende Zugangsdaten verwendet:
- Benutzername: wince
  - Passwort: vipatp
- Geben Sie unter "Zielpfad" Ihre Speicherkarte an und legen Sie ein Projektverzeichnis an.
7. ➔ Starten Sie die Übertragung mit [Projekt transferieren].
8. ➔ Nach erfolgreichem Transfer können Sie Ihr Projekt auf dem Panel im Autostart-Verzeichnis eintragen und in Betrieb nehmen.

**VORSICHT**

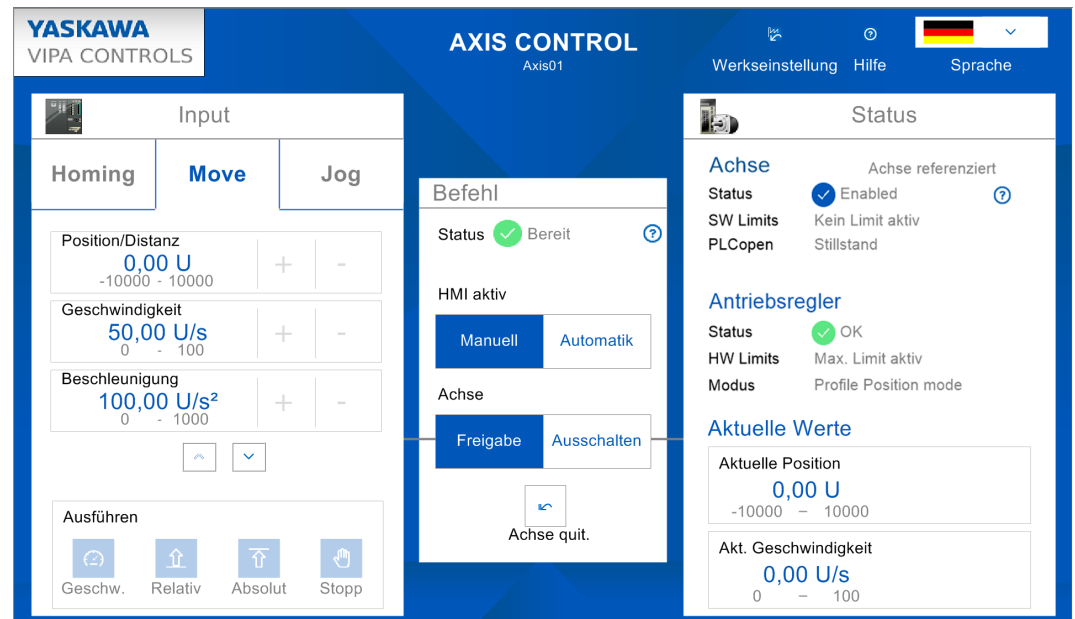
Bitte beachten Sie immer die Sicherheitshinweise zu ihrem Antrieb, insbesondere bei der Inbetriebnahme!

## 13.4.2 VMC\_AxisControl über das Panel ansteuern

### 13.4.2.1 Inbetriebnahme

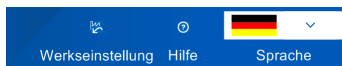
Es wird vorausgesetzt, dass Sie Ihre Applikation aufgebaut haben und Sie Ihren Antrieb mit dem VMC\_AxisControl-Funktionsbaustein ansteuern können.

- ➔ Binden Sie Ihre CPU an Ihr Panel an und schalten Sie Ihre Applikation ein.
- ➔ Das Panel startet mit der Oberfläche zur Steuerung Ihres Antriebs.



Damit Sie Ihren Antrieb über das Panel steuern können, schalten Sie "HMI aktiv" auf [Manuell]. Sofern die Statusanzeige keine Fehler zurückmeldet, können Sie den Antrieb mit [Freigabe] für die Ansteuerung freigeben. Sie können jetzt Ihren Antrieb über die entsprechenden Schaltflächen steuern.

### 13.4.2.2 Bedienung Oberfläche



#### "Werkseinstellung"

- Über "Werkseinstellung" werden folgende Werte auf die Defaultwerte der Applikation zurückgesetzt, welche Sie, wie weiter oben beschrieben, entsprechend anpassen können:
  - Geschwindigkeit: 50U/s
  - Beschleunigung/Verzögerung: 100U/s²
  - Position/Home Position: 0U

#### "Hilfe"

- Über "Hilfe" können Sie Ihre eigene Hilfedatei abrufen. Diese ist in Movicon entsprechend einzubinden.

#### "Sprache"

- Über "Sprache" können Sie die entsprechende Sprache für die Bedienoberfläche vorgeben.

Inbetriebnahme &gt; VMC\_AxisControl über das Panel ansteuern

**"Befehl"**

■ **"Status"**

- Hier bekommen Sie den aktuellen Status Ihres Fahrbefehls angezeigt.

■ **"HMI aktiv"**

- **"Manuell"**: Im aktivierten Zustand kann der Antrieb über das Panel gesteuert werden.
- **"Automatik"**: Im aktivierten Zustand erfolgt die Steuerung des Antriebs über das SPS-Programm Ihrer CPU und kann vom Panel nicht beeinflusst werden.

■ **"Achse"**

- **"Freigabe"**: Im aktivierten Zustand und bei aktiviertem **"Manuell"** von **"HMI aktiv"** ist der Antrieb freigegeben und Sie können diesen über den Bereich **"Input "** steuern.
- **"Ausschalten"**: Im aktivierten Zustand ist der Antrieb gesperrt und keine Steuerung möglich.

■ **"Achse quit"**

- Im Fehlerfall werden die Schaltflächen zur Steuerung inaktiv. Mit **"Achse quit."** können Sie Fehler quittieren und Schaltflächen wieder aktivieren.

**"Input"**
**"Homing"**

- Über das Eingabefeld bzw. [+] und [-] können Sie eine Homing-Position vorgeben und diese über **"Ausführen > Homing"** als Referenzpunkt anfahren
- Mit **"Ausführen > Stopp"** können Sie die Referenzfahrt stoppen.



Input

Homing Move Jog

Position/Distanz  
0,00 U  
-10000 - 10000 + -

Geschwindigkeit  
50,00 U/s  
0 - 100 + -

Beschleunigung  
100,00 U/s<sup>2</sup>  
0 - 1000 + -

Ausführen

Geschw. Relativ Absolut Stopp

Input

Homing Move Jog

Verzögerung  
100,00 U/s<sup>2</sup>  
0 - 1000 + -

Aktuelle Richtung Kürzeste Strecke Negative Richtung Positive Richtung

Ausführen

Geschw. Relativ Absolut Stopp

Input

Homing Move Jog

Geschwindigkeit  
100,00 U/s  
0 - 100 + -

Beschleunigung  
100,00 U/s<sup>2</sup>  
0 - 1000 + -

Verzögerung  
100,00 U/s<sup>2</sup>  
0 - 1000 + -

Ausführen

Negativ Positiv

### "Move"

- Über das entsprechende Eingabefeld bzw. [+] und [-] können Sie *"Position/Distanz"*, *"Geschwindigkeit"*, *"Beschleunigung"* und *"Verzögerung"* vorgeben und über den entsprechenden Fahrbefehl unter *"Ausführen"* ausführen lassen. Mit [ v ] navigieren Sie nach unten.
  - *"Geschw"*: Bei Betätigung führt der Antrieb den Fahrbefehl mit konstanter Geschwindigkeit aus.
  - *"Relativ"*: Bei Betätigung fährt der Antrieb an die relative Position, welche Sie unter *"Position/Distanz"* vorgeben können.
  - *"Absolut"*: Bei Betätigung fährt der Antrieb an die absolute Position, welche Sie unter *"Position/Distanz"* vorgeben können.
  - *"Stopp"*: Bei Betätigung wird der Antrieb gestoppt.
  - *"Aktuelle Richtung"*: Im aktivierten Zustand wird die Fahrtrichtung beibehalten.
  - *"Kürzeste Strecke"*: Im aktivierten Zustand wird die kürzeste Entfernung zur vorgegebenen Position verwendet.
  - *"Negative Richtung"*: Im aktivierten Zustand wird die negative Fahrtrichtung verwendet.
  - *"Positive Richtung"*: Im aktivierten Zustand wird die positive Fahrtrichtung verwendet.

### "Jog"

- Über das entsprechende Eingabefeld bzw. [+] und [-] können Sie *"Geschwindigkeit"*, *"Beschleunigung"* und *"Verzögerung"* vorgeben und über die Richtungstaste unter *"Ausführen"* den entsprechenden Fahrbefehl in negative bzw. positive Richtung ausführen lassen.
- Solange Sie eine der Richtungstasten betätigen, wird der Antrieb mit der eingestellten Beschleunigung auf die gewünschte Geschwindigkeit beschleunigt.
- Beim Loslassen der Richtungstaste wird der Antrieb mit der eingestellten Verzögerung gestoppt.

**"Status"**

The screenshot shows the 'Status' screen of the HMI. It is divided into three main sections: 'Achse' (Axis), 'Antriebsregler' (Drive Controller), and 'Aktuelle Werte' (Current Values).

**Achse** (Axis):

- Status:** Enabled (indicated by a blue checkmark icon).
- SW Limits:** Kein Limit aktiv (No limit active).
- PLCopen:** Stillstand (Standstill).

**Antriebsregler** (Drive Controller):

- Status:** OK (indicated by a green checkmark icon).
- HW Limits:** Max. Limit aktiv (Max. limit active).
- Modus:** Profile Position mode.

**Aktuelle Werte** (Current Values):

- Aktuelle Position:** 0,00 U (Current position: 0,00 U). The range is -10000 to 10000.
- Akt. Geschwindigkeit:** 0,00 U/s (Current speed: 0,00 U/s). The range is 0 to 100.

**"Achse"**

- **"Status"**: Hier wird Ihnen der Status Ihrer Achse angezeigt.
  - **"Enabled"**: Die Achse ist eingeschaltet.
  - **"Ready"**: Die Achse ist einschaltbereit.
  - **"Disabled"**: Die Achse ist deaktiviert.
  - **"Achsfehler"**: Es liegt ein Achsfehler vor mit Angabe der Fehlernummer. ➔ **"ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen"...Seite 573**
- **"SW Limits"**: Sobald SW-Grenzen bestehen, wird dies hier angezeigt.
- **"PLCopen"**: Hier wird Ihnen der PLCopen-Status angezeigt.

**"Antriebsregler"**

- **"Status"**: Hier wird Ihnen der Status des Antriebsreglers angezeigt.
- **"HW-Limits"**: Hier wird Ihnen eine eventuell eingestellte Begrenzung in Ihrem Antriebsregler angezeigt.
- **"Modus"**: Hier erhalten sie Informationen über das aktuell eingestellt Antriebsprofil.

**"Aktuelle Werte"**

- Hier werden die aktuellen Werte von **"Position"** und **"Geschwindigkeit"** angezeigt.
- Werte, welche außerhalb der definierten Grenzwerte liegen, werden rot eingerahmt.

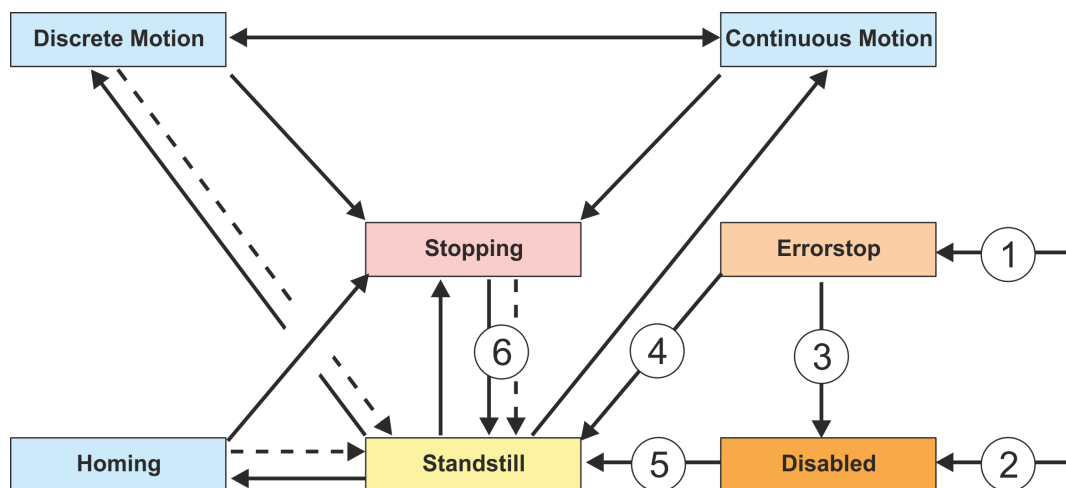
## 14 Zustände und Verhalten der Ausgänge

### 14.1 Zustände

#### Zustandsdiagramm

Im *Zustandsdiagramm* sind alle Zustände aufgeführt, die eine Achse annehmen kann. Eine Achse befindet sich immer in einem dieser Zustände. Je nach Ausgangszustand kann ein Zustandswechsel automatisch oder über die Bausteine der Achskontrolle erfolgen. Grundsätzlich werden Bewegungsaufgaben sequenziell abgearbeitet. Mit folgenden Funktionsbausteinen können Sie den Status abfragen:

- ➔ "FB 812 - MC\_ReadStatus - PLCopen Status"...Seite 509
- Parameter *PLCopenState* von ➔ "FB 860 - VMC\_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491



-- ➔ Rücksprung wenn fertig

- (1) Aus jedem Status: An der Achse ist ein Fehler aufgetreten
- (2) Aus jedem Status: MC\_Power.Enable = FALSE und es gibt keinen Fehler an der Achse
- (3) MC\_Reset und MC\_Power.Status = FALSE
- (4) MC\_Reset und MC\_Power.Status = TRUE und MC\_Power.Enable = TRUE
- (5) MC\_Power.Enable = TRUE und MC\_Power.Status = TRUE
- (6) MC\_Stop.Done = TRUE und MC\_Stop.Execute = FALSE



#### System SLIO Motion-Module

Bitte beachten Sie bei Einsatz von System SLIO Motion-Modulen, dass der direkte Wechsel zwischen Discrete Motion und Continuous Motion nicht möglich ist. Ein Wechsel kann nur über den Zustand Standstill erfolgen!

Es gibt folgende Zustände

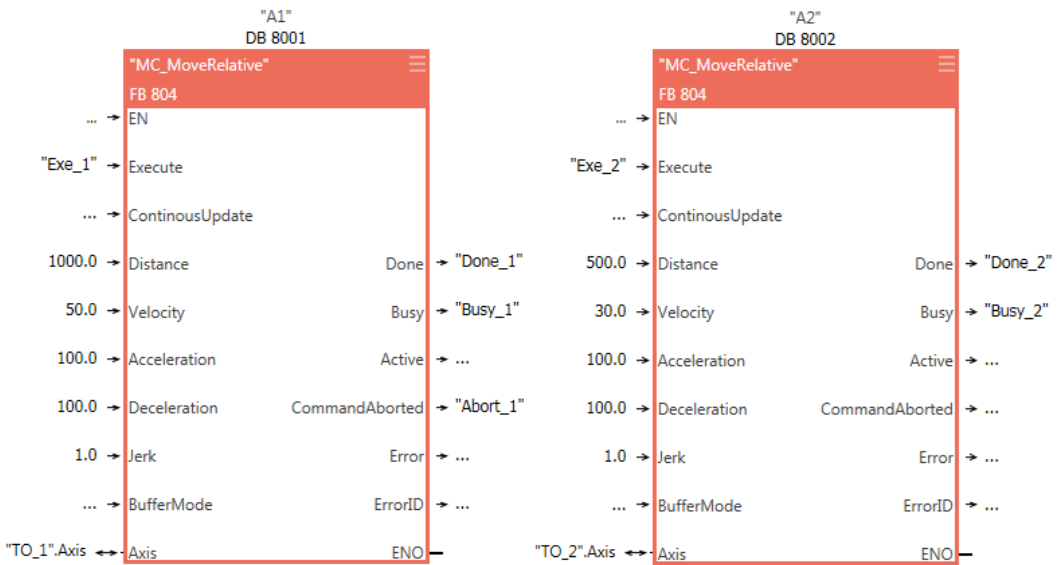
- Disabled
  - Grundzustand einer Achse.
  - Achse kann durch keinen Funktionsbaustein bewegt werden.
- Error Stop
  - Es ist ein Fehler an der Achse aufgetreten.
  - Achse wird gestoppt und ist für weitere Bewegungsaufgaben gesperrt.
  - Achse bleibt in diesem Zustand bis der Fehler behoben ist und ein RESET ausgelöst wird.
  - Fehler an einer Achse werden auch über den entsprechenden Funktionsbaustein zurück gemeldet.
  - Fehler an einem Funktionsbaustein führen nicht in diesen Zustand

- **Stand Still**
  - Bereit für Bewegungsaufgaben
  - Es liegt kein Fehler an der Achse vor
  - Es sind keine Bewegungsaufgaben an der Achse aktiv
  - Achse wird mit Spannung versorgt
- **Stopping**
  - Achse wird aktuell gestoppt:
    - ➔ ["FB 802 - MC\\_Stop - Achse stoppen"...Seite 498](#)
    - ➔ ["FB 860 - VMC\\_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)
  - Der Zustand *Stopping* ist aktiv solange ein Stop Kommando vom aktiv ist (*Execute* = 1). Auch wenn die Achse schon gestoppt ist. Danach wechselt der Zustand automatisch nach *Standstill*.
- **Homing**
  - Die Achse führt aktuell eine Referenzfahrt durch:
    - ➔ ["FB 801 - MC\\_Home - Achse referenzieren"...Seite 496](#)
    - ➔ ["FB 860 - VMC\\_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)
  - Sobald die Achse referenziert ist, wechselt der Zustand automatisch nach *Standstill*.
- **Discrete Motion**
  - Die Achse führt aktuell eine Bewegungsaufgabe durch:
    - ➔ ["FB 808 - MC\\_MoveAbsolute - Achse auf absolute Position verfahren"...Seite 505](#)
    - ➔ ["FB 804 - MC\\_MoveRelative - Achse relativ verfahren"...Seite 501](#)
    - ➔ ["FB 803 - MC\\_Halt - Achse anhalten"...Seite 499](#)
    - ➔ ["FB 860 - VMC\\_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)
  - Sobald das Ziel der Bewegungsaufgabe erreicht ist, wechselt der Zustand automatisch nach *Standstill*.
- **Continuous Motion**
  - Die Achse führt eine dauerhafte Bewegungsaufgabe durch:
    - ➔ ["FB 805 - MC\\_MoveVelocity - Achse verfahren mit konstanter Geschwindigkeit"...Seite 503](#)
    - ➔ ["FB 860 - VMC\\_AxisControl - Control-Baustein Achskontrolle"...Seite 491](#)

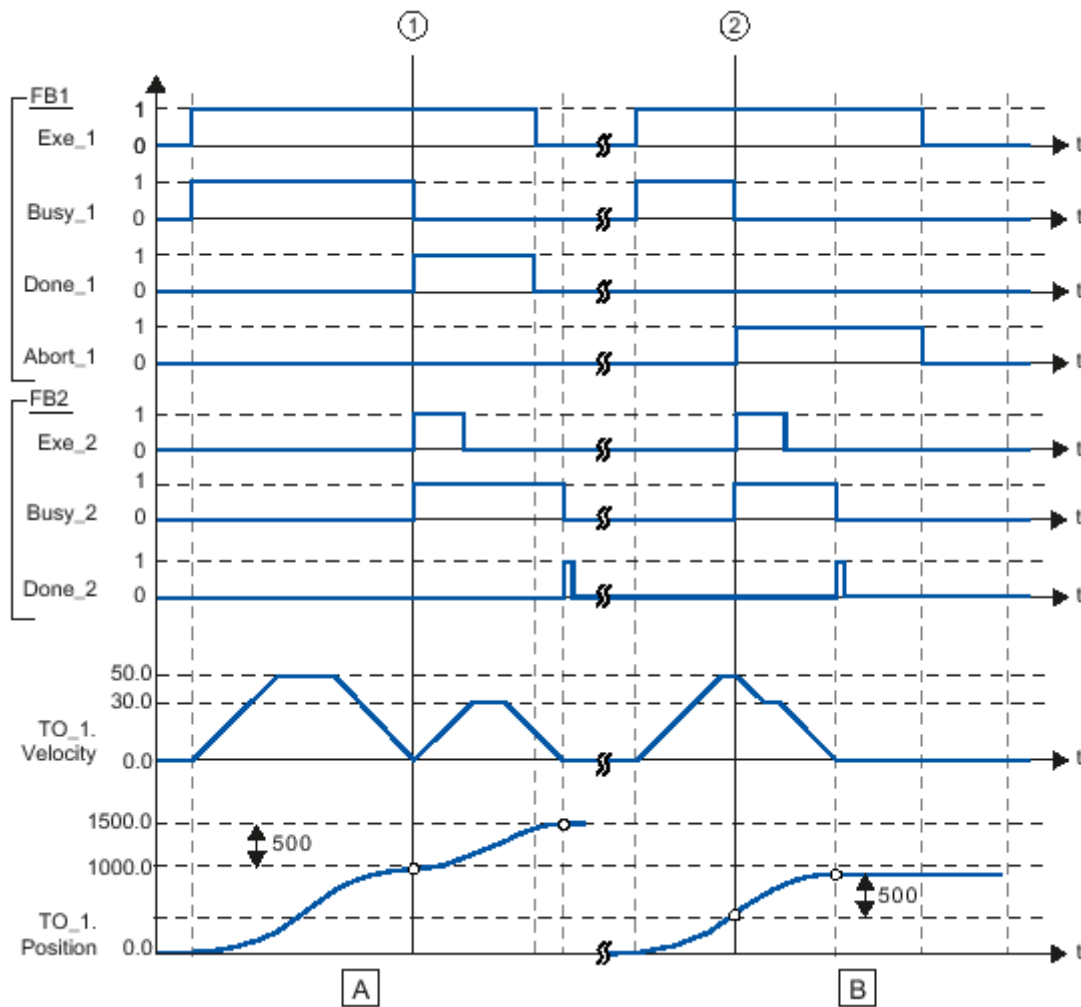
## 14.2 Ablöseverhalten von Bewegungsaufträgen

### Beispiel

Das Ablöseverhalten von Bewegungsaufträgen wird nachfolgend am Beispiel von *MC\_MoveRelative* erklärt. ➔ ["FB 804 - MC\\_MoveRelative - Achse relativ verfahren"...Seite 501](#)



## Ablöseverhalten von Bewegungsaufträgen



- (A) Die Achse wird durch einen "MC\_MoveRelative"-Auftrag (A1) um die Wegstrecke *Distance* 1000.0 verfahren (Startposition ist hier die Position 0.0).
- (1) Das Erreichen der Zielposition wird zum Zeitpunkt (1) über *Done\_1* gemeldet. Zu diesem Zeitpunkt (1) wird ein weiterer MC\_MoveRelative-Auftrag (A2) mit der Wegstrecke 500.0 gestartet. Das erfolgreiche Erreichen der neuen Zielposition wird über *Done\_2* gemeldet. Da *Exe\_2* vorher zurückgesetzt wurde, steht *Done\_2* nur für einen Zyklus an.
- (B) Ein laufender MC\_MoveRelative-Auftrag (A1) wird durch einen weiteren MC\_MoveRelative-Auftrag (A2) abgelöst.
- (2) Der Abbruch wird zum Zeitpunkt (2) über *Abort\_1* gemeldet. Die Achse wird anschließend mit der neuen Geschwindigkeit um die Wegstrecke *Distance* 500.0 verfahren. Das Erreichen der neuen Zielposition wird über *Done\_2* gemeldet.

## 14.3 Verhalten der Ein- und Ausgänge

### Ausschließlichkeit der Ausgänge

- Die Ausgänge *Busy*, *Done*, *Error* und *CommandAborted* schließen sich gegenseitig aus, es kann also an einem Funktionsbaustein nur einer dieser Ausgänge zu einer Zeit TRUE sein.
- Sobald der Eingang *Execute* TRUE wird, muss einer der Ausgänge TRUE werden. Ebenfalls kann nur einer der Ausgänge *Active*, *Error*, *Done* und *CommandAborted* zu einer Zeit TRUE sein.

### Ausgangs-Zustand

- Die Ausgänge *Done*, *InVelocity*, *Error*, *ErrorID* und *CommandAborted* werden mit einer Flanke 1-0 am Eingang *Execute* zurückgesetzt, wenn der Funktionsbaustein nicht aktiv ist (*Busy* = FALSE).
- Die Kommandoausführung wird durch eine Flanke 1-0 an *Execute* nicht beeinflusst.
- Falls *Execute* bereits während der Kommandoausführung zurückgesetzt wird, so ist sichergestellt, dass einer der Ausgänge am Ende des Kommandos für einen SPS-Zyklus gesetzt wird. Erst danach werden die Ausgänge zurückgesetzt.

### Eingangs-Parameter

- Die Eingangs-Parameter werden mit Flanke 0-1 an *Execute* übernommen.
- Zur Änderung der Parameter muss das Kommando neu getriggert werden.
- Falls ein Eingangs-Parameter nicht an den Funktionsbaustein übergeben wird, so bleibt der zuletzt an diesen Baustein übergebene Wert gültig.
- Beim ersten Aufruf muss ein sinnvoller Default-Wert übergeben werden.

### Position und Distanz

- Der Eingang *Position* bezeichnet einen absoluten Positionswert.
- *Distance* bezeichnet ein relatives Maß als Abstand zweier Positionen.
- Sowohl *Position*, als auch *Distance* werden in technischen Einheiten, z.B. [mm] oder [°], entsprechend der Skalierung der Achse angegeben.

### Parameter für das dynamische Verhalten

- Die Dynamikparameter für *Move*-Funktionen werden in technischen Einheiten mit der Zeitbasis Sekunde angegeben.  
Ist eine Achse beispielsweise in Millimetern skaliert, so sind die Einheiten für *Velocity* [mm/s], *Acceleration* [mm/s<sup>2</sup>], und *Deceleration* [mm/s<sup>2</sup>].

### Fehlerbehandlung

- Alle Funktionsbausteine haben zwei Fehlerausgänge um Fehler während der Kommandoausführung anzuzeigen.
- *Error* zeigt den Fehler an und *ErrorID* gibt eine ergänzende Fehlernummer aus.
- Die Ausgänge *Done* und *InVelocity*, bezeichnen eine erfolgreiche Kommandoausführung und werden nicht gesetzt, wenn *Error* TRUE wird.

### Fehlertypen

- Funktionsbausteinfehler
  - Funktionsbausteinfehler sind Fehler, die ausschließlich den Funktionsbaustein und nicht die Achse betreffen wie z.B. fehlerhafte Parametrierung.
  - Funktionsbausteinfehler müssen nicht explizit zurückgesetzt werden, sondern werden selbständig zurückgesetzt, wenn der Eingang *Execute* zurückgesetzt wird.

- Kommunikationsfehler
  - Kommunikationsfehler wie z.B. der Funktionsbaustein kann die Achse nicht adressieren.
  - Kommunikationsfehler deuten oft auf eine fehlerhafte Konfiguration oder Parametrierung hin.
  - Ein Reset ist nicht möglich, sondern der Funktionsbaustein kann neu getriggert werden, nachdem die Konfiguration korrigiert wurde.
- Achsfehler
  - Achsfehler treten üblicherweise während der Fahrt auf wie z.B. Schleppabstandsfehler.
  - Ein Achsfehler muss durch MC\_Reset zurückgesetzt werden.

#### Verhalten des *Done*-Ausgangs

- Der *Done*-Ausgang wird gesetzt, wenn ein Kommando erfolgreich ausgeführt wurde.
- Wenn mit mehreren Funktionsbausteinen an einer Achse gearbeitet wird und das laufende Kommando durch einen weiteren Baustein unterbrochen wird, so wird der *Done*-Ausgang des ersten Bausteins nicht gesetzt.

#### Verhalten des *CommandAborted*-Ausgangs

- *CommandAborted* wird gesetzt, wenn ein Kommando durch einen anderen Baustein unterbrochen wird.

#### Verhalten des *Busy*-Ausgangs

- Der *Busy*-Ausgang zeigt an, dass der Funktionsbaustein aktiv ist.
- *Busy* wird sofort mit Flanke 0-1 an *Execute* gesetzt und wird erst zurückgesetzt, wenn das Kommando erfolgreich oder auch nicht erfolgreich beendet wurde.
- Solange *Busy* TRUE ist, muss der Funktionsbaustein zyklisch aufgerufen werden, um das Kommando ausführen zu können.

#### Verhalten des *Active*-Ausgangs

- Wenn die Bewegung einer Achse durch mehrere Funktionsbausteine gesteuert wird, so zeigt der *Active*-Ausgang jedes Bausteins an, dass das Kommando durch die Achse ausgeführt wird.

#### *Enable*-Eingang und *Valid*-Ausgang

- Im Gegensatz zu *Execute* führt der *Enable*-Eingang dazu, dass eine Aktion permanent und wiederholt ausgeführt wird, solange *Enable* TRUE ist. MC\_ReadStatus aktualisiert beispielsweise zyklisch den Zustand einer Achse solange *Enable* TRUE ist.
- Ein Funktionsbaustein mit einem *Enable*-Eingang zeigt durch den *Valid*-Ausgang an, dass die an den Ausgängen angezeigten Daten gültig sind. Die Daten können jedoch ständig aktualisiert werden während *Valid* TRUE ist.

#### BufferMode

- *BufferMode* wird nicht unterstützt.



## 15 ErrorID - Zusätzliche Fehlerinformationen

| ErrorID | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     | Bemerkung                           |
|---------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------|
| 0x0000  | Kein Fehler                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |                                     |
| 0x8y24  | Fehler in Baustein-Parameter y, mit y:<br><ul style="list-style-type: none"> <li>■ 1: Fehler in PROTOKOLL</li> <li>■ 2: Fehler in PARAMETER</li> <li>■ 3: Fehler in BAUDRATE</li> <li>■ 4: Fehler in CHARLENGTH</li> <li>■ 5: Fehler in PARITY</li> <li>■ 6: Fehler in STOPBITS</li> <li>■ 7: Fehler in FLOWCONTROL (Parameter fehlt)</li> </ul> | VMC_ConfigMaster_RTU                |
| 0x8001  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>Position</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                               |                                     |
| 0x8002  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>Distance</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                               |                                     |
| 0x8003  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>Velocity</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                               |                                     |
| 0x8004  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>Acceleration</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                           |                                     |
| 0x8005  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>Deceleration</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                           |                                     |
| 0x8007  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>ContinuousUpdate</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                       |                                     |
| 0x8008  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>BufferMode</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                             |                                     |
| 0x8009  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>EnablePositive</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                         |                                     |
| 0x800A  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>EnableNegative</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                         |                                     |
| 0x800B  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>MasterOffset</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                           |                                     |
| 0x800C  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>SlaveOffset</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                            |                                     |
| 0x800D  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>MasterScaling</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                          |                                     |
| 0x800E  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>SlaveScaling</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                           |                                     |
| 0x800F  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>StartMode</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                              |                                     |
| 0x8010  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>ActivationMode</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                         |                                     |
| 0x8011  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>Source</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |                                     |
| 0x8012  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>Direction</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                              |                                     |
| 0x8014  | Unzulässiger Parameter der physikalischen Achse.                                                                                                                                                                                                                                                                                                 | MC_ReadParameter                    |
| 0x8015  | Unzulässiger Index oder Subindex.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                | MC_ReadParameter                    |
| 0x8016  | Unzulässige Parameterlänge.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      | MC_ReadParameter                    |
| 0x8017  | Unzulässige LADDR wenn z.B. das entsprechende Antriebssystem ausgeschaltet ist bzw. nicht erreicht werden kann.                                                                                                                                                                                                                                  | MC_ReadParameter                    |
| 0x8018  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>RatioDenominator</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                       | MC_GearIn                           |
| 0x8019  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>RatioNumerator</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                         | MC_GearIn                           |
| 0x801A  | Parameternummer nicht bekannt.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   | MC_ReadParameter, MC_WriteParameter |
| 0x801B  | Parameter kann nicht geschrieben werden, Parameter ist schreibgeschützt.                                                                                                                                                                                                                                                                         | MC_WriteParameter                   |
| 0x801C  | Parameter Kommunikation mit unbekanntem Mode.                                                                                                                                                                                                                                                                                                    | MC_Home, MC_WriteParameter          |

| ErrorID | Beschreibung                                                                                                                             | Bemerkung                  |
|---------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------|
| 0x801D  | Parameterkommunikation mit allgemeinem Fehler. Die Fehlerursache ist nicht näher beschrieben.                                            |                            |
| 0x801E  | SDO-Parameterwert außerhalb des zulässigen Bereichs.                                                                                     | MC_Home, MC_WriteParameter |
| 0x801F  | Der Typ in ANY ist nicht BYTE.                                                                                                           | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x8020  | Unterschiedliche Konfiguration der Anwendereinheiten in Cam und Master-Achse.                                                            |                            |
| 0x8021  | Unterschiedliche Konfiguration der Anwendereinheiten in Cam und Slave-Achse.                                                             |                            |
| 0x8022  | Auf der über LADDR angegebenen logischen Adresse gibt es kein PROFIBUS/PROFINET-Device, von dem konsistente Daten gelesen werden können. | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x8023  | Es wurde ein Zugriffsfehler beim Zugriff auf ein I/O-Geräte erkannt.                                                                     | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x8024  | Slave-Fehler an externem DP-Slave.                                                                                                       | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x8025  | Systemfehler an externem DP-Slave.                                                                                                       | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x8026  | Systemfehler an externem DP-Slave.                                                                                                       | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x8027  | Die Daten wurden noch nicht vom Modul gelesen.                                                                                           | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x8028  | Systemfehler an externem DP-Slave.                                                                                                       | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x8029  | Schreibversuch auf eine Objekt, welches nur gelesen werden kann.                                                                         | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x802A  | Leseversuch auf ein Objekt, welches nur geschrieben werden kann.                                                                         | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x802B  | Nicht unterstützte Zugriff auf ein Objekt.                                                                                               | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x802C  | Falscher Datentyp.                                                                                                                       | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x802D  | Fehler im Geräteprofil.                                                                                                                  | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x802E  | Fehler Kommando-Typ.                                                                                                                     | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x802F  | Keine Systemressourcen verfügbar.                                                                                                        | Parameter lesen/schreiben  |
| 0x8030  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>Hardware</i> (1 = SLIO CP; 2 = CPU).                                                                 | Modbus; Init               |
| 0x8031  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>UnitId</i> .                                                                                         | Modbus; Init               |
| 0x8032  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>UserUnitsVelocity</i> (0 = Hz, 1 = %, 2 = U/min).                                                    | Modbus; Init               |
| 0x8033  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>UserUnitsAcceleration</i> (0 = 0.00s, 1 = 0.0s).                                                     | Modbus; Init               |
| 0x8034  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>MaxVelocityApp</i> (muss > 0 sein).                                                                  | Modbus; Init               |
| 0x8035  | Fehler beim Lesezugriff auf <i>MonitorData</i> .                                                                                         | Modbus; Init               |
| 0x8036  | Fehler beim Lesezugriff auf <i>NumberOfPoles</i> .                                                                                       | Modbus; Init               |
| 0x8037  | Fehler beim Schreibzugriff auf <i>UserUnitsVelocity</i> .                                                                                | Modbus; Init               |
| 0x8038  | Fehler beim Lesezugriff auf <i>MinOutputFrequency</i> .                                                                                  | Modbus; Init               |
| 0x8039  | Fehler beim Lesezugriff auf <i>MaxOutputFrequency</i> .                                                                                  | Modbus; Init               |
| 0x803A  | Fehler beim Schreibzugriff auf <i>StoppingMethodSelection</i> .                                                                          | Modbus; Init               |
| 0x803B  | Fehler beim Schreibzugriff auf <i>UserUnitsAcceleration</i> .                                                                            | Modbus; Init               |
| 0x8041  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>AccelerationTime</i> .                                                                               | Modbus V1000               |

| ErrorID | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     | Bemerkung                                                                    |
|---------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------|
| 0x8042  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>DecelerationTime</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | Modbus V1000                                                                 |
| 0x8043  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>JogAccelerationTime</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    | Modbus V1000                                                                 |
| 0x8044  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>JogDecelerationTime</i> .                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    | Modbus V1000                                                                 |
| 0x8045  | Unzulässiger Wert beim Parameter <i>JogVelocity</i> ( $\leq \text{MaxVelocityApp}$ ).                                                                                                                                                                                                                                                                                            | Modbus V1000                                                                 |
| 0x80C8  | Modbus Übertragungsfehler: Keine Antwort des Servers im definierten Zeitraum (Timeout über Schnittstelle parametrierbar).                                                                                                                                                                                                                                                        | Modbus V1000                                                                 |
| 0x809y  | Fehler in Wert des Baustein-Parameter y, mit y: <ul style="list-style-type: none"> <li>■ 1: Fehler in PROTOKOLL</li> <li>■ 3: Fehler in BAUDRATE</li> <li>■ 4: Fehler in CHARLENGTH</li> <li>■ 5: Fehler in PARITY</li> <li>■ 6: Fehler in STOPBITS</li> </ul>                                                                                                                   | VMC_ConfigMaster_RTU                                                         |
| 0x8092  | Zugriffsfehler auf Parameter-DB (DB zu kurz).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    | VMC_ConfigMaster_RTU                                                         |
| 0x809A  | Schnittstelle nicht vorhanden bzw. wird unter PROFIBUS betrieben.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                | VMC_ConfigMaster_RTU                                                         |
| 0x8101  | Keine zyklische Kommunikation mit der Achse möglich.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |                                                                              |
| 0x8102  | Befehl ist im aktuellen PLCopen-State nicht zulässig.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |                                                                              |
| 0x8103  | Befehl wird von der Achse nicht unterstützt.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |                                                                              |
| 0x8104  | Achse ist nicht einschaltbereit, mögliche Gründe: <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Kommunikation zur Achse nicht bereit.</li> <li>■ Antrieb ist nicht im Zustand <i>"eingeschaltet"</i> → Antriebsfehler evtl. mit MC_Reset zurücksetzen.</li> <li>■ Kommunikation wurde unterbrochen, z.B. durch Aus- Einschalten der CPU. Fehler mit MC_Reset zurücksetzen.</li> </ul> | <i>PreOperational</i> muss auch im Status <i>Operational</i> gesetzt werden. |
| 0x8105  | Kommando wird von virtuellen Achsen nicht unterstützt.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |                                                                              |
| 0x8106  | PLCopen-State ist nicht definiert.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |                                                                              |
| 0x8107  | Befehl ist bei deaktiviertem Antrieb nicht zulässig.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | VMC_AxisControl_PT, ModbusV1000                                              |
| 0x8188  | Modbus Übertragungsfehler: Interner Fehler MB_FUNCTION ungültig.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 | Modbus V1000                                                                 |
| 0x8189  | Modbus Übertragungsfehler: Interner Fehler MB_DATA_ADDR ungültig.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                | Modbus V1000                                                                 |
| 0x818A  | Modbus Übertragungsfehler: Interner Fehler MB_DATA_LEN ungültig.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 | Modbus V1000                                                                 |
| 0x818B  | Modbus Übertragungsfehler: Interner Fehler MB_DATA_PTR ungültig.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 | Modbus V1000                                                                 |
|         |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |                                                                              |
| 0x8201  | Wegen Mangels an internen Ressourcen kann der Befehl aktuell nicht ausgeführt werden (kein freier Slot im CommandBuffer).                                                                                                                                                                                                                                                        |                                                                              |
| 0x8202  | Fehler beim Schreiben des Offsets für Referenzfahrt (kein freier Slot im CommandBuffer).                                                                                                                                                                                                                                                                                         | DriveManager → Referenzfahrt (aktives Kommando)                              |
| 0x8210  | Modbus Übertragungsfehler: Die Hardware ist inkompatibel zur Baustein-Bibliothek Modbus RTU/TCP.                                                                                                                                                                                                                                                                                 | Modbus V1000                                                                 |

| ErrorID | Beschreibung                                                                                                                                                                        | Bemerkung                         |
|---------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------|
| 0x828y  | Fehler in Parameter y von DB-Parameter, mit y:<br><ul style="list-style-type: none"> <li>■ 1: Fehler im 1. Parameter</li> <li>■ 2: Fehler im 2. Parameter</li> <li>■ ...</li> </ul> | VMC_ConfigMaster_RTU              |
| 0x8301  | Keine zyklische Kommunikation mit der Master-Achse möglich.                                                                                                                         |                                   |
| 0x8302  | Befehl ist im aktuellen PLCopen-State der Master-Achse nicht zulässig.                                                                                                              |                                   |
| 0x8303  | Befehl wird von der Master-Achse nicht unterstützt.                                                                                                                                 |                                   |
| 0x8304  | Master-Achse befindet sich nicht im Status <i>Pre-Operational</i> .                                                                                                                 |                                   |
| 0x8305  | Die Nummer des Datenbausteins der Master-Achse hat sich geändert.                                                                                                                   |                                   |
| 0x8306  | Kommunikationsfehler an der Master Achse. Slave Achse wird mit Schnellhalt gestoppt.                                                                                                |                                   |
| 0x8311  | Keine zyklische Kommunikation mit der Slave-Achse möglich.                                                                                                                          |                                   |
| 0x8312  | Befehl ist im aktuellen PLCopen-State der Slave-Achse nicht zulässig.                                                                                                               |                                   |
| 0x8313  | Befehl wird von der Slave-Achse nicht unterstützt.                                                                                                                                  |                                   |
| 0x8314  | Slave-Achse befindet sich nicht im Status <i>Pre-Operational</i> .                                                                                                                  |                                   |
| 0x8315  | Die Nummer des Datenbausteins der Slave-Achse hat sich geändert.                                                                                                                    |                                   |
| 0x8317  | Baustein wurde nicht innerhalb des OB 1 aufgerufen                                                                                                                                  | VMC_AxisControl_PT                |
| 0x8321  | Koppeln mit <i>StartMode</i> = relative und <i>ActivationMode</i> = nextcycle ist nicht zulässig.                                                                                   |                                   |
| 0x8322  | Koppeln oder schalten mit <i>StartMode</i> = absolute und <i>ActivationMode</i> = nextcycle ist nicht zulässig.                                                                     |                                   |
| 0x8323  | Schalten mit einem unterschiedlichen <i>StartMode</i> ( <i>StartMode</i> der Kopplung ist zu verwenden).                                                                            |                                   |
| 0x8331  | MC_CamIn ist nicht aktiv.                                                                                                                                                           |                                   |
| 0x8332  | MC_GearIn ist nicht aktiv.                                                                                                                                                          |                                   |
| 0x8340  | Ungültiger Wert in TriggerInput.Probe.                                                                                                                                              | MC_TouchProbe und MC_AbortTrigger |
| 0x8341  | Ungültiger Wert in TriggerInput.Source.                                                                                                                                             | MC_TouchProbe und MC_AbortTrigger |
| 0x8342  | Ungültiger Wert in TriggerInput.TriggerMode.                                                                                                                                        | MC_TouchProbe und MC_AbortTrigger |
| 0x8350  | Ungültiger Wert in VelocitySearchSwitch.                                                                                                                                            | Referenzfahrt, Initialisierung    |
| 0x8351  | Ungültiger Wert in VelocitySearchZero.                                                                                                                                              | Referenzfahrt, Initialisierung    |
| 0x8352  | Ungültige Kombination von Eingängen.                                                                                                                                                | Referenzfahrt, Initialisierung    |
| 0x8360  | Die CPU unterstützt kein Pulse Train.                                                                                                                                               | VMC_AxisControl_PT                |

| ErrorID | Beschreibung                                                                            | Bemerkung                       |
|---------|-----------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------|
| 0x8361  | Falscher Wert in <i>S_ChannelNumberPWM</i> .                                            | VMC_AxisControl_PT              |
| 0x8362  | Allgemeiner Fehler bei der Pulse Train Ausgabe.                                         | VMC_AxisControl_PT              |
| 0x8363  | Fahr-Kommando erhalten bei gesetztem <i>StopExecute</i> .                               | VMC_AxisControl_PT, ModbusV1000 |
| 0x8381  | Modbus Übertragungsfehler: Server liefert Exception-Code 01h.                           | Modbus V1000                    |
| 0x8382  | Modbus Übertragungsfehler: Server liefert Exception-Code 03h oder falsche Startadresse. | Modbus V1000                    |
| 0x8383  | Modbus Übertragungsfehler: Server liefert Exception-Code 02h.                           | Modbus V1000                    |
| 0x8384  | Modbus Übertragungsfehler: Server liefert Exception-Code 04h.                           | Modbus V1000                    |
| 0x8386  | Modbus Übertragungsfehler: Server liefert falschen Funktions-Code.                      | Modbus V1000                    |
| 0x8388  | Modbus Übertragungsfehler: Server liefert falschen Wert oder falsche Anzahl.            | Modbus V1000                    |
| 0x8400  | MC_Power: Unerwarteter Drive-State<br>Drive-State <> Operation enabled                  | MC_Power                        |
| 0x8401  | MC_Power: Unerwarteter Drive-State<br>Drive-State = Quick stop active                   | MC_Power                        |
| 0x8402  | MC_Power: Unerwarteter Drive-State<br>Drive-State = Fault reaction active               | MC_Power                        |
| 0x8403  | MC_Power: Unerwarteter Drive-State<br>Drive-State = Fault                               | MC_Power                        |
| 0x8410  | Zeitüberschreitung beim Versuch den Antrieb zurückzusetzen.                             | Kernel FB --> MC_Reset          |
| 0x8500  | Falscher Wert in <i>EncoderType</i> (1 oder 2).                                         | Init-Baustein                   |
| 0x8501  | Falscher Wert in <i>EncoderResolutionBits</i> (>0 und ≤32).                             | Init-Baustein                   |
| 0x8502  | Falscher Wert in <i>LogicalAddress</i> (≥0).                                            | Init-Baustein                   |
| 0x8503  | Falscher Wert in <i>StartInputAddress</i> (≥0).                                         | Init-Baustein                   |
| 0x8504  | Falscher Wert in <i>StartOutputAddress</i> (≥0).                                        | Init-Baustein                   |
| 0x8505  | Falscher Wert in <i>FactorPosition</i> (>0.0).                                          | Init-Baustein                   |
| 0x8506  | Falscher Wert in <i>FactorVelocity</i> (>0.0).                                          | Init-Baustein                   |
| 0x8507  | Falscher Wert in <i>FactorAcceleration</i> (>0.0).                                      | Init-Baustein                   |
| 0x8508  | Falscher Wert in <i>MaxVelocityApp</i> (>0.0).                                          | Init-Baustein                   |
| 0x8509  | Falscher Wert in <i>MaxAccelerationApp</i> (>0.0).                                      | Init-Baustein                   |
| 0x850A  | Falscher Wert in <i>MaxDecelerationApp</i> (>0.0).                                      | Init-Baustein                   |
| 0x850B  | Falscher Wert in <i>MaxVelocityDrive</i> (>0.0).                                        | Init-Baustein                   |
| 0x850C  | Falscher Wert in <i>MaxAccelerationDrive</i> (>0.0).                                    | Init-Baustein                   |
| 0x850D  | Falscher Wert in <i>MaxDecelerationDrive</i> (>0.0).                                    | Init-Baustein                   |
| 0x850E  | Falscher Wert in <i>MinPosition</i> (≥MinUserPos).                                      | Init-Baustein                   |
| 0x850F  | Falscher Wert in <i>MaxPosition</i> (≥MaxUserPos).                                      | Init-Baustein                   |
| 0x8510  | Falscher Wert in <i>M2_EncoderType</i> .                                                | VMC_InitSigma7W_EC              |

| ErrorID | Beschreibung                                                                                                                                                | Bemerkung                             |
|---------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------|
| 0x8511  | Falscher Wert in <i>M2_EncoderResolutionBits</i> .                                                                                                          | VMC_InitSigma7W_EC                    |
| 0x8513  | Falscher Wert in <i>M2_PdoInputs</i> .                                                                                                                      | VMC_InitSigma7W_EC                    |
| 0x8514  | Falscher Wert in <i>M2_PdoOutputs</i> .                                                                                                                     | VMC_InitSigma7W_EC                    |
| 0x8515  | Falscher Wert in <i>M2_FactorPosition</i> .                                                                                                                 | VMC_InitSigma7W_EC                    |
| 0x8516  | Falscher Wert in <i>M2_FactorVelocity</i> .                                                                                                                 | VMC_InitSigma7W_EC                    |
| 0x8517  | Falscher Wert in <i>M2_FactorAcceleration</i> .                                                                                                             | VMC_InitSigma7W_EC                    |
| 0x8518  | Falscher Wert in <i>M2_MaxVelocityApp</i> .                                                                                                                 | VMC_InitSigma7W_EC                    |
| 0x8519  | Falscher Wert in <i>M2_MaxAccelerationApp</i> .                                                                                                             | VMC_InitSigma7W_EC                    |
| 0x8520  | Falscher Wert in <i>MaxVelocityApp</i> bzw. <i>FactorVelocity</i><br>( $MaxVelocityApp * FactorVelocity > 2147483647 \text{ DINT}_{\max}$ )                 | MC_InitSigma_PN                       |
| 0x8521  | Falscher Wert in <i>MaxAccelerationApp</i> bzw. <i>FactorAcceleration</i><br>( $MaxAccelerationApp * FactorAcceleration > 2147483647 \text{ DINT}_{\max}$ ) | VMC_InitSigma_PN                      |
| 0x8522  | Falscher Wert in <i>MaxDecelerationApp</i> bzw. <i>FactorAcceleration</i><br>( $MaxDecelerationApp * FactorAcceleration > 2147483647 \text{ DINT}_{\max}$ ) | VMC_InitSigma_PN                      |
| 0x851A  | Falscher Wert in <i>M2_MaxDecelerationApp</i> .                                                                                                             | VMC_InitSigma7W_EC                    |
| 0x851D  | Falscher Wert in <i>ParaAccessPointAddress</i> .                                                                                                            | VMC_InitSigma_PN                      |
| 0x851E  | Falscher Wert in <i>CurrentSetPoint</i> > 0.0                                                                                                               | VMC_InitST, VMC_InitDC,<br>CMC_InitPT |
| 0x8603  | Fehler Referenzfahrt am Antrieb, Geschwindigkeit <> 0.                                                                                                      | MC_Home                               |
| 0x8604  | Fehler Referenzfahrt am Antrieb, Geschwindigkeit = 0.                                                                                                       | MC_Home                               |
| 0x8700  | Fehler: Unzulässige Größe.                                                                                                                                  |                                       |
| 0x8710  | SDO-Fehler: Toggle-Bit hat nicht gewechselt.                                                                                                                |                                       |
| 0x8711  | SDO-Fehler: SDO-Protokoll Timeout.                                                                                                                          |                                       |
| 0x8712  | SDO-Fehler: Client/Server-Kommando nicht gültig oder unbekannt.                                                                                             |                                       |
| 0x8713  | SDO-Fehler: Unzulässige Blockgröße (nur im Blockmodus).                                                                                                     |                                       |
| 0x8714  | SDO-Fehler: Unzulässige Sequenznummer (nur im Blockmodus).                                                                                                  |                                       |
| 0x8715  | SDO-Fehler: CRC-Fehler (nur im Block-Modus).                                                                                                                |                                       |
| 0x8716  | SDO-Fehler: Nicht genügend Arbeitsspeicher.                                                                                                                 |                                       |
| 0x8717  | SDO-Fehler: Nicht unterstützter Zugriff auf ein Objekt.                                                                                                     |                                       |
| 0x8718  | SDO-Fehler: Leseversuch auf ein Objekt, welches nur geschrieben werden kann.                                                                                |                                       |
| 0x8719  | SDO-Fehler: Schreibversuch auf ein Objekt, welches nur gelesen werden kann.                                                                                 |                                       |
| 0x871A  | SDO-Fehler: Objekt existiert nicht im Objektverzeichnis.                                                                                                    |                                       |
| 0x871B  | SDO-Fehler: Objekt kann nicht auf ein PDO gemappt werden.                                                                                                   |                                       |
| 0x871C  | SDO-Fehler: Anzahl und Länge der zu mappenden Objekte übersteigt die PDO-Länge.                                                                             |                                       |
| 0x871D  | SDO-Fehler: Allgemeine Parameter-Inkompatibilität.                                                                                                          |                                       |
| 0x871E  | SDO-Fehler: Allgemeine interne Inkompatibilität im Gerät.                                                                                                   |                                       |



| ErrorID | Beschreibung                                                                                                                                              | Bemerkung               |
|---------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------|
| 0x871F  | SDO-Fehler: Zugriff fehlgeschlagen aufgrund eines Hardwarefehlers.                                                                                        |                         |
| 0x8720  | SDO-Fehler: Datentyp passt nicht, Länge Service- Parameter passt nicht.                                                                                   |                         |
| 0x8721  | SDO-Fehler: Datentyp passt nicht, Service-Parameter ist zu lang.                                                                                          |                         |
| 0x8722  | SDO-Fehler: Datentyp passt nicht, Service-Parameter ist zu kurz.                                                                                          |                         |
| 0x8723  | SDO-Fehler: Es existiert kein Subindex.                                                                                                                   |                         |
| 0x8724  | SDO-Fehler: Schreibzugriff - Parameterwert liegt außerhalb des zulässigen Bereichs.                                                                       |                         |
| 0x8725  | SDO-Fehler: Schreibzugriff - Parameterwert überschreitet den zulässigen Bereich.                                                                          |                         |
| 0x8726  | SDO-Fehler: Schreibzugriff - Parameterwert unterschreitet den zulässigen Bereich.                                                                         |                         |
| 0x8727  | SDO-Fehler: Maximaler Wert < Minimaler Wert.                                                                                                              |                         |
| 0x8728  | SDO-Fehler: Allgemeiner Fehler.                                                                                                                           |                         |
| 0x8729  | SDO-Fehler: Daten können nicht in die Anwendung übertragen oder dort gespeichert werden.                                                                  |                         |
| 0x872A  | SDO-Fehler: Daten können nicht in die Anwendung übertragen oder dort gespeichert werden, da die lokale Steuerung aktiviert ist.                           |                         |
| 0x872B  | SDO-Fehler: Aufgrund des aktuellen Gerätezustands können keine Daten in die Anwendung übertragen oder dort gespeichert werden.                            |                         |
| 0x872C  | SDO-Fehler: Die dynamische Generierung des Objektverzeichnisses konnte nicht durchgeführt werden bzw. das Objektverzeichnis ist nicht vorhanden.          |                         |
| 0x872D  | SDO-Fehler: Unbekannter Code.                                                                                                                             |                         |
| 0x8750  | Falscher Wert in <i>LADDR</i> .                                                                                                                           |                         |
| 0x8751  | Typ in ANY-Pointer weicht von BYTE ab.                                                                                                                    |                         |
| 0x8752  | Auf der über <i>LADDR</i> spezifizierten Adresse gibt es kein PROFIBUS-DP-Modul bzw. PROFINET-IO-Device, von dem konsistente Daten gelesen werden können. |                         |
| 0x8753  | Zugriffsfehler beim Zugriff auf ein PROFINET-IO-Device.                                                                                                   |                         |
| 0x8754  | Slave-Fehler am externen PROFIBUS-DP-Slave.                                                                                                               |                         |
| 0x8755  | Länge der SFB-Daten passt nicht zur Länge der Benutzerdaten.                                                                                              |                         |
| 0x8756  | Fehler auf externem PROFIBUS-DP-Slave.                                                                                                                    |                         |
| 0x8757  | Systemfehler auf externem PROFIBUS-DP-Slave.                                                                                                              |                         |
| 0x8758  | Die Daten wurden vom Gerät noch nicht gelesen.                                                                                                            |                         |
| 0x8759  | Systemfehler auf externem PROFIBUS-DP-Slave.                                                                                                              |                         |
| 0x875A  | Es sind keine Systemressourcen verfügbar.                                                                                                                 |                         |
| 0x8799  | SDO-Fehler: Es ist ein anderer Fehler aufgetreten, nähere Informationen finden Sie in den Daten von <i>Info1</i> und <i>Info2</i> .                       |                         |
| 0x8888  | Intern: BufferIndex-Fehler                                                                                                                                | VMC_AxisControl         |
| 0x8A00  | Zugriff auf einen nicht vorhandenen Parameter.                                                                                                            | VMC_AxisControlSigma_PN |

| ErrorID | Beschreibung                                                                                                                          | Bemerkung               |
|---------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------|
| 0x8A01  | Zugriff auf einen Parameter, welcher nicht geändert werden kann.                                                                      | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A02  | Zugriff mit einem Wert, welcher außerhalb des Wertebereichs liegt.                                                                    | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A03  | Zugriff auf einen nicht vorhandenen Subindex.                                                                                         | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A04  | Zugriff über Subindex auf einen nicht indizierten Parameter.                                                                          | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A05  | Unzulässiger Datentyp                                                                                                                 | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A06  | Zugriff mit einem Wert $\neq 0$ , sofern dies nicht zulässig ist.                                                                     | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A07  | Zugriff auf eine beschreibendes Element, welches nicht geändert werden kann.                                                          | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A09  | Zugriff auf Beschreibungsdaten, welche nicht vorhanden sind.                                                                          | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A0B  | Zugriff ohne das Recht Parameter zu ändern.                                                                                           | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A0F  | Zugriff auf Textfeld, welches nicht verfügbar ist.                                                                                    | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A11  | Zugriff ist aktuell nicht möglich.                                                                                                    | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A14  | Zugriff mit einem Wert, der innerhalb der Grenzen liegt, jedoch aktuell nicht möglich ist.                                            | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A15  | Die Länge der aktuellen Antwort überschreitet die maximal mögliche Länge.                                                             | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A16  | Unzulässiger Wert bzw. Wert wird vom Parameter-Typ nicht unterstützt.                                                                 | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A17  | Fehler beim Schreibzugriff auf Parameter: Unzulässiges Format                                                                         | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A18  | Fehler beim Schreibzugriff auf Parameter: Parameteranzahl stimmt nicht mit der Anzahl der Elemente auf der Parameter-Adresse überein. | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A19  | Fehler beim Schreibzugriff auf einen digitalen Ausgang, welcher nicht existiert.                                                      | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A20  | Schreibzugriff auf einen Parametertext, welcher nicht geändert werden kann.                                                           | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A21  | Unzulässige Auftrags-ID                                                                                                               | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0x8A22  | Maximale Anzahl von Parameterabrufen ist erreicht                                                                                     | VMC_AxisControlSigma_PN |
| 0xC000  | Interner Fehler: Status Init ist undefiniert.                                                                                         | Modbus; Init            |
| 0xC001  | Interner Fehler: Unzulässiger Wert beim Parameter <i>Cmd.Active-Type</i> .                                                            | Modbus V1000            |
| 0xC002  | Internal Error: Unzulässiger Wert beim Parameter <i>Cmd.State</i> .                                                                   | Modbus V1000            |