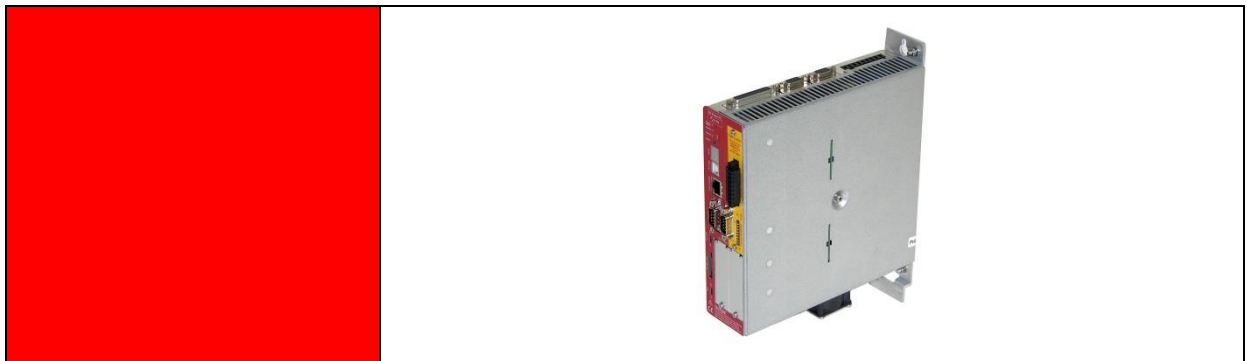


Servoregler SE-Power FS

- **Programmierbeispiel
Profibus Siemens TIA V12.0**



Original Ergänzungsdokument zur Bedienungsanleitung
© Copyright by Afag Automation AG

Inhaltsverzeichnis:

1	Allgemeines	4
1.1	Dokumentation	4
2	Programmierbeispiel Profibus für SIEMENS TIA Portal V12.0.....	6
2.1	Einleitung	6
3	Einbinden in SIEMENS TIA Portal V12.0.....	7
3.1	Konfiguration.....	7
3.1.1	Einbinden der GSD-Datei.....	7
3.1.2	Konfiguration Anbindung Servoregler SE-Power FS an Profibus.....	10
3.1.3	Einstellen Profibus Telegrammdatei.....	12
3.2	Programmbausteine	14
3.2.1	Importieren der Funktions- und Datenbausteine und der Beobachtungstabelle ..	14
3.2.2	Datenbaustein Istwerte SE-Power FS	15
3.2.3	Datenbaustein Sollwerte SE-Power FS	15
3.2.4	Funktionsbaustein FB_position (FB 41 Positionierbetrieb)	16
3.3	Kommunikationsaufruf Profibus im SPS Programm	20
3.3.1	Lesen der Daten vom Servoregler mittels DPRD_DAT:.....	20
3.3.2	Schreiben der Daten zum Servoregler mittels DPWR_DAT:.....	21
3.3.3	Beobachtungstabelle.....	22
4	Profibus Konfiguration des Servopositionierreglers	23

Dieses Handbuch ist ein Ergänzungsdokument zur Bedienungsanleitung und ist gültig für:

Typ	Bestellnummer
SE-Power Profibus Interface	50036340

Version dieser
Dokumentation:

SE-Power FS Programmierbeispiel Profibus Siemens TIA V12.0 vers. 1.3
de.27.02.2017



Vorsicht!

Da es sich bei diesem Handbuch um ein Ergänzungsdokument zur Bedienungsanleitung handelt, ist dieses Dokument allein nicht ausreichend für den Einbau und die Inbetriebnahme des Gerätes.

Bitte beachten Sie hierzu auch die Hinweise unter:

1.1 Dokumentation

1 Allgemeines

1.1 Dokumentation

Zu den Servopositionierreglern der Reihe SE-Power sind umfangreiche Dokumentationen vorhanden. Dabei gibt es Hauptdokumente und Ergänzungsdokumente.

Die Dokumente enthalten Sicherheitshinweise die beachtet werden müssen.

Hauptdokument:

vorliegend	Dokumentation / Beschreibung
<input type="checkbox"/>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ SE-Power FS Bedienungsanleitung <p>Beschreibt die technischen Daten, die Gerätefunktionen, die Anschlüsse und Stecker Belegungen, sowie die Handhabung der Servoreglerfamilie SE-Power FS.</p> <p>Es richtet sich an Personen, die sich mit dem Servoregler SE-Power FS vertraut machen wollen.</p>



Vorsicht!

Die Bedienungsanleitung ist das Hauptdokument und vor der Installation und der Inbetriebnahme von allen Geräten der Baureihe „SE-Power“ zwingend durchzulesen.

Ergänzungsdokumente zur Bedienungsanleitung:

vorliegend	Dokumentation / Beschreibung
<input type="checkbox"/>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ SE-Power FS Kurzinstallationsanleitung <p>Diese Anleitung liegt den Geräten SE-Power FS bei der Auslieferung bei und stellt einen Auszug aus der Bedienungsanleitung dar. Die darin enthaltenen Installationsanweisungen stellen sicher, dass sie den Servopositionierregler einfach in Betrieb nehmen können.</p>
<input type="checkbox"/>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ SE-Power FS STO-Handbuch <p>Beschreibung der technischen Daten und der Gerätefunktionalität sowie Hinweise zur Installation und Betrieb des Sicherheitsmoduls STO.</p>
<input type="checkbox"/>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ SE-Power FS MOV-Handbuch <p>Beschreibung der technischen Daten und der Gerätefunktionalität sowie Hinweise zur Installation und Betrieb des Sicherheitsmoduls MOV.</p>
<input type="checkbox"/>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ SE-Power Software-Handbuch <p>Beschreibung der Software SE-Commander mit den einzelnen Funktionen.</p>
<input type="checkbox"/>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ SE-Power CANopen-Handbuch <p>Beschreibung des implementierten CANopen Protokolls gemäß CiA DSP402 und DS301.</p>

<input type="checkbox"/>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ SE-Power FS PROFIBUS/PROFINET-Handbuch <p>Beschreibung der implementierten PROFIBUS-DP und PROFINET Protokolle, der technischen Daten und der Gerätefunktionalität sowie Hinweise zur Installation und Betrieb der Feldbus-Schnittstellen-Module „SE-Power Profibus Interface“ und „SE-Power Profinet Interface“.</p>
<input type="checkbox"/>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ SE-Power EtherCAT-Handbuch <p>Beschreibung der Feldbusanschaltung mit EtherCAT unter Verwendung des CoE (CANopen over EtherCAT) Protokolls, der technischen Daten und der Gerätefunktionalität sowie Hinweise zur Installation und Betrieb des Feldbus-Schnittstellen-Moduls „SE-Power EtherCAT Interface“.</p>
<input type="checkbox"/>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ SE-Power FS Programmierbeispiel Profibus Siemens S7 V5.5 <p>Beschreibung zur Konfiguration und Programm vom Programmierbeispiel Profibus für Siemens S7 V5.5.</p>
<input checked="" type="checkbox"/>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ SE-Power FS Programmierbeispiel Profibus Siemens S7 TIA V12 <p>Beschreibung zur Konfiguration und Programm vom Programmierbeispiel Profibus für Siemens S7 TIA V12.</p>
<input type="checkbox"/>	<ul style="list-style-type: none"> ▪ SE-Power FS Programmierbeispiel Profinet Siemens S7 TIA V13/V14 <p>Beschreibung zur Konfiguration und Programm vom Programmierbeispiel Profinet für Siemens S7 TIA V13.1 und V14.0.</p>

Diese Dokumente stehen zum Download auf unserer Homepage zur Verfügung:

www.afag.com

2 Programmierbeispiel Profibus für SIEMENS TIA Portal V12.0

2.1 Einleitung

Für die Servopositionierregler SE-Power FS wurden speziell für die Siemens SPS-Systeme (SIMATIC-S7-Steuerungen) Funktionsbausteine geschrieben, die eine Einbindung der Servopositionierregler in ein SPS-Programm mit PROFIBUS-Funktionalität erheblich erleichtern.

Die Bausteine sind als Beispielprojekt in einer Datei gepackt. Diese Datei ist ein archiviertes TIA-Projekt. Das Beispielprojekt ist:

Betriebsart	Beispielprojekt
Positionieren	SE-Power_POS_TIAV12.zap12



Download Beispielprojekt mit Konfiguration, Funktions- und Datenbausteinen unter www.afag.com

Das Beispielprojekt kann unter Siemens TIA V12 Portal dearchiviert werden. Aus diesem dearchivierten Beispielprojekt können die relevanten FBs, DBs und ggf. Anweisungen herauskopiert werden.

Im vorliegenden Handbuch werden diese Bausteine sowie die Konfiguration und Einbindung in ein SPS-Programm beschrieben.

Die Funktions- und Datenbausteine (FB, DB) sind der Betriebsart „**Positionieren**“ zugeordnet.



Dieses Handbuch soll dem Anwender einen schnellen Einstieg in die Funktion der Ein- und Ausgänge sowie der Handhabung der FBs und DBs innerhalb der Siemens S7-Welt ermöglichen. **Dieses Handbuch ersetzt nicht das „SE-Power FS Profibus Handbuch“, sondern ist ergänzend.**

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

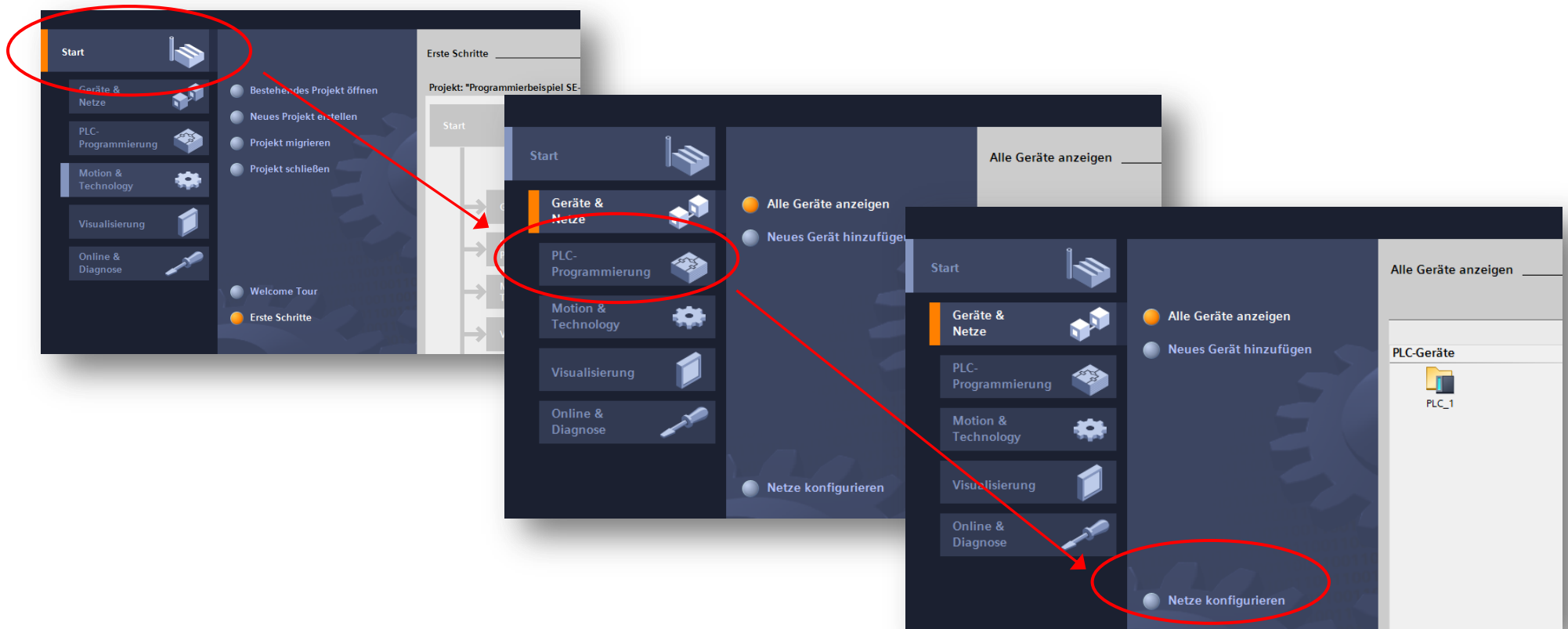
Bei der Verwendung der Beispielprogramme in kundenspezifischen Applikationen muß der Anwender prüfen, ob alle funktions- und sicherheitsrelevanten Bedingungen erfüllt sind.

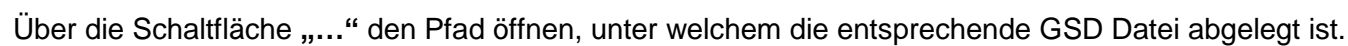
3 Einbinden in SIEMENS TIA Portal V12.0

3.1 Konfiguration

3.1.1 Einbinden der GSD-Datei

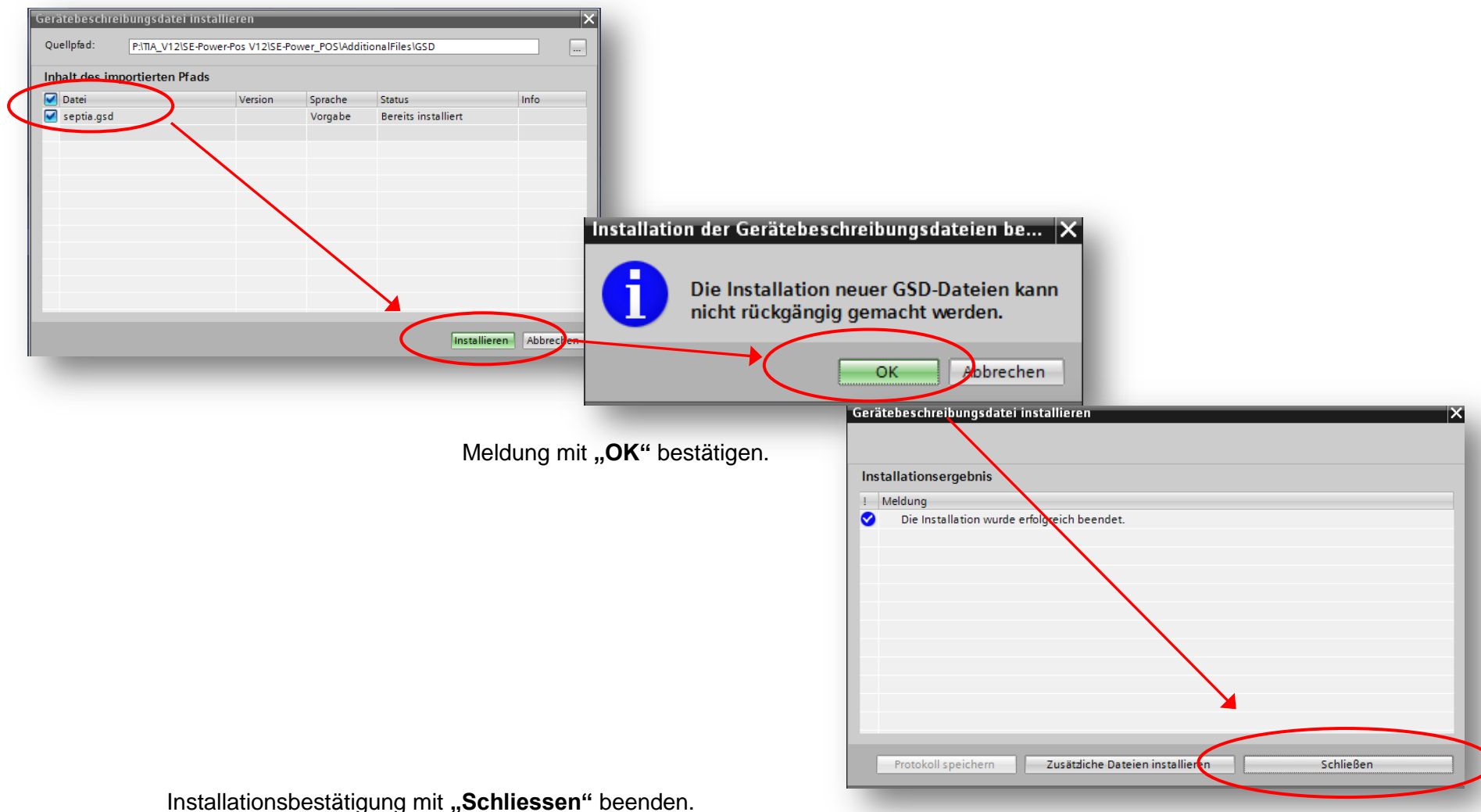
Zum Einbinden der GSD-Datei in das TIA Projekt wird in die Übersicht „Geräte & Netze“ gewechselt.





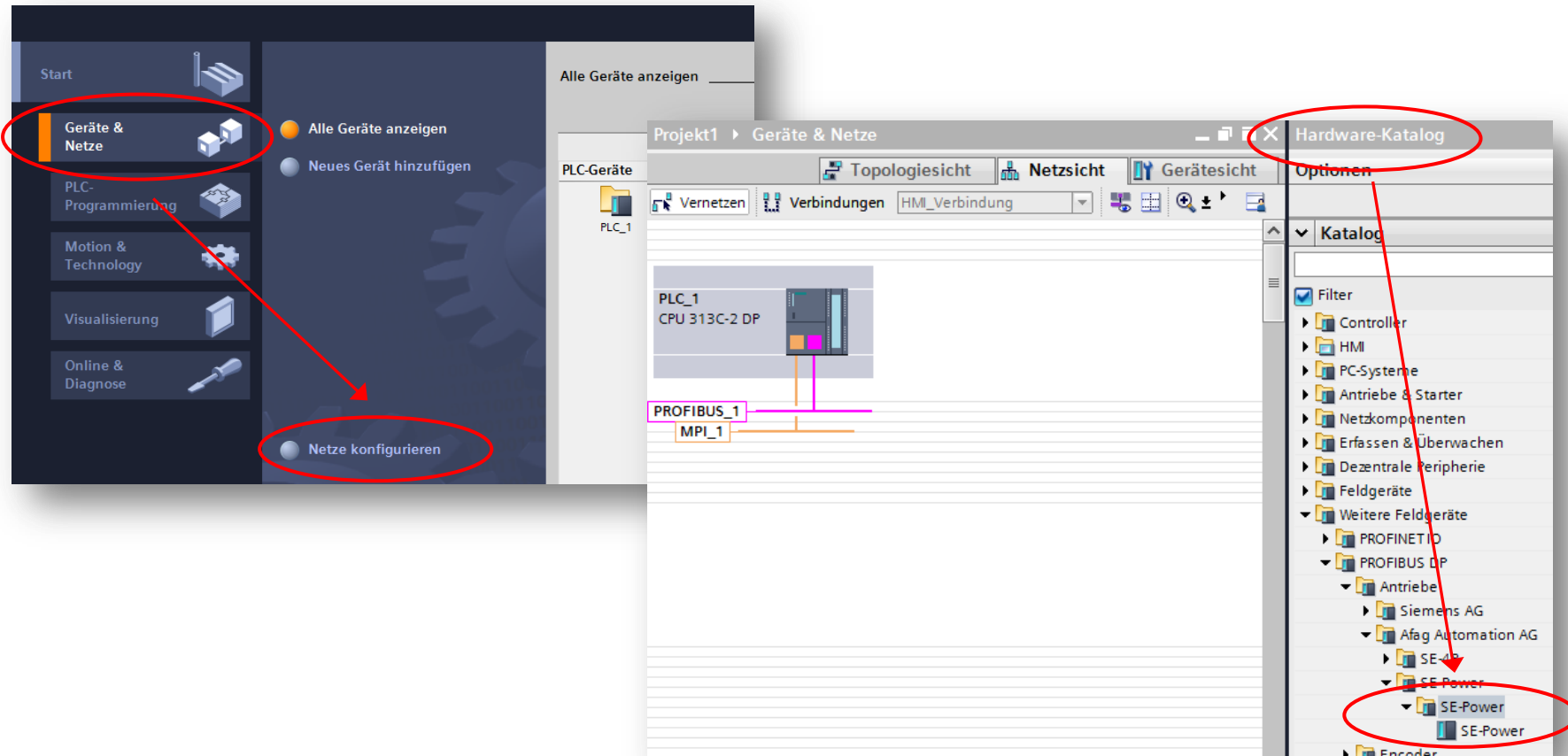
Alle GSD-Dateien welche sich in diesem Pfad befinden werden dann angezeigt.

Die Datei **SEPTIA.gsd** anwählen und **Installieren** klicken.



3.1.2 Konfiguration Anbindung Servoregler SE-Power FS an Profibus

Unter „Geräte & Netze“ die Ansicht „Netze konfigurieren“ anwählen

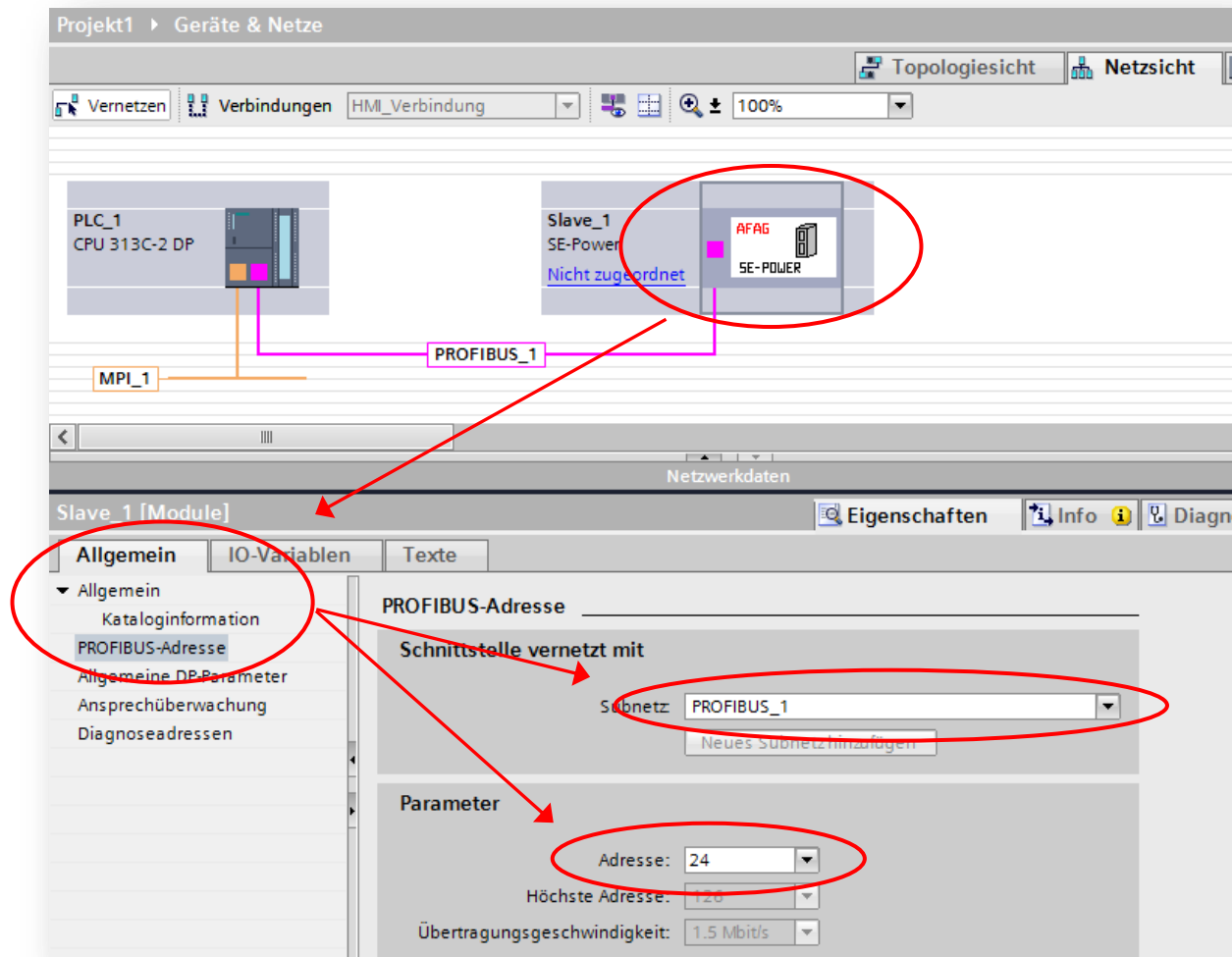


Im Hardwarekatalog den Antrieb **SE-Power** anwählen.

(Weitere Feldgeräte / PROFIBUS DP / Antriebe / Afac Automation AG / SE-Power / SE-Power)

Mit der linken Maustaste den Regler mit der Bezeichnung „SE-Power“ ins Feld rechts neben der „PLC 1“ ziehen und dort ablegen.

Anwählen des „SE-Power“ direkt im Symbol

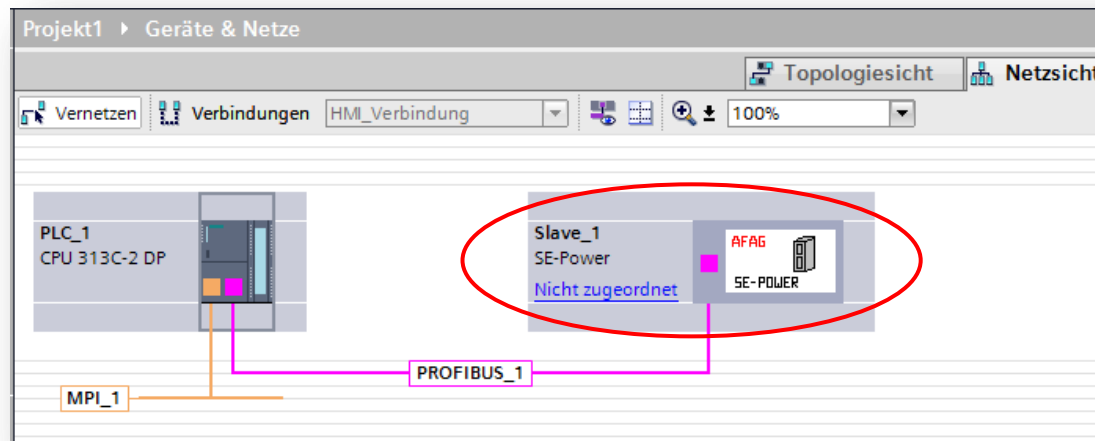


Unter „Allgemein“ und „PROFIBUS-Adresse“ anwählen:

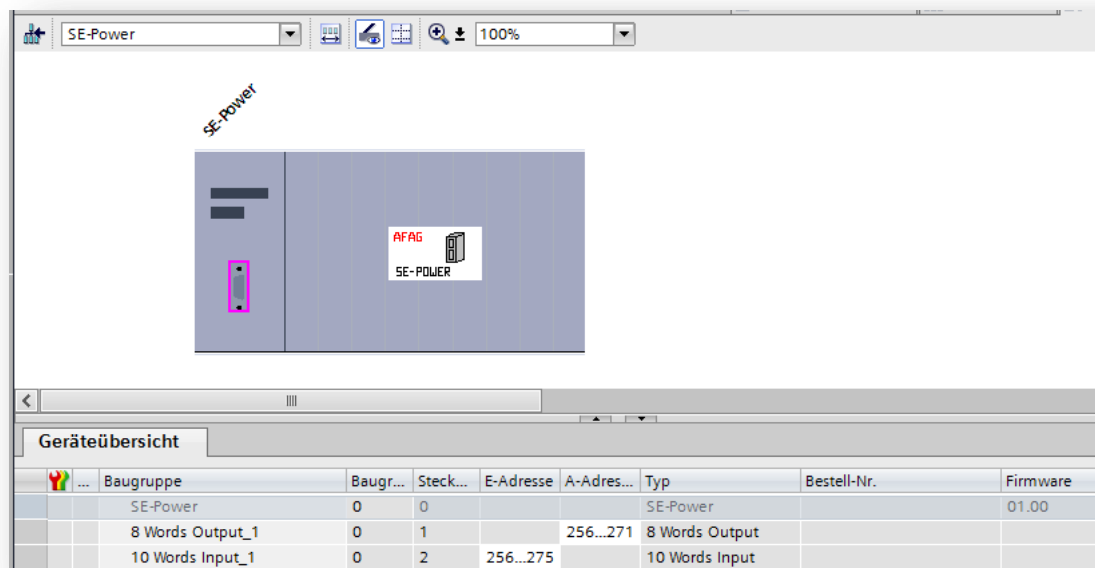
- ➔ Subnetz: PROFIBUS_1
- ➔ Adresse anwählen

3.1.3 Einstellen Profibus Telegrammdaten

Als nächstes werden die Telegrammelemente eingefügt. Diese müssen mit den Datenbausteinen für die Soll- und Istwerte übereinstimmen. Dazu wird der Profibuslave mit einem Doppelklick angewählt.

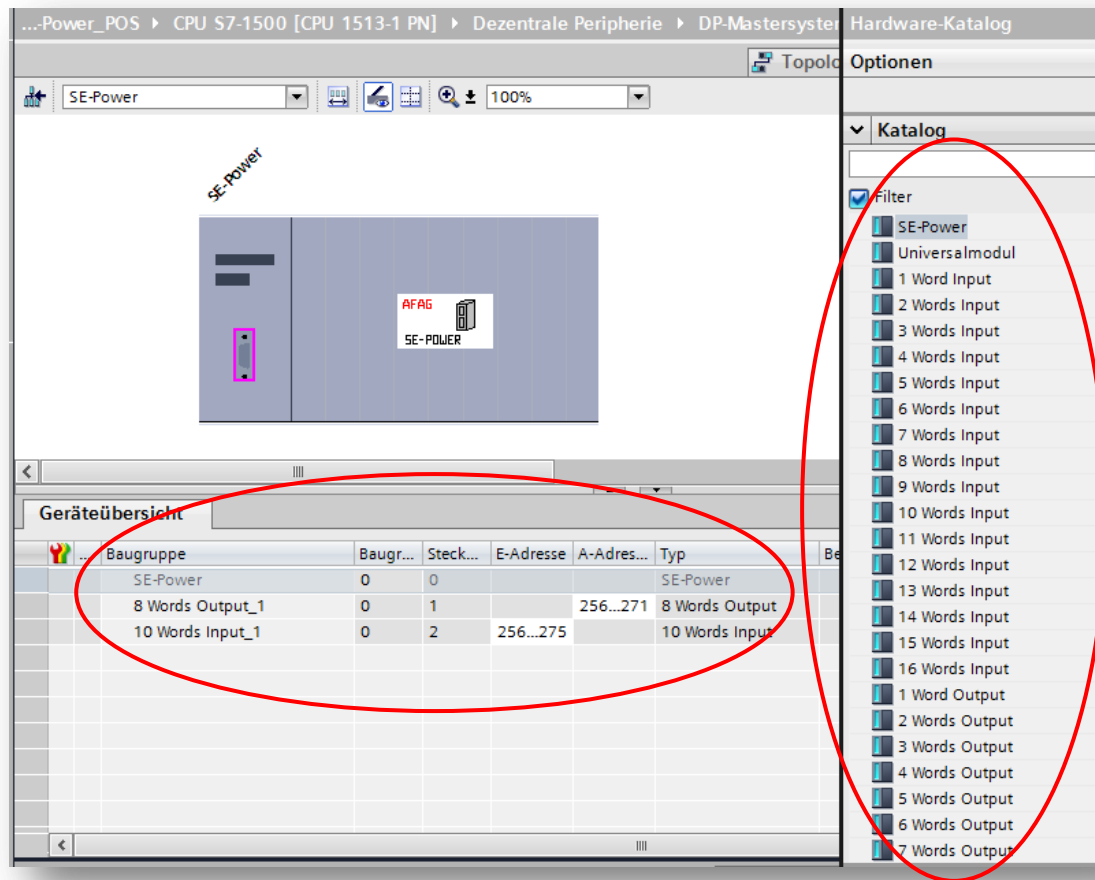


Es öffnet sich diese Ansicht:



Aus dem Hardwarekatalog werden die benötigten In- und Output Baugruppen angewählt.

Diese werden mit der Linken Maustaste angeklickt und in das entsprechende Feld der Baugruppe gezogen.



Die Daten sind aus Sicht der SPS zu betrachten. Die Blöcke werden einzeln eingefügt, es empfiehlt sich dabei die Reihenfolge und Grösse der Daten in den zugehörigen Datenbausteinen beizubehalten.

Zuerst werden die Outputdaten erstellt, diese entsprechen den Soll -Werten vom Servoregler.

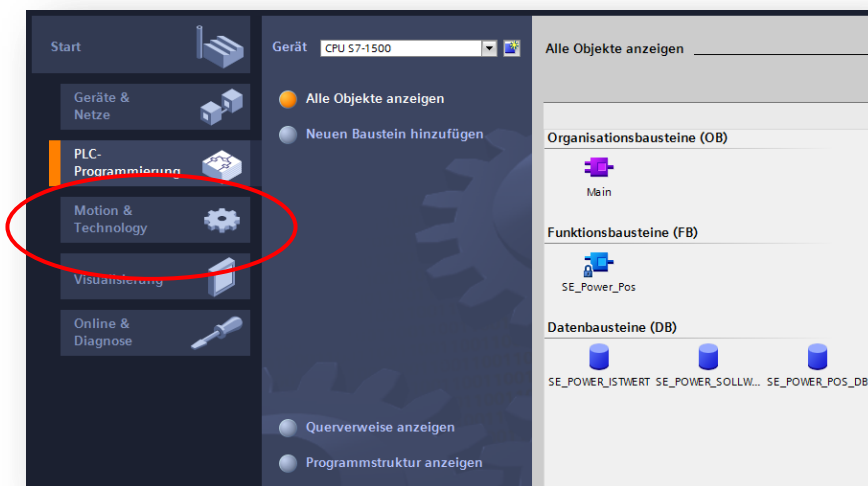
Danach werden die Inputdaten erstellt, diese entsprechen den Ist -Werten vom Servoregler.

3.2 Programmbausteine

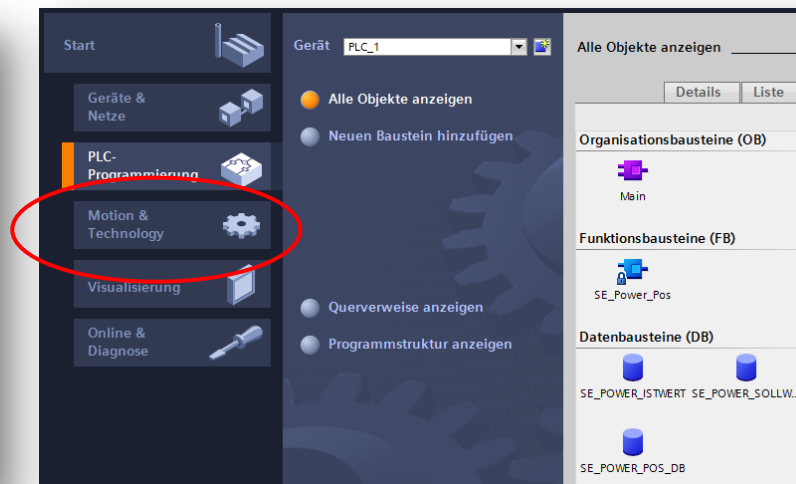
3.2.1 Importieren der Funktions- und Datenbausteine und der Beobachtungstabelle

Zum Kopieren der Datenbausteine das TIA Portal zweifach öffnen. Dabei je einmal das Beispielprojekt und das Zielprojekt öffnen.

Die Ansicht **PLC-Programmierung** anwählen“



Beispielprojekt



Zielprojekt

Im Beispielprojekt die gewünschten Funktions- und Datenbausteine mit der rechten Maustaste anklicken und **„kopieren“** anwählen.

Im Zielprojekt unter Datenbausteinen mit der rechten Maustaste und **„einfügen“** Kopie erstellen.

3.2.2 Datenbaustein Istwerte SE-Power FS

DB40 SE_POWER_ISTWERT								
	Name	Datentyp	Offset	Startwert	Remanenz	Sichtbar i...	Einstellwert	Kommentar
1	Static				<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
2	Telegrammkennung	Byte	0.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
3	Betriebsart	Byte	1.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	herstellerspezifisch
4	PROFIDRIVE_Statusword	Word	2.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
5	Istposition	DInt	4.0	0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	übertragener Parameter in default-Parametrierung
6	Istgeschwindigkeit	DInt	8.0	0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	übertragener Parameter in default-Parametrierung
7	Wirkstromistwert	DInt	12.0	0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	übertragener Parameter in default-Parametrierung
8	digitale_Eingaenge	DInt	16.0	0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	übertragener Parameter in default-Parametrierung

3.2.3 Datenbaustein Sollwerte SE-Power FS

DB42 SE_POWER_SOLLWERT								
	Name	Datentyp	Offset	Startwert	Remanenz	Sichtbar i...	Einstellwert	Kommentar
1	Static				<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
2	Telegrammkennung	Byte	0.0	B#16#E0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
3	frei	Byte	1.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	vorläufige Platzhaltervariable
4	PROFIDRIVE_Controlw...	Word	2.0	16#0	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
5	Zielposition	DInt	4.0	L#3600	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	zu übertragender Parameter in default-Parametrierung
6	Fahrgeschwindigkeit	DInt	8.0	L#12000	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	zu übertragender Parameter in default-Parametrierung
7	Beschleunigung	DInt	12.0	L#200000	<input checked="" type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	zu übertragender Parameter in default-Parametrierung

3.2.4 Funktionsbaustein FB_position (FB 41 Positionierbetrieb)

Der Funktionsbaustein (FB) ist für die Steuerung des im Servopositionierregler implementierten Zustandsdiagramms zuständig.

Den Istzustand des Servopositionierreglers symbolisiert das Status word 1 im Datenbaustein DB40, (Bytes 2 und 3). Zur Steuerung des Servopositionierreglers dient das Control word 1, das im DB42 (Bytes 2 und 3) enthalten ist und vom FB beschrieben wird.

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

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

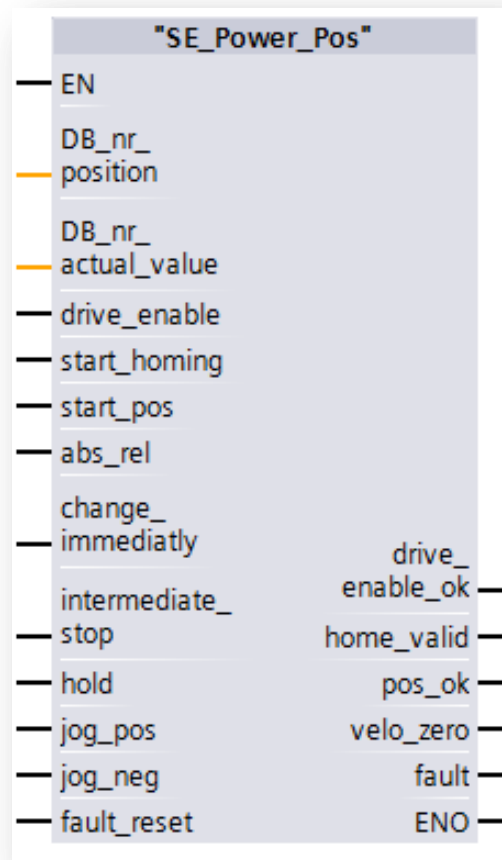
Die DBs dienen praktisch als E/A-Module, die zur Ansteuerung der Zustände des Servopositionierreglers und zur Übertragung der Daten verwendet werden, die an den Servopositionierregler gesendet werden sollen.

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



Information

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



Parameter:

DB_nr_position:

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

DB_nr_actual_value:

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

Eingänge:

drive_enable:

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

start_homing:

Startet die Referenzfahrt, der Motor setzt sich in Bewegung. Voraussetzung ist eine aktive Reglerfreigabe, d.h. der Ausgang drive_enable_ok muss gesetzt sein. Ein Rücksetzen des Eingangs start_homing während der Referenzfahrt bricht diese ohne Fehler ab.

start_pos:

Eine steigende Flanke signalisiert, dass ein neuer Fahrauftrag übernommen werden soll. Eine fallende Flanke hat keine Auswirkungen. Während einer Referenzfahrt hat dieser Eingang keine Auswirkung.

abs_rel:

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

change_immediatly:

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

intermediate_stop

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

hold:

Ist dieser Eingang gesetzt, wird die laufende Positionierung abgebrochen. Gebremst wird hierbei mit der für diese Positionierung gültigen Bremsbeschleunigung. Das Rücksetzen des Eingangs hat keine Auswirkung. Während einer Referenzfahrt hat dieser Eingang keine Auswirkung.

jog_pos:

Bei gesetztem Eingang beschleunigt der Antrieb mit der im Positionssatz TIPP 0 eingestellten Beschleunigung auf die ebenfalls in diesem Positionssatz parametrisierte Fahrgeschwindigkeit.

Bei einer fallenden Flanke an diesem Eingang bremst der Antrieb mit der im Positionssatz TIPP 0 eingestellten Bremsbeschleunigung in den Stillstand ab.

Während einer Referenzfahrt hat dieser Eingang keine Auswirkung.

jog_neg:

Bei gesetztem Eingang beschleunigt der Antrieb mit der im Positionssatz TIPP 1 eingestellten Beschleunigung auf die ebenfalls in diesem Positionssatz parametrisierte Fahrgeschwindigkeit.

Bei einer fallenden Flanke an diesem Eingang bremst der Antrieb mit der im Positionssatz TIPP 1 eingestellten Bremsbeschleunigung in den Stillstand ab.

Während einer Referenzfahrt hat dieser Eingang keine Auswirkung.

fault_reset:

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

Ausgänge:

drive_enable_ok:

Die Reglerfreigabe des Servopositionierreglers ist aktiv.

home_valid:

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

pos_ok:

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

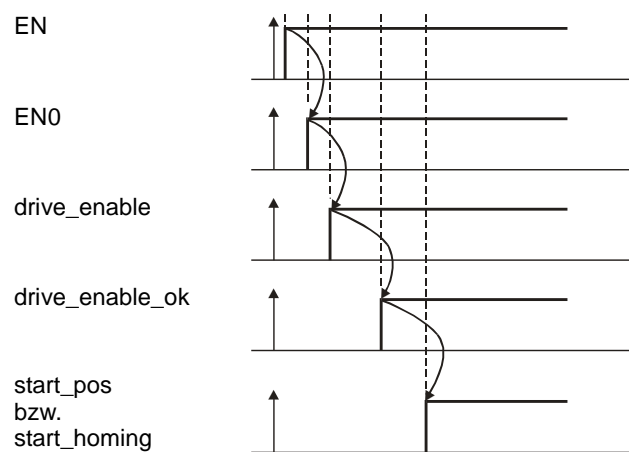
velo_zero:

Bei gesetztem Ausgang steht der Antrieb.

fault:

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

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



3.3 Kommunikationsaufruf Profibus im SPS Programm

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

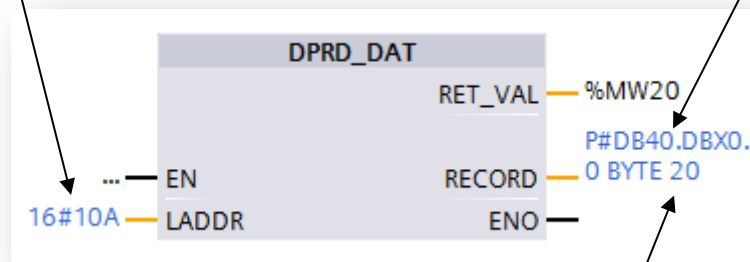
3.3.1 Lesen der Daten vom Servoregler mittels DPRD_DAT:

Eingangsdatenbereich

Hardwarekennung

266dez = 10Ahex

Datenbaustein-Nummer
für Daten vom Slave



Anfangsadresse innerhalb des DB
(DBX0.0) und Anzahl der
empfangenen Bytes (20 Byte)

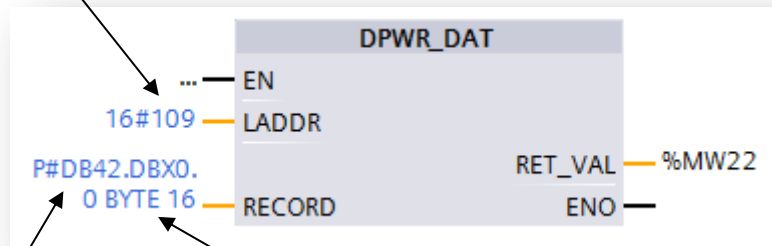
Parameter	Deklaration	Datentyp	Speicherbereich	Beschreibung
LADDR	INPUT	HW_IO	E, A, M, D, L, Konstante	Hardware-Kennung des DP-Normslaves IO-Device, aus dem gelesen werden soll.
RET_VAL	RETURN	DINT, INT LREAL, REAL	E, A, M, D, L	Tritt während der Bearbeitung der Funktion ein Fehler auf, enthält der Rückgabewert einen Fehlercode.
RECORD	OUTPUT	VARIANT	E, A, M, D, L	Zielbereich für die gelesenen Nutzdaten. Er muß genauso lang sein, wie für die selektierte Baugruppe mit TIA V12 projektiert wurde. Es ist nur der Datentyp BYTE zulässig.

3.3.2 Schreiben der Daten zum Servoregler mittels DPWR_DAT:

Ausgangsdatenbereich

Hardwarekennung

265dez = 109hex



Datenbaustein-Nummer,
aus dem Daten an den Slave
gesendet werden.

Anfangsadresse innerhalb des DB
(DBX0.0) und Anzahl der zu
übertragenen Bytes (16 Byte).

Parameter	Deklaration	Datentyp	Speicherbereich	Beschreibung
LADDR	INPUT	HW_IO	E, A, M, D, L, Konst.	Hardware-Kennung des DP-Normslaves IO-Device, auf dessen PAA-Bereich geschrieben werden soll.
RECORD	INPUT	VARIANT	E, A, M, D, L	Quellbereich für die zu schreibenden Nutzdaten. Er muß genauso lang sein, wie für die selektierte Baugruppe mit TIA V12 projektiert wurde. Es ist nur der Datentyp BYTE zulässig.
RET_VAL	Return	DINT, INT, LREAL, REAL	E, A, M, D, L	Tritt während der Bearbeitung der Funktion ein Fehler auf, enthält der Rückgabewert einen Fehlercode.

3.3.3 Beobachtungstabelle

Zur einfachen Inbetriebnahme ist im Programmierbeispiel folgende Beobachtungstabelle enthalten.

	Name	Adresse	Anzeigeformat	Beobachtungswert	Steuerwert		Kommentar
1	"drive enable"	%M10.1	BOOL			<input type="checkbox"/>	
2	"start homing"	%M10.2	BOOL			<input type="checkbox"/>	
3	"start pos"	%M10.3	BOOL			<input type="checkbox"/>	
4	"abs rel"	%M10.4	BOOL			<input type="checkbox"/>	
5	"change immediatly"	%M10.5	BOOL			<input type="checkbox"/>	
6	"intermediate stop"	%M10.6	BOOL			<input type="checkbox"/>	
7	"hold"	%M10.7	BOOL			<input type="checkbox"/>	
8	"jog pos"	%M11.0	BOOL			<input type="checkbox"/>	
9	"jog neg"	%M11.1	BOOL			<input type="checkbox"/>	
10	"fault reset"	%M11.2	BOOL			<input type="checkbox"/>	
11	"drive enable ok"	%M11.3	BOOL			<input type="checkbox"/>	
12	"home valid"	%M11.4	BOOL			<input type="checkbox"/>	
13	"pos ok"	%M11.5	BOOL			<input type="checkbox"/>	
14	"velo zero"	%M11.6	BOOL			<input type="checkbox"/>	
15	"fault"	%M11.7	BOOL			<input type="checkbox"/>	
16	"ENO"	%M12.0	BOOL			<input type="checkbox"/>	
17						<input type="checkbox"/>	
18	"DPRD_DAT RET_VAL"	%MW20	Hex			<input type="checkbox"/>	
19	"DPWR_DAT RET_VAL"	%MW22	DEZ+/-			<input type="checkbox"/>	
20						<input type="checkbox"/>	
21	"SE_POWER_ISTWERT".Telegrammkennung	%DB40.DBB0	DEZ			<input type="checkbox"/>	
22	"SE_POWER_ISTWERT".Betriebsart	%DB40.DBB1	DEZ			<input type="checkbox"/>	
23	"SE_POWER_ISTWERT".PROFIDRIVE_Statusword	%DB40.DBW2	Bin			<input type="checkbox"/>	
24	"SE_POWER_ISTWERT".Istposition	%DB40.DBD4	DEZ+/-			<input type="checkbox"/>	
25	"SE_POWER_ISTWERT".Istgeschwindigkeit	%DB40.DBD8	DEZ+/-			<input type="checkbox"/>	
26	"SE_POWER_ISTWERT".Wirkstromistwert	%DB40.DBD12	DEZ+/-			<input type="checkbox"/>	
27	"SE_POWER_ISTWERT".digitale_Eingaenge	%DB40.DBD16	Bin			<input type="checkbox"/>	
28						<input type="checkbox"/>	
29	"SE_POWER_SOLLWERT".Telegrammkennung	%DB42.DBB0	DEZ			<input type="checkbox"/>	
30	"SE_POWER_SOLLWERT".frei	%DB42.DBB1	DEZ			<input type="checkbox"/>	
31	"SE_POWER_SOLLWERT".PROFIDRIVE_Controlword	%DB42.DBW2	Hex			<input type="checkbox"/>	
32	"SE_POWER_SOLLWERT".Zielposition	%DB42.DBD4	DEZ+/-			<input type="checkbox"/>	
33	"SE_POWER_SOLLWERT".Fahrgeschwindigkeit	%DB42.DBD8	DEZ+/-			<input type="checkbox"/>	
34	"SE_POWER_SOLLWERT".Beschleunigung	%DB42.DBD12	DEZ+/-			<input type="checkbox"/>	
35						<input type="checkbox"/>	
36	"SE_POWER_POS_DB".DB_nr_actual_value_word		Hex			<input type="checkbox"/>	
37	"SE_POWER_POS_DB".DB_nr_position_word		Hex			<input type="checkbox"/>	
38	"SE_POWER_POS_DB".ars_controlword		Hex			<input type="checkbox"/>	
39	"SE_POWER_POS_DB".ars_statusword		Hex			<input type="checkbox"/>	
40		<Hinzufügen>				<input type="checkbox"/>	

4 Profibus Konfiguration des Servopositionierreglers

Zur Herstellung einer funktionsfähigen PROFIBUS-Anschaltung muss auch auf dem Servopositionierregler die Profibus-Kommunikation aktiviert werden.

Hinweise zur dazu entnehmen Sie bitte dem Dokument „SE-Power FS Profibus-Handbuch“.



Afag Automation AG

Fiechtenstrasse 32

CH - 4950 Huttwil

4.1.1.1 Schweiz

Tel.: +41 (0)62 959 86 86

Fax.: +41 (0)62 959 87 87

e-mail: sales@afag.com

Internet: www.afag.com