

Kurzbeschreibung ColibriServoXL_7_6_Profinet TIA-Baustein

Dieses Dokument gilt nur als Beispiel zum einfacheren Verständnis bei der Inbetriebnahme.



Konfiguration TIA

1. Installation der GSDML-Datei

Folgende GSDML Dateien sind zu verwenden:

- Motoren der Baugröße 6 u. 7 GSDML-V2.3-esitron-esiMot-20141112.xml
- Motoren der Baugröße XL GSDML-V2.3-esitron-esiMotXL-20141201.xml

Im TIA-Portal unter Extras-> Gerätebeschreibungsdatei verwalten die entsprechende GSDML installieren

Anschließend sind die Antriebe im Hardware-Katalog unter weitere Feldgeräte zu finden:

Hardware-Katalog		
Optionen		
		Ha
✓ Katalog		rdw
Auchen Mil	aut	are
		눎
Filter Profil: <alle></alle>	<u>eř</u>	ta
• 🛅 Controller	^	ß
▶ 🛅 HMI		
C-Systeme		Ų.
Antriebe & Starter		0
Image: Internet in the second se		nli
🕨 🫅 Erfassen & Überwachen		ne-
Dezentrale Peripherie		To
• Image: Stromversorgung und -verteilung		slo
🕨 🫅 Feldgeräte		
▼ 🛅 Weitere Feldgeräte		
Weitere Ethernet-Geräte		A
▼ 📑 PROFINET IO		ufg
✓ ☐ Drives	=	ab
 esitron-electronic GmbH 		en
✓ esiMot		
✓ In Antriebe		
📗 esiMot		₽.
✓ Im esiMotXL		blie
✓ I Antriebe		the
le esiMotXL		eke
🕨 🧾 Gunda Automation GmbH		3



2. Gerät ins Netz einfügen

> Unter Geräte & Netze kann jetzt per Doppelklick der Antrieb hinzugefügt werden

8	Projekt Bearbeiten Ansicht Einfüge Frojekt speichern 📑 🐰	o Online Extras Werkzeuge Fenster Hilfe 🗄 🛈 🗙 🏷 🛧 🖓 🛨 🚰 🗓 🗓 📓 📓 💋 Online verbinden 🖉 Online-Verbindung trennen 🏭 🖪 🕼 🛪 🖃 🛄 😥 🔣 officiek durchsucher j	-	Totally Integrated Automation PORT	TAL
	Projektnavigation	ColibriServoXL_7_6_Profinet ▸ Geräte & Netze	×	Hardware-Katalog 🛛 🗗 🗓	
	Geräte Anlagenobjekte	😴 Topologiesicht 🛛 👪 Netzsicht 🛛 🔐 Gerätesicht		Optionen	
	1 I I I I I I I I I I I I I I I I I I I	🚰 Vernetzen 🔢 Verbindungen HMA-Verbindung 💌 📅 📆 🖽 🗐 🔍 🛓			
				✓ Katalog	dw
te la	▼ ColibriServoXL_7_6_Profi ∧			Suchen>	ant 7
â	Neues Gerät hinzufüg				iii ka
äte	Geräte & Netze	CPU 1212C esiMot		Controller	
	PLC_1 [CPU 1212C A	Nicht zugeordnet			<u> </u>
	Q Online & Diagnose			PC-Systeme	
	T Rogrammbaustei			• 🚰 Antriebe & Starter	8
	Neuen Baustei			Netzkomponenten	01
	Main [OB1]			🕨 🧊 Erfassen & Überwachen	ine
	- Ablauf [FB3]			🕨 🧊 Dezentrale Peripherie	-10
	fbColibriServo		Z.	Stromversorgung und -verteilung	es la
	Ablauf_DB [DB		1 2	🕨 🧊 Feldgeräte	=
	🗧 fbColibriServo		18	✓ Im Weitere Feldgeräte	
	HMI [DB1]		18	Weitere Ethernet-Geräte	A
	Ea Servomotor Sp			PROFINET IO	ufg
	 Systembaustei 			 Drives 	ab
	🕨 🎆 Technologieobjekte 🗸 🗸			 esitron-electronic GmbH 	en
	< III >			▼ III esiMot	
	✓ Detailansicht			- In Antriebe	
				esiMot	Bib
				• La esiMotXL	1
	in the second se			Antriebe	the
	Name	i de la constante de		esimotxL	ker
		1		Gunda Automation Gin	

- > Jetzt vernetzt man die Profinet-Ports miteinander
 - Button vernetzen auswählen und von dem Profinet SPS Port eine Verbindung zu dem Motor Port ziehen
 - o Anschließend auf Verbindungen klicken





- 3. In der Geräteansicht die Einstellungen für den Antrieb vornehmen
- > Durch Doppelklick in der Netzansicht auf den Antrieb kommt man in die Gerätesicht
- Hier muss zunächst das 16Byte Kommunikations E/A Modul ausgewählt werden, hierüber erfolgt später die gesamte Kommunikation



- > Anschließend wird die Profinetschnittstelle konfiguriert
 - die IP-Adresse und der Profinet-Gerätenamen(Namensregeln entsprechend Vorgabe TIA beachten)

Merkzeuge Ferster Hilfe								
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	verbinden 🖉 Online-Verbindung trenn		15 15 Projekt durchsuch	her 🙀				Totally Integrated Automa PC
esimotBeispielColibri6u7neu	Nicht gruppierte Geräte 🕨 esit	not_11 [esiMot]				_ # = ×	Hardware-Katalog	
					🛃 Topologiesicht 🛛 📩 Netzsicht 🛛 🎲 Ger	ätesicht	Optionen	
👉 esimot_11 [esiMot]	- 🗉 🗹 🏑 🖽 💷 Q.±					=		
						^	✓ Katalog	
						-	<suchen></suchen>	
not 1							Filter Profil:	<alle></alle>
en							Kopfmodul	
							P La Modul	
	<u>"</u>							
-	821							
						~		
< III					> 100%	Ŷ 🗉]	
Geräteübersicht								
🐈 Modul	Baugr Steck E-Adresse A	-Adres Typ An	rtikel-Nr. Firm	mware Kommentar				
▼ esimot_11	0 0	esiMot es	siMot 0					
FINIO	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	esimot 0.95 16 Rytes F/A	10	1				
esimot_11 [esiMot]					G Eigenschaften L Info Diagnose			
Allgemein IO-Variablen	Systemkonstanten Tex	te						
	Ethernet-Adressen							
and the second se						^		
Kataloginformation PROFINET-Schnittstelle [X1]	Schnittstelle vernetzt mit							
Kataloginformation PROFINET-Schnittstelle [X1] Allgemein	Schnittstelle vernetzt mit							
Kataloginformation PROFINETSchnittstelle [X1] Allgemein Ethernet-Adressen	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz:	PNRE_1						
Kataloginformation	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz:	PNIE_1 Neues Subnetz hinzufügen						
Kataloginformation PROFINETS-Chnittstelle [X1] Allgemein Ethernet-Moressen Ethernet-Moressen Ethernet-Moresen Schnittstellen-Optionen Medienredundanz	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz:	PNIE_1 Neues Subnetz hinzufügen						
Kataloginformation PROFINETSchnittstelle [X1] Allgemein Ethemet-Adressen * Erweiterte Optionen Schnittsellen-Optionen Medienredundanz Taktsynchronisation * Erbrackinstelleroptionen	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz: Internet Protocol Version 4 (I	PNIE_1 Neues Subnets hinzufügen						
Kataloginformation PROPINET-Schnittstelle [X1] Allgemein Ethernet-Adressen Schnittstellen-Optionen Medienredundanz Taktsynchronisation • Echtzeit-Einstellungen 10/2-yklus	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz: Internet Protocol Version 4 (I	PNIE_1 Treves Subnets hinzufügen . Pvd) Pvd Pvdresse im Projekt einstelle	m					
Kataloginformation + PROFINE-56-httistelle (X1) Aligemein Ethemet-Adressen 5-chnittstellen-Optionen Schnittstellen-Optionen Medienre-dundanz Tatstynchronisation • Echtzeit-Einstellungen IO-23/Mus • Port 1-7445 [X1 P1 R]	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz: Internet Protocol Version 4 (I	PNIE_1 Reues Subnets hinaufugen Pvd) () IP-dresse im Projekt einstelle IP-dresse: 19216	m 69.111					
Kataloginformation PROFIETS-Christikelle (X1) Aligenein Ethermet-Messen Schnittstellen-Optionen Medienredundanz Taktynchronisation e chruteiterinstellungen IO-3/Mus Prot 1- Rud S (X1 P1 R) Prot 2- Rud S (X1 P1 R) Alignerin	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz: Internet Protocol Version 4 (I	PNIE_1 Treves Subnets hinzufügen Pvd) ③ IP-Adresse im Projekt einstelle IP-Adresse: Subnetmaske: 255-25	n 68 . 1 11 55 . 25 . 0					
Kataloginformation PROPERTS-christikelle (211) Aligemein Ethemskiderstein Schnitzellen-Optionen Medienredundanz Tatstypchronisation – Echtrail-Einstellungen IO-Sylus – Prost - Rudd (211 PH) – Prost - Rudd (211 P	Schnittstelle vernetzt mit Subretz Internet Protocol Version 4 (i	PNIE_1 Herves Submets hinzufugen Prvd) IP-Adresse im Projekt einstelle IP-Adresse: 19-2 16 Submetzmaske: 255.25 RouterFinstellungen mit No-Co	n 68. 1 11 55 . 255 . 0 ontroller synchronisieren	_		•		
Kataloginformation PROPERS-Charlinstelle (X1) Aligemein Ethermeskidessen Schnittstellen-Optionen Medienredundanz Tatstypchronistation - Echtzeit-Einstellungen 10/03/Var Port 1 - Ruls (X1 P2 R) Aligemein Portverschaftung Portverschaftung Portverschaftung	Schnittstelle vernetzt mit Sobnetz: Internet Protocol Version 4 ()	Polic_1 Texes Subnets Incodigen Pol Imidease in Projekt einstelle Budnetsmaske: Subnettmaske: Subnettmaske: <t< td=""><td>n 68 . 1 11 55 . 255 . 0 ontroller synchronisieren</td><td>_</td><td></td><td>×</td><td></td><td></td></t<>	n 68 . 1 11 55 . 255 . 0 ontroller synchronisieren	_		×		
Katalogadomakon Kotalogadomakon Aligenen Ethenestelekter Schöttistelekter Schöttistelekter Nedernesbuddet Tatsprechenskapn Polyka Port I-kets [XI P1 N] Aligenein Port-Späce P	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz: Internet Protocol Version 4 ()	Plate_1 Terues Subnets Insurfigen Pr4 IPAdresse in Projekt einstelle IPAdresse in State Subnettmaske: 255_25 Roteter-Unstellungen mit IGG Roteter-Antensen Boater-Antensen Boater-Antensen	n 68 . 1 11 55 . 255 . 0 ontroller synchronisieren 0 0 0	_		×		
Katalogulomation Katalogulomation Alignmenia Schmitter Schmitter [1] Alignmenia Schmitter Schmitter Schmitter Schmitter Schmitter Schmitter Schmitter Schmitter Schmitter Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Mathematics Schmitter Prost-Schmitter Prost-Schmitter Schmitter Prost-Schmitter Schmitter Prost-Sc	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz: Internet Protocol Version 4 ()	Hote_1 Tercer: Submets Insulfupen Prv4 IP Indexses im Projekt einstellie IP Indexses: 195_12 Submettmakk: 1255_25 Router-GlossBurgen mit IO Co.	n 68 1 . 11 55 . 255 . 0 ontroller synchronisieren 0 0 it am Gerät erfauben	_		×		
Katalogohomikon Katalogohomikow Rohniet-Schneise (k. 21) Alignenia Ethermet-Schulenenia Interferent Cophonenia Medieren Hundrich Partinet Schulenenia Partinet Schulenen	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz: Internet Protocol Version 4 () PROFINET	Puilt_1 Texes Submits Innulligen Mod IPAdresse in Projekt einstelle IPAdresse: Submetmaske: Submetmaske: Router Vernenden Router Vernenden Router vernenden	n 69 . 1 . 11 53 . 355 . 0 ontoller synchronisieren 0 0 0 t am Gerät erlauben	_		×		
Katalopinoma kon (2004): 12-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0-0	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz Internet Protocol Version 4 () PROFINET	Puilt_1 Terues Submits Investigen Puilt IPuidresse	n 49 1 11 55 255 0 o o kam Gette risuben	-		×		
Katalopaforna son (2014):ES-chortes (2014) Algenera Ellemento (2014) • Chortes Alexa Control Mellemento (2014) • Extrate (Arcellungen 10-24/bat • Extrate (Arcellungen 10-24/bat • Port - S-465 (21 P. II) • Port-S-20 hang Port-optionen Letentification & Maintenance	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz Internet Protocol Version 4 () PROFINET	Prote_1 Texes Subrets Innotifigen PAdress in Projekt einstelle IPAdresse in Stole	an 69 1 11 55 25 0 ontoiler synchroniseen 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	_		×		
Katalopahana son Katalopahana son Katalopahana son Katalopahanana Katalopahanana Katalopahanana Katalopahanana Katalopahanana Katalopahanana Katalopahanana Katalopahanana Katalopahanana Katalopahananana Katalopahananana Katalopahananananan	Schnittstelle vernetzt mit Subnetz Internet Protocol Version 4 () PROFINET PROFINET	Fuit_1 Terues Suborts Innulligen Indiresse in Projekt einstelle Indiresse in Solder Subderstmiske: State evenden Indiresse in Gester Noter evenden Indiresse der Indiresse der Richter PROFIEl/Ceditename autom einmach 11	n 49.1.11 59.251.0 ontroller synchronisien 10.0 tam Greit erlauben atsich genetieren					

Antrieb konfigurieren



- Ist der Antrieb mit Logik-Spannung versorgt und mit dem PC-Ethernet verbunden kann der Antrieb entsprechend den zuvor gewählten IP-Adressen und Profinet-Namen eingestellt werden
- Unter Online-Zugänge und der jeweiligen -PC-Ethernetkarte kann man nach erreichbare Teilnehmer suchen, es werden alle erreichbare Teilnehmer angezeigt



- Jetzt wählt man den zu konfigurierenden Antrieb aus, in dem man auf Online&Diagnose klickt
- Unter Funktionen kann man jetzt die IP-Adresse und den Namen einstellen:

Projektnavigation	Online-Zugänge → Realtek PCle		
Geräte Anlagenobiekte			
PO mageneojence	Tiannose	han film and an find and dear the	
Ablauf [P8] Ablauf [P	Diagnose Aligementation Aligementation Analysis ProprietSchrödenstelle [k1] Franktionen	PCPKET-Gerietmanne vergeben PCPKET-Gerietmanne vergeben PCPKET-Gerietmanne vergeben PCPKET-Gerietmanne vergeben PCPKET-Gerietmanne vergeben PCPKET-Gerietmanne vergeben PCPKET-Gerietmanne vergeben PCPKET-Gerietmanne vergeben PCPKET-Gerietmanne vergeben <th></th>	

Funktionsbaustein fbColibriServoXL/7/6

4. Funktionsbaustein aus Beispiel herauskopieren und in eigenes Projekt einfügen



Wichtigste Einstellung ist die Verbindung zum E/A-Modul des zu bedienenden Antriebes über die Angabe der HW-Kennung des HW-Submoduls der 16 Bytes E/A.Diese kann man einfach mit Doppelklick auf den fb-Eingang auswählen: hier z.B. "esimot_11~16Bytes_E_A_1"





Oder man findet diese auch in der Geräteansicht, durch anklicken des Submoduls in der Geräteübersicht und dann unter Systemkonstanten:

Siemens - C:\Users\m.mueller\Documents\Auto	matisierung\esimotBeispielColibri6u7neu\esimotBeispielColibri6u7neu _	×.
Projekt Bearbeiten Ansicht Einfügen Online	Extras Werkzeuge Fenster Hilfe Tetalkulatorated Automation	
📑 📑 🔒 Projekt speichern 📑 🐰 🟥 🚡 🗙 🕨	S)ま (学生 音 🗓 🗓 🗑 🔄 🖉 Online verbinden 🦉 Online-Verbindung trennen 🏭 📴 🕞 🗶 🚽 🔡 🔯 🖉 Online Verbindung trennen	
Projektnavigation	□ 4 esimotBeispielColibri6u7neu > Nicht gruppierte Geräte > esimot 11 [esiMot]@≣X Hardware-Katalog @□ >	T
Geräte Anlagenobjekte	a Topologiesicht 👗 Netzsicht 👖 Gerätesicht Optionen 📔	8
E	🔟 🛣 🛃 🛃 💼 simot_11 [esiMot] 🔹 🛄 🖾 🛄 🔍 2	
2	🔼 🗠 🗸 Katalog	ţ,
🗧 💌 🛅 esimotBeispielColibri6u7neu	= Suchen> Fill and Fill	
Neues Gerät hinzufügen		5
Geräte & Netze	inder	÷
PLC_1 [CPU 1212C AC/DC/Rly]		4
Gerätekonfiguration		Ц
& Online & Diagnose		9
Programmbausteine		2
Neuen Baustein hinzutügen		ġ.
Main (UB1)		4
ColibriSeptoVI (7/6 [EP1]		5
Ablauf DR [DR2]	l'entre la constante de la const	1
= fbColibriSeproXL/7/6_DB [DB4]		۲
HM [DB1]		2
 R Systembausteine 		1
Programmressourcen		
▼ Technologieobiekte		
Neues Objekt hinzufügen		
Externe Quellen	K III >>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>	٦
PLC-Variablen		5
alle Variablen anzeigen	Geräteübersicht	Ë.
🐕 Neue Variablentabelle hinzufügen	Modul Bauor, Steck, E-Adress, A-Adress, Typ Artikel-Nr.	1
💥 Standard-Variablentabelle [36]	▼ esimot 11 0 0 esiMot esiMot	1
C PLC-Datentypen	PNHO 0 0X1 esimot	1
Beobachtungs- und Forcetabellen	16 Bytes E/A, 1 0 1 8499 8095 16 Bytes E/A	Щ
Online-Sicherungen		8
Traces		2
Geräte-Proxy-Daten	🔽 16 Bytes K/A_1 [16 Bytes K/O] 😨 Eigenschaften 🚺 Info 🚯 📡 Diagnose 📑 🖃 🔫	È.
✓ Detailansicht	Alloemein IO-Variablen Systemkonstanten Texte	1
	Hardware-Systemionstanten and	ii.
	Internet of the second se	
	Province 11.16 Puter E & 1 Unit Cubildedule 195 Prof. 1	
Name		
	< Information	
Portalansicht Dersicht	esimot 11 😹 Main (OB1) 💥 Standard-Va 🖞 Online & Dia 📑 fbColibriServ 🎂 fbColibriServ	



5. Ansteuern des FB's

Der Funktionsbaustein unterstützt folgende Funktionen:

- 1. Enable
- 2. Sofortstopp
- 3. Homing
- 4. Positionierung relativ/absolut
- 5. Tipp+/Tipp-
- 6. Stromregler mit Prozentvorgabe und Drehzahllimit
- 7. Stromregler mit Amperevorgabe und Drehzahllimit
- 8. Drehzahlregler mit einstellbarem Stromlimit
- 9. Einzelparameter lesen/Schreiben
- 10. Fehler quittieren

Der FB verfügt über folgende Eingänge über die der jeweilige Operation Mode gestartet und parametriert werden kann:

	%D *fbColibri 7/6_		
	%FI fbColibriSe	B1 ervoXL/7/6"	
	EN		
277			
"X-Achse~16_			
Bytes_E_A_1"	hwioiAddress		
false —	bEnable		
false —	bSofortStopp		
talse —	bResetErr		
talse —	bStart_Homing		
6 ls 0	RefMode		
false -	bStart_Pos		
0	DPOSREI		
16#0	si5250iiros		
16#0	waccPos		
16#0	WDECPos		
false —	bStart Jog+	iioCommError	0
false —	bStart Jog-	bEnabled	false
	hStart Strom	bFaultAktiv	false
false —	RegProz	bSTOAktiv	false
0 —	si16SollProz	bMotorLaeuft	— false
	bStart Strom	bRefAktiv	— false
false —	RegAmp	bRefOk	— false
0 —	si16SollAmp	bPosAktiv	— false
0 —	ui16DrehzLimit	bInPosition	- false
false —	bStart_DrzReg	bJog+Aktiv	- false
0 —	si32SollDrz	bJog-Aktiv	false
16#0 —	wAccDecSoll	Aktiv	false
0 —	si16iLim	bStromRegAktiv	false
fa la a	bStart_Login	bylststrom	16#0
laise -	Paramwrite	si32AktuellePos	- 0
false	bStart_Write	si16Speed	- 0
0	si32ParNoW	byBetriebsart ·	- 16#0
0 —	si32ParValue	byErrStatus	- 16#0
	hStart Read	si32ParNoRead	-0
false —	Param	Read	0
0 —	si32ParNoR	ENO	_



Bedeutung der Eingänge

Eingang:	Тур:	Bedeutung	Wertebereich					
hwioiAddress	HW_IO	Adresse des E/A Submoduls						
Steuereingänge mit höchster Priorität:								
bEnable	BOOL	Statisches Signal: FALSE = Regler Aus TRUE = Regler AKTIV Bei Antrieben mit STO- Funktion ist darauf zu achten, dass das Enable erst anliegt wenn beide STO-Kanäle vorhanden sind, ansonsten kann der Antrieb nicht enabled werden.	01					
bSofortStopp	BOOL	Statisches Signal: FALSE = normale Fahrt möglich TRUE = Stoppt den Antrieb mit der Notrampe	01					
bStartQuittErr	Bool	Fehler quittieren 0- nicht aktiv 1- Fehler quittieren	01					

Steuereingänge mit gleichwertiger Priorität

Folgende Besonderheiten sind hierbei zu beachten:

- Eine Steuereingangsfunktion kann nur gestartet werden, wenn der Motor fehlerfrei und enabled ist
- es kann immer nur ein Steuerbefehl aktiv sein
- mehrere aktive Steuersignale gleichzeitig führen zum Fehler/Stop. Um aus diesem Fehler herauszukommen, müssen alle Steuereingänge auf FALSE zurückgesetzt werden.
- Die Steuereingänge beginnen immer mit bStart_...
- Alle Steuereingänge sind statische Signale, d.h. wird während eine Fahrt/Funktion der Steuereingang zurückgenommen, wird das Kommando abgebrochen und der Antrieb ggf. gestoppt
- Jedem Steuereingang folgen die zugehörigen Parameter(blau)

bStartRef	BOOL	Steuereingang zum Starten der Homingfunktion O- nicht aktiv 1- Start Homing	01
iRefMode	INT	Homingmethode siehe Handbuch	-334
bStartPos	BOOL	Positionierung O- nicht aktiv 1- Start Positionierung (Dauersignal, muss während Positionierung anliegen)	01
bPosRel	Bool	0 = Absolut Positionierung 1 = Relativ Positionierung	01
si32SollPos	DINT	Zielposition in Inkrementen	+- 2147483648



wSpeedPos	Word	Positioniergeschwindigkeit	0-3000
			[U/min]
wAccPos	Word	Rampenzeit Beschleunigung	1010000 [ms]
wDECPos	Word	Rampenzeit Verzögerung	1010000 [ms]
bStart_Jog+	BOOL	Jog+	01
		0- nicht aktiv	
		1- Jog+	
		Fahrparameter können im	
		Servolink unter Handbetrieb	
		eingestellt werden	
bStart_Jog-	BOOL	Jog-	01
		0- nicht aktiv	
		1- Jog+	
		Fahrparameter können im	
		Servolink unter Handbetrieb	
		eingestellt werden	
bStart_StromRegProz	BOOL	Stromregelbetrieb mit	01
		Prozentangabe,	
		drehzahlbegrenzt	
		0- nicht aktiv	
		1- Stromreglbetrieb aktiv	
si16SollProz	INT	Stromwert in Prozent in Bezug	-100+100 [%]
		auf 14 A	
bStart_StromRegAmp	BOOL	Stromregelbetrieb mit	01
		Stromangabe,	
		drehzahlbegrenzt	
		0- nicht aktiv	
		1- Stromreglbetrieb aktiv	
si16SollAmp	INT	Stromwert in 0,1A	-140+140 [0,1A]
ui16DrehzLimit	UINT	Drehzahllimit für	[0-3000U/min]
		StromRegProz und	
		StromRegAmp	
bStart_DrzReg	Bool	Drehzahlregung mit	
		Strombegrenzung	
		0- nicht aktiv	
		1- Drehzahlregler aktiv	
si32SollDrz	DINT	Sollwertvorgabe	-10000 +10000
		Drehzahlregler	
wAccDecSoll	WORD	Beschleunigungsrampe	10-10000 [ms]
si16iLim	INT	Stromlimit	-32767Motor-
		> 0 Wert setzen [0.1A]	Impulsstrom
hCtout LoginDensell(")	Deel		0.1
DStart_LoginParamWrite	ROOI	Bevor Parameter	01
		können muss einmelig im	
		Retriebezyklus das Login	
	1	Doutobazykius uas LUyili	
1		gesendet werden	
		gesendet werden 0- nicht aktiv	

Dieses Dokument gilt nur als Beispiel zum einfacheren Verständnis bei der Inbetriebnahme.



bStart_WriteParam	Bool	Parameter Schreiben O- nicht aktiv 1- Startet Parameter schreiben Bei erfolgreichem Schreiben werden die Werte an den Bausteinausgängen angezeigt: si32ParNoRead si32ParValueRead	01
si32ParNoW	DINT	Parameternummer, die geschrieben werden soll	Siehe Handbuch Kapitel Parameter
si32ParValue	DINT	Parameterwert	Siehe Handbuch Kapitel Parameter
bStart_ReadParam	Bool	Parameter Lesen 0- nicht aktiv 1- Startet Parameter lesen Ausgabe der Werte an den Bausteinausgängen: si32ParNoRead si32ParValueRead	01
si32ParNoR	DINT	Parameternummer, die ausgelesen werden soll	Siehe Handbuch Kapitel Parameter

Bedeutung der Ausgänge

Name	Datentyp	Beschreibung	Wertebereich
iioCommError	Int	Kommunikationsfehler	DP communication error (return value of DPxx_DAT())
bEnabled	Bool	True, wenn enabled	01
bFaultAktiv	Bool	True, wenn Fehler aktiv	01
bSTOAktiv	Bool	True wenn STO ausgelöst	01
bMotorLaeuft	Bool	True wenn Motor sich bewegt	01
bRefAktiv	Bool	True wenn eine Referenzfahrt aktiv	01
bRefOk	Bool	True wenn der Motor eine gültige Referenz hat	01
bPosAktiv	Bool	True wenn eine Positionierung aktiv	01
bInPosition	Bool	True wenn eine Position erreicht wurde	01
bJog+Aktiv	Bool	True wenn Jog + aktiv	01
bJog-Aktiv	Bool	True wenn Jog + aktiv	01

Dieses Dokument gilt nur als Beispiel zum einfacheren Verständnis bei der Inbetriebnahme.



bDrehzahlRegAktiv	Bool	True wenn Drehzahlregler aktiv	01
bStromRegAktiv	Bool	True wenn Stromregler aktiv	01
bylststrom	BYTE	Aktueller Iststrom 0,1A	-140140
si 32 Aktuelle Pos	DInt	Aktuelle Position in inkr	+- 2147483648
si16Speed	INT	Aktuelle Geschwindigkeit	010000 [U/min]
byBetriebsart	BYTE	Aktuelle Betriebsart	
byErrStatus	BYTE	Aktuelles Errorstatus Byte	
si 32 Par No Read	DINT	Ausgelesene oder geschriebene	
		Parameter Nummer	
si32ParValueRead	DINT	Ausgelesener oder geschriebener	
		Parameterwert	