



## ACTIVE CUBE

Erweiterungsmodul EM-RES-03  
Frequenzumrichter 230 V / 400 V





## Allgemeines zur Dokumentation

Die vorliegende Ergänzung der Betriebsanleitung ist für die Frequenzumrichter der Gerätereihe ACU 201 und ACU 401 gültig. Die zur Montage und Anwendung des Erweiterungsmoduls EM-RES-03 notwendigen Informationen sind in dieser Anleitung dokumentiert.

Die Anwenderdokumentation ist zur besseren Übersicht entsprechend den kundenspezifischen Anforderungen an den Frequenzumrichter strukturiert.

### Kurzanleitung

Die Kurzanleitung beschreibt die grundlegenden Schritte zur mechanischen und elektrischen Installation des Frequenzumrichters. Die geführte Inbetriebnahme unterstützt bei der Auswahl notwendiger Parameter und der Softwarekonfiguration des Frequenzumrichters.

### Betriebsanleitung

Die Betriebsanleitung dokumentiert die vollständige Funktionalität des Frequenzumrichters. Die für spezielle Anwendungen notwendigen Parameter zur Anpassung an die Applikation und die umfangreichen Zusatzfunktionen sind detailliert beschrieben.

### Anwendungshandbuch

Das Anwendungshandbuch ergänzt die Dokumentation zur zielgerichteten Installation und Inbetriebnahme des Frequenzumrichters. Informationen zu verschiedenen Themen im Zusammenhang mit dem Einsatz des Frequenzumrichters werden anwendungsspezifisch beschrieben.

### Installationsanleitung

Die Installationsanleitung beschreibt die Installation und Anwendung von Geräten, ergänzend zur Kurzanleitung oder Betriebsanleitung.

Die Dokumentation und zusätzliche Informationen können Sie über die örtliche Vertretung der Firma BONFIGLIOLI anfordern.

Folgende Piktogramme und Signalworte werden in der Dokumentation verwendet:



#### Gefahr!

bedeutet unmittelbar drohende Gefährdung. Tod, schwerer Personenschaden und erheblicher Sachschaden werden eintreten, wenn die Vorsichtsmaßnahme nicht getroffen wird.



#### Warnung!

kennzeichnet eine mögliche Gefährdung. Tod, schwerer Personenschaden und erheblicher Sachschaden können die Folge sein, wenn der Hinwestext nicht beachtet wird.



#### Vorsicht!

weist auf eine unmittelbar drohende Gefährdung hin. Personen- oder Sachschaden kann die Folge sein.

#### Achtung!

weist auf ein mögliches Betriebsverhalten oder einen unerwünschten Zustand hin, der entsprechend dem Hinwestext auftreten kann.

#### Hinweis

kennzeichnet eine Information, die Ihnen die Handhabung erleichtert und ergänzt den entsprechenden Teil der Dokumentation.



**Warnung!** Bei der Installation und Inbetriebnahme die Hinweise der Dokumentation beachten. Sie, als qualifizierte Person, müssen vor Beginn der Tätigkeit die Dokumentation sorgfältig gelesen und verstanden haben. Die Sicherheitshinweise beachten. Für die Zwecke der Anleitung bezeichnet „qualifizierte Person“ eine Person, welche mit der Aufstellung, Montage, Inbetriebsetzung und dem Betrieb der Frequenzumrichter vertraut ist und über die ihrer Tätigkeit entsprechende Qualifikation verfügt.

## INHALTSVERZEICHNIS

<b>1 Allgemeine Sicherheits- und Anwendungshinweise .....</b>	<b>4</b>
<b>1.1 Allgemeine Hinweise .....</b>	<b>4</b>
<b>1.2 Bestimmungsgemäße Verwendung .....</b>	<b>5</b>
<b>1.3 Transport und Lagerung .....</b>	<b>5</b>
<b>1.4 Handhabung und Aufstellung .....</b>	<b>5</b>
<b>1.5 Elektrischer Anschluss .....</b>	<b>6</b>
<b>1.6 Betriebshinweise .....</b>	<b>6</b>
<b>1.7 Wartung und Instandhaltung .....</b>	<b>6</b>
<b>2 Einleitung .....</b>	<b>7</b>
<b>3 Technische Daten des Erweiterungsmoduls EM-RES-03 .....</b>	<b>8</b>
<b>4 Installation des Erweiterungsmoduls EM-RES-03 .....</b>	<b>9</b>
<b>4.1 Allgemeines .....</b>	<b>9</b>
<b>4.2 Mechanische Installation .....</b>	<b>9</b>
<b>4.3 Elektrische Installation .....</b>	<b>11</b>
4.3.1 Blockschatzbild .....	11
4.3.2 Steuerklemmen .....	12
<b>5 Systembus-Schnittstelle .....</b>	<b>14</b>
<b>5.1 Busabschluss .....</b>	<b>14</b>
<b>5.2 Leitung .....</b>	<b>15</b>
<b>5.3 Steuerklemme X410B .....</b>	<b>15</b>
<b>5.4 Baudrateneinstellung/Leitungslängen .....</b>	<b>16</b>
<b>5.5 Einstellung Knotenadresse .....</b>	<b>16</b>
<b>5.6 Funktionaler Überblick .....</b>	<b>17</b>
<b>5.7 Netzwerkmanagement .....</b>	<b>17</b>
5.7.1 SDO-Kanäle (Parameterdaten) .....	18
5.7.2 PDO-Kanäle (Prozessdaten) .....	18
<b>5.8 Master-Funktionalität .....</b>	<b>19</b>
5.8.1 Boot-Up-Sequenz steuern, Netzwerkmanagement .....	19
5.8.2 SYNC-Telegramm, Erzeugung .....	21
5.8.3 Emergency-Message, Reaktion .....	22
5.8.4 Client-SDO (Systembus-Master) .....	23
<b>5.9 Slave-Funktionalität .....</b>	<b>24</b>
5.9.1 Boot-Up-Sequenz, Netzwerkmanagement .....	24
5.9.1.1 Boot-Up-Meldung .....	24
5.9.1.2 Zustandssteuerung .....	24
5.9.2 SYNC-Telegramm bearbeiten .....	25
5.9.3 Emergency-Message, Störungsabschaltung .....	26
5.9.4 Server-SDO1/SDO2 .....	27
<b>5.10 Kommunikationskanäle, SDO1/SDO2 .....</b>	<b>29</b>
5.10.1 SDO-Telegramm (SDO1/SDO2) .....	29
5.10.2 Kommunikation über Feldbusanschaltung (SDO1) .....	31
5.10.2.1 Profibus-DP .....	31
5.10.2.2 RS232/RS485 mit VECTRON-Bus-Protokoll .....	31

<b>5.11 Prozessdatenkanäle, PDO.....</b>	<b>33</b>
5.11.1 Identifizierung der Prozessdatenkanäle .....	33
5.11.2 Betriebsarten des Prozessdatenkanäls .....	34
5.11.3 Timeoutüberwachung des Prozessdatenkanäls .....	35
5.11.4 Kommunikationsbeziehungen der Prozessdatenkanäle .....	36
5.11.5 Virtuelle Verknüpfungen .....	37
5.11.5.1 Eingangsparameter der TxPDO's für zu sendende Daten .....	40
5.11.5.2 Quellen-Nummern der RxPDO's für empfangene Daten .....	42
5.11.5.3 Beispiele für virtuelle Verknüpfungen .....	43
<b>5.12 Kontrollparameter .....</b>	<b>44</b>
<b>5.13 Handhabung der Parameter des Systembus .....</b>	<b>45</b>
<b>5.14 Hilfsmittel .....</b>	<b>47</b>
5.14.1 Definition der Kommunikationsbeziehungen .....	48
5.14.2 Erstellung der virtuellen Verknüpfungen .....	49
5.14.3 Kapazitätsplanung des Systembus .....	50
<b>6 Steuereingänge und Ausgänge .....</b>	<b>52</b>
<b>6.1 Analogeingang EM-S1INA.....</b>	<b>52</b>
6.1.1 Allgemeines.....	52
6.1.2 Kennlinie.....	52
6.1.3 Betriebsarten.....	53
6.1.3.1 Beispiele.....	53
6.1.4 Skalierung.....	56
6.1.5 Toleranzband und Hysteresis .....	57
6.1.6 Stör- und Warnverhalten .....	58
6.1.7 Abgleich.....	59
6.1.8 Filterzeitkonstante .....	59
<b>6.2 Digitalausgänge EM-S1OUTD und EM-S2OUTD .....</b>	<b>60</b>
6.2.1 Allgemeines.....	60
6.2.2 Betriebsarten.....	60
6.2.3 Feststellwerte und Festwertumschaltung.....	60
<b>6.3 Digitaleingänge EM-SxIND .....</b>	<b>61</b>
<b>6.4 Resolvereingang EM-RES.....</b>	<b>62</b>
6.4.1 Offset .....	62
6.4.2 Drehzahlwertquelle .....	65
6.4.3 Auswertung .....	65
<b>6.5 Frequenz- und Prozentsollwertkanal .....</b>	<b>65</b>
<b>6.6 Istwertanzeige.....</b>	<b>65</b>
<b>6.7 Status der Digitalsignale .....</b>	<b>66</b>
<b>6.8 Motortemperatur .....</b>	<b>67</b>
<b>7 Parameterliste.....</b>	<b>68</b>
<b>7.1 Istwertmenü (VAL).....</b>	<b>68</b>
<b>7.2 Parametermenü (PARA) .....</b>	<b>68</b>
<b>8 Anhang .....</b>	<b>70</b>
<b>8.1 Fehlermeldungen .....</b>	<b>70</b>

## 1 Allgemeine Sicherheits- und Anwendungshinweise

Die vorliegende Dokumentation wurde mit größter Sorgfalt erstellt und mehrfach ausgiebig geprüft. Aus Gründen der Übersichtlichkeit konnten nicht sämtliche Detailinformationen zu allen Typen des Produkts und auch nicht jeder denkbare Fall der Aufstellung, des Betriebes oder der Instandhaltung berücksichtigt werden. Sollten Sie weitere Informationen wünschen, oder sollten besondere Probleme auftreten, die in der Dokumentation nicht ausführlich genug behandelt werden, können Sie die erforderliche Auskunft über die örtliche Vertretung der Firma BONFIGLIOLI anfordern. Außerdem weisen wir darauf hin, dass der Inhalt dieser Dokumentation nicht Teil einer früheren oder bestehenden Vereinbarung, Zusage oder eines Rechtsverhältnisses ist oder dieses abändern soll. Sämtliche Verpflichtungen des Herstellers ergeben sich aus dem jeweiligen Kaufvertrag, der auch die vollständige und allein gültige Gewährleistungsregelung enthält. Diese vertraglichen Gewährleistungsbestimmungen werden durch die Ausführung dieser Dokumentation weder erweitert noch beschränkt.

Der Hersteller behält sich das Recht vor, Inhalt und Produktangaben sowie Auslassungen in der Betriebsanleitung ohne vorherige Bekanntgabe zu korrigieren, bzw. zu ändern und übernimmt keinerlei Haftung für Schäden, Verletzungen bzw. Aufwendungen, die auf vorgenannte Gründe zurückzuführen sind.

### 1.1 Allgemeine Hinweise



**Warnung!** BONFIGLIOLI VECTRON Frequenzumrichter führen während des Betriebes ihrer Schutzart entsprechend hohe Spannungen, treiben bewegliche Teile an und besitzen heiße Oberflächen.

Bei unzulässigem Entfernen der erforderlichen Abdeckungen, bei unsachgemäßem Einsatz, bei falscher Installation oder Bedienung, besteht die Gefahr von schweren Personen- oder Sachschäden.

Zur Vermeidung dieser Schäden darf nur qualifiziertes Fachpersonal die Arbeiten zum Transport, zur Installation, Inbetriebnahme, Einstellung und Instandhaltung ausführen. Die Normen EN 50178, IEC 60364 (Cenelec HD 384 oder DIN VDE 0100), IEC 60664-1 (Cenelec HD 625 oder VDE 0110-1), BGV A2 (VBG 4) und nationale Vorschriften beachten. Qualifizierte Personen im Sinne dieser grundsätzlichen Sicherheitshinweise sind Personen, die mit Aufstellung, Montage, Inbetriebsetzung und Betrieb von Frequenzumrichtern und den möglichen Gefahrenquellen vertraut sind sowie über die ihrer Tätigkeit entsprechenden Qualifikationen verfügen.

## 1.2 Bestimmungsgemäße Verwendung



**Warnung!** Die Frequenzumrichter sind elektrische Antriebskomponenten, die zum Einbau in industrielle Anlagen oder Maschinen bestimmt sind. Die Inbetriebnahme und Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebs ist solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine den Bestimmungen der EG-Maschinenrichtlinie 98/37/EWG und EN 60204 entspricht. Gemäß der CE-Kennzeichnung erfüllen die Frequenzumrichter die Anforderungen der Niederspannungsrichtlinie 73/23/EWG und entsprechen der Norm EN 50178 / DIN VDE 0160 und EN 61800-2. Die Verantwortung für die Einhaltung der EMV-Richtlinie 89/336/EWG liegt beim Anwender. Frequenzumrichter sind eingeschränkt erhältlich und als Komponenten ausschließlich zur professionellen Verwendung im Sinne der Norm EN 61000-3-2 bestimmt.

Mit der Erteilung des UL-Prüfzeichens gemäß UL508c sind auch die Anforderungen des CSA Standard C22.2-No. 14-95 erfüllt.

Die technischen Daten und die Angaben zu Anschluss- und Umgebungsbedingungen müssen dem Typenschild und der Dokumentation entnommen und unbedingt eingehalten werden. Die Anleitung muss vor Arbeiten am Gerät aufmerksam gelesen und verstanden worden sein.

## 1.3 Transport und Lagerung

Den Transport und die Lagerung sachgemäß in der Originalverpackung durchführen. Nur in trockenen, staub- und nässegeschützten Räumen, mit geringen Temperaturschwankungen lagern. Die klimatischen Bedingungen nach EN 50178 und die Kennzeichnung auf der Verpackung beachten. Die Lagerdauer, ohne Anschluss an die zulässige Nennspannung, darf ein Jahr nicht überschreiten.

## 1.4 Handhabung und Aufstellung



**Warnung!** Beschädigte oder zerstörte Komponenten dürfen nicht in Betrieb genommen werden, da sie Ihre Gesundheit gefährden können.

Den Frequenzumrichter nach der Dokumentation, den Vorschriften und Normen verwenden. Sorgfältig handhaben und mechanische Überlastung vermeiden. Keine Bauelemente verbiegen oder Isolationsabstände ändern. Keine elektronischen Bauelemente und Kontakte berühren. Die Geräte enthalten elektrostatisch gefährdete Bauelemente, die durch unsachgemäße Handhabung leicht beschädigt werden können. Bei Betrieb von beschädigten oder zerstörten Bauelementen ist die Einhaltung angewandter Normen nicht gewährleistet. Warnschilder am Gerät nicht entfernen.

## 1.5 Elektrischer Anschluss



**Warnung!** Vor Montage- und Anschlussarbeiten den Frequenzumrichter spannungslos schalten. Die Spannungsfreiheit prüfen.

Spannungsführende Anschlüsse nicht berühren, da die Kondensatoren aufgeladen sein können.

Die Hinweise in der Betriebsanleitung und die Kennzeichnung des Frequenzumrichters beachten.

Bei Tätigkeiten am Frequenzumrichter die geltenden Normen BGV A2 (VBG 4), VDE 0100 und andere nationale Vorschriften beachten. Die Hinweise der Dokumentation zur elektrischen Installation und die einschlägigen Vorschriften beachten. Die Verantwortung für die Einhaltung und Prüfung der Grenzwerte der EMV-Produktnorm EN 61800-3 drehzahlveränderlicher elektrischer Antriebe liegt beim Hersteller der industriellen Anlage oder Maschine.

Die Dokumentation enthält Hinweise für die EMV-gerechte Installation. Die an den Frequenzumrichter angeschlossenen Leitungen dürfen, ohne vorherige schaltungs-technische Maßnahmen, keiner Isolationsprüfung mit hoher Prüfspannung ausgesetzt werden.

## 1.6 Betriebshinweise



**Warnung!** Der Frequenzumrichter darf alle 60 s an das Netz geschaltet werden. Dies beim Tippbetrieb eines Netzschutzes berücksichtigen. Für die Inbetriebnahme oder nach Not-Aus ist einmaliges direktes Wiedereinschalten zulässig.

Nach einem Ausfall und Wiederanliegen der Versorgungsspannung kann es zum plötzlichen Wiederanlaufen des Motors kommen, wenn die Auto-startfunktion aktiviert ist.

Ist eine Gefährdung von Personen möglich, muss eine externe Schaltung installiert werden, die ein Wiederanlaufen verhindert.

Vor der Inbetriebnahme und Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebs alle Abdeckungen anbringen und die Klemmen überprüfen. Zusätzliche Überwachungs- und Schutzeinrichtungen gemäß EN 60204 und den jeweils gültigen Sicherheitsbestimmungen kontrollieren (z. B. Gesetz über technische Arbeitsmittel, Unfallverhütungsvorschriften usw.).

Während des Betriebes dürfen keine Anschlüsse vorgenommen werden.

## 1.7 Wartung und Instandhaltung



**Warnung!** Unbefugtes Öffnen und unsachgemäße Eingriffe können zu Körperverletzung bzw. Sachschäden führen. Reparaturen der Frequenzumrichter dürfen nur vom Hersteller bzw. von ihm autorisierten Personen vorgenommen werden. Schutzeinrichtungen regelmäßig überprüfen.

## 2 Einleitung

Das vorliegende Dokument beschreibt die Möglichkeiten und Eigenschaften des Erweiterungsmoduls EM-RES-03 für die Frequenzumrichter der Gerätreihe ACU.

**Hinweis:** Dieses Dokument beschreibt ausschließlich das Erweiterungsmodul EM-RES-03. Es ist nicht als Grundlageninformation zum Betrieb der Frequenzumrichter der Gerätreihe ACU zu verstehen.

**Hinweis:** Das Erweiterungsmodul EM-RES-03 kann nur bei Frequenzumrichtern der Gerätreihe ACU verwendet werden. Für die Gerätreihe ACT ist dieses Erweiterungsmodul **nicht** geeignet.

Das Erweiterungsmodul EM-RES-03 ist eine optionale Hardwarekomponente zur Erweiterung der Funktionalität des Frequenzumrichters. Es ermöglicht den Datenaustausch innerhalb eines Netzwerks und zwischen den direkt angeschlossenen Komponenten wie Steuer- und Regelungsgliedern.

Das Erweiterungsmodul EM-RES-03 erweitert die Funktionalität der Frequenzumrichter der Gerätreihe ACU um folgende zusätzliche Funktionen:

- **Systembus CAN**  
(Can-Schnittstelle ISO-DIS 11898, CAN High Speed, max. 1 MBaud)
- **Analogeingang**  
(zweiter bipolarer Analogeingang)
- **Resolvereingang inklusive PTC-Auswertung über SubD-9 Buchse**
- **drei Digitaleingänge**
- **zwei Digitalausgänge**
- **Spannungsausgang DC-24 V**

**Hinweis:** Das Erweiterungsmodul EM-RES-03 ist dem Frequenzumrichter als separate Komponente beigelegt und muss vom Anwender montiert werden. Dies ist im Kapitel „Mechanische Installation“ beschrieben.

Durch den modularen Aufbau der Frequenzumrichter der Gerätreihen ACU kann das Erweiterungsmodul einfach durch Aufstecken werkzeugfrei montiert werden.



Die ebenfalls steckbaren Anschlussklemmen des Erweiterungsmoduls ermöglichen die funktionssichere und wirtschaftliche Gesamtmontage.

**Hinweis:** Das Erweiterungsmodul EM-RES-03 unterscheidet sich in der Resolverauswertung von den Erweiterungsmodulen EM-RES-01 und EM-RES-02. Die Frequenz des Erregersignals ist fest auf 8 kHz eingestellt. Dieses Modul ist für BONFIGLIOLI Motoren der Typen BCR und BTD geeignet.

### 3 Technische Daten des Erweiterungsmoduls EM-RES-03

Bei der Verwendung des Erweiterungsmoduls EM-RES-03 sind die technischen Daten des Grundgerätes sind zu beachten.

Steuerklemme X410A		Steuerklemme X410B	
X410A.1	DC-24 V Ausgang (max. 180 mA) <sup>1)</sup>	X410B.1	Nicht verwendet
X410A.2	Masse 24 V	X410B.2	Digitaleingang EM-S1IND <sup>2)</sup>
X410A.3	Digitalausgang EM-S1OUTD <sup>2)</sup>	X410B.3	Digitaleingang EM-S2IND <sup>2)</sup>
X410A.4	Digitalausgang EM-S2OUTD <sup>2)</sup>	X410B.4	Digitaleingang EM-S3IND <sup>2)</sup>
X410A.5	Nicht verwendet	X410B.5	Systembus, CAN-Low
X410A.6	Analogeingang EM-S1INA <sup>2)</sup>	X410B.6	Systembus, CAN-High
X410A.7	Masse 10 V	X410B.7	Masse 10 V

<sup>1)</sup> Die Spannungsversorgung an der Klemme X410A.1 darf maximal mit einem Strom  $I_{max} = 180$  mA belastet werden. Applikationsbezogen wird der maximal zur Verfügung stehende Strom durch die weiteren Steuerausgänge im Basisgerät und Erweiterungsmodul reduziert.

<sup>2)</sup> Die Steuerelektronik kann frei parametriert werden.

Resolver- und PTC-Eingang X412 (SubD-9)	
<b>Resolver:</b>	<b>PTC-Eingang</b> <sup>2)</sup>
Polpaarzahlen: 1 ... 7	Auslösewiderstand = 2,4 kΩ nach DIN 44081
Eingangsspannung 7 V <sub>RMS</sub>	Hysterese = 1,3 kΩ
Eingangs frequenz 8 kHz	
Eingangsstrom <= 60 mA	Kaltleiter bzw.
U <sub>in</sub> /U <sub>ref</sub> = 0,5	Bimetall-Temperaturfühler (Öffner)



**Gefahr!** Der PTC-Eingang ist nicht isoliert. Es dürfen nur PTC's angeschlossen werden, die über eine sichere Trennung zur Motorwicklung nach EN61800-5-1 verfügen.

**Hinweis:** BONFIGLIOLI Servomotoren der Typen BCR und BTD sind mit einer sicheren Trennung zur Motorwicklung ausgeführt.

#### Technische Daten der Steuerklemmen

##### Digitaleingänge (X410B.2) ... (X210B.4):

Low Signal: 0 V ... 3 V, High Signal: 12 V ... 30 V, Eingangswiderstand: 2,3 kΩ, Ansprechzeit: 4 ms, SPS-kompatibel

Frequenzsignal: 0 ... 30 V, 10 mA bei 24 V, f<sub>max</sub> = 150 kHz

##### Digitalausgänge (X410A.3), (X410A.4):

Low Signal: 0 V ... 3 V,

High Signal: 12 V ... 30 V, Ausgangsstrom: 40 mA, SPS-kompatibel

##### Analogeingang (X410A.6):

Analogsignal: Eingangsspannung: -10 V ... 10 V / 0 V ... 10 V ( $R_i = 100$  kΩ), Auflösung 10 Bit

##### DC-24 V Ausgang (X410A.1):

$I_{max} = 180$  mA. Abhängig von der Last an den Digitalausgängen des Grundgerätes und der Erweiterung kann dieser Wert niedriger ausfallen.

##### Querschnitt:

Die Signalklemmen sind geeignet für Querschnitte:

Mit Aderendhülse: 0,25...1,0 mm<sup>2</sup>

Ohne Aderendhülse: 0,14...1,5 mm<sup>2</sup>

## 4 Installation des Erweiterungsmoduls EM-RES-03

### 4.1 Allgemeines

Die mechanische und elektrische Installation des Erweiterungsmoduls EM-RES-03 ist von qualifiziertem Personal gemäß den allgemeinen und regionalen Sicherheits- und Installationsvorschriften auszuführen. Ein sicherer Betrieb des Frequenzumrichters setzt voraus, dass die Dokumentation und die Gerätespezifikation bei der Installation und Inbetriebnahme beachtet werden. Liegen besondere Anwendungsbereiche vor, so müssen ggf. noch weitere Vorschriften und Richtlinien beachtet werden.

Die Frequenzumrichter sind entsprechend den Anforderungen und Grenzwerten der Produktnorm EN 61800-3 mit einer Störfestigkeit (EMI) für den Betrieb in industriellen Anwendungen ausgelegt. Die elektromagnetische Störbeeinflussung ist durch eine fachgerechte Installation und Beachtung der spezifischen Produkthinweise zu vermeiden.

Weitergehende Hinweise dazu können dem Kapitel „Elektrische Installation“ in der Betriebsanleitung des Frequenzumrichters entnommen werden.



**Warnung!** Sämtliche Anschlussklemmen, an denen gefährliche Spannungen anliegen können (wie z. B. Klemmen zum Anschluss des Motors, Netzspannungsklemmen, Klemmen zum Anschluss von Sicherungen usw.) müssen in der Endinstallation vor direkter Berührung geschützt angeordnet sein.

### 4.2 Mechanische Installation



**Gefahr!** Bei Nichtbeachten der folgenden Anweisungen besteht unmittelbare Gefahr mit den möglichen Folgen Tod oder schwere Verletzung durch elektrischen Strom. Des weiteren kann das Nichtbeachten zur Zerstörung des Frequenzumrichters und/oder des Erweiterungsmoduls führen.

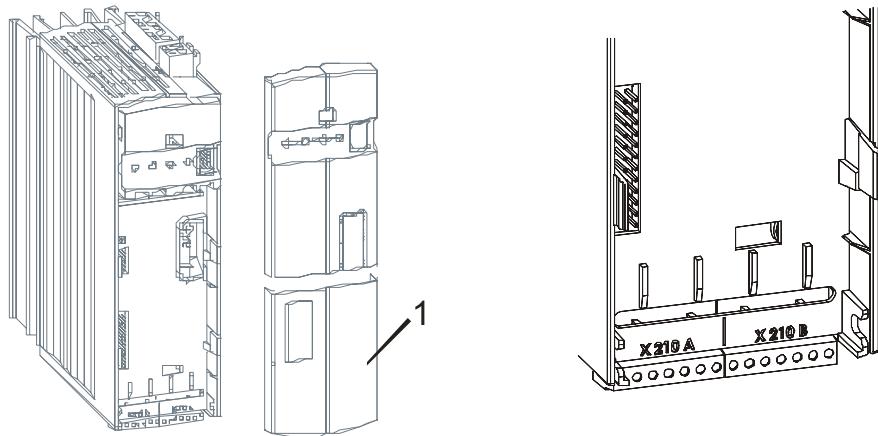
- Den Frequenzumrichter vor der Montage oder Demontage des Erweiterungsmoduls EM-RES-03 spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
- Die Spannungsfreiheit überprüfen.



**Gefahr!** Die Netz-, Gleichspannungs- und Motorklemmen können nach der Freischaltung des Frequenzumrichters gefährliche Spannungen führen. Erst nach einer Wartezeit von einigen Minuten, bis die Zwischenkreiskondensatoren entladen sind, darf am Gerät gearbeitet werden.

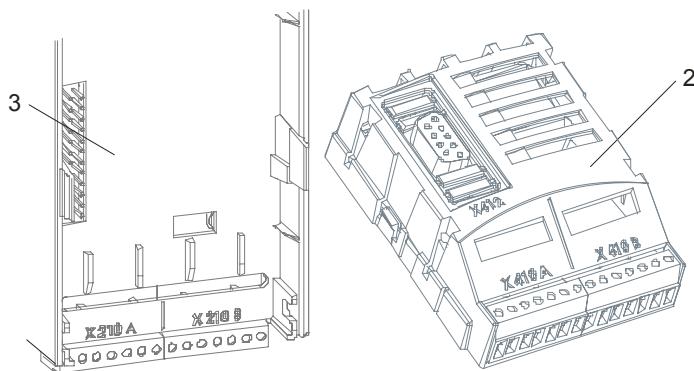
Das Erweiterungsmodul EM-RES-03 wird in einem Gehäuse für die Montage auf dem unteren Steckplatz des Frequenzumrichters geliefert.

- Die untere Abdeckung (1) des Frequenzumrichters entfernen.  
Der Steckplatz für das Erweiterungsmodul EM-RES-03 wird zugänglich.



**Vorsicht!** Das Erweiterungsmodul EM-RES-03 (2) ist in einem Gehäuse vormontiert. Die auf der Rückseite sichtbare Leiterplatte nicht berühren, da die Bauteile beschädigt werden können.

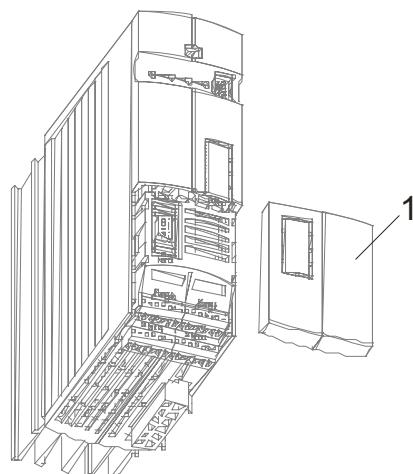
- Das Erweiterungsmodul EM-RES-03 (2) auf den Steckplatz (3) aufstecken.



- Die untere Abdeckung (1) wieder aufsetzen.

Die Montage ist abgeschlossen.

Nach Einschalten der Versorgungsspannung des Frequenzumrichters ist das Erweiterungsmodul EM-RES-03 betriebsbereit.



## 4.3 Elektrische Installation



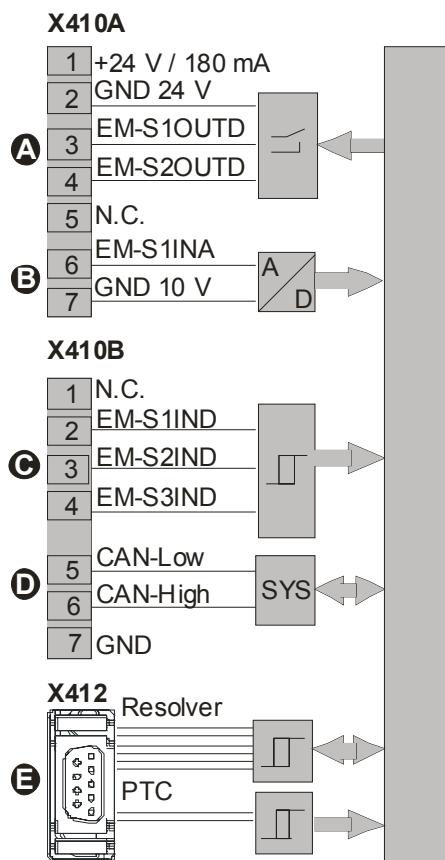
**Gefahr!** Bei Nichtbeachten der folgenden Anweisungen besteht unmittelbare Gefahr mit den möglichen Folgen Tod oder schwere Verletzung durch elektrischen Strom. Des weiteren kann das Nichtbeachten zur Zerstörung des Frequenzumrichters und/oder des Erweiterungsmoduls führen.

- Den Frequenzumrichter vor der elektrischen Installation des Erweiterungsmoduls EM-RES-03 spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
- Die Spannungsfreiheit überprüfen.



**Gefahr!** Die Netz-, Gleichspannungs- und Motorklemmen können nach der Freischaltung des Frequenzumrichters gefährliche Spannungen führen. Erst nach einer Wartezeit von einigen Minuten, bis die Zwischenkreiskondensatoren entladen sind, darf am Gerät gearbeitet werden.

### 4.3.1 Blockschaltbild



#### A Digitalausgänge EM-S1OUTD, EM-S2OUTD

Digitalsignal, DC-24 V,  $I_{max} = 40 \text{ mA}$ , SPS-kompatibel, überlast- und kurzschlussfest

#### B Analogeingang EM-S1INA

Analogsignal, Auflösung 10 Bit,  $U_{max} = \pm 10 \text{ V}$  ( $R_i = 100 \text{ k}\Omega$ )

#### C Digitaleingänge EM-S1IND ... EM-S3IND

Digitalsignal, Ansprechzeit ca. 16 ms,  $U_{max} = 30 \text{ V}$ , 10 mA bei 24 V, SPS-kompatibel, Frequenzsignal, 0 ... 30 V, 10 mA bei 24 V,  $f_{max} = 150 \text{ kHz}$

#### D Kommunikationsschnittstelle Systembus

CAN-Anschaltung des Systembus gemäß der ISO-DIS 11898 (CAN High Speed)

#### E Resolver- und PTC Eingang (SubD9)

Die Resolverschnittstelle ist für den Anschluss von handelsüblichen Resolvers mit folgenden Spezifikationen geeignet:

Eingangsimpedanz > 95  $\Omega$  bei 8 kHz, Polpaarzahl bis 7,

30 000 U/min bei Polpaarzahl = 1

Erregerspannung  $U_{\text{REF eff}} = 3,5 \text{ V}$ ,  $I_{\text{max}} = 60 \text{ mA}$

Eingangsspannung  $U_{\text{min eff}} = 1,8 \text{ V}$ , spannungsfest bis 30 V

Phasenverschiebung (bei Erregerfrequenz): 7° (5 kHz), 14° (10 kHz), 26° (20 kHz)

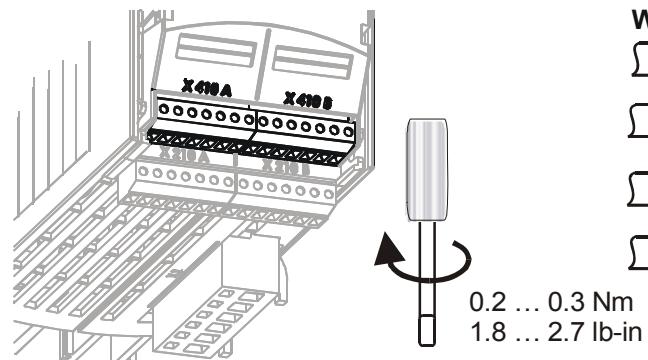
Auslösewiderstand > 2,4 k $\Omega$  (PTC) nach DIN 44081,  
Kaltleiter bzw. Bimetall- Temperaturfühler (Öffner)

PTC-Widerstände mit sicherer Trennung zur Motorwicklung nach EN 61800-5-1 verwenden.

#### 4.3.2 Steuerklemmen

Die Steuer- und Softwarefunktionalität ist für einen funktionssicheren und wirtschaftlichen Betrieb frei konfigurierbar.

##### Erweiterungsmodul EM-RES-03



##### Wieland DST85 / RM3,5

	0.14 ... 1.5 mm <sup>2</sup> AWG 30 ... 16
	0.14 ... 1.5 mm <sup>2</sup> AWG 30 ... 16
	0.25 ... 1.0 mm <sup>2</sup> AWG 22 ... 18
	0.25 ... 0.75 mm <sup>2</sup> AWG 22 ... 20

0.2 ... 0.3 Nm  
1.8 ... 2.7 lb-in



**Vorsicht!** Die Steuereingänge und Ausgänge müssen **leistungslos** angeschlossen und getrennt werden.

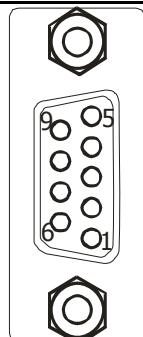
**Achtung!** Um elektromagnetische Störungen zu minimieren und eine gute Signalqualität zu erreichen, verbinden Sie den Schirm der Leitung an beiden Enden großflächig und gut leitend mit Erde.

Steuerklemme X410A	
Kl.	Beschreibung
1	DC-24 V Ausgang (max. 180 mA) <sup>1)</sup>
2	Masse 24 V
3	Digitalausgang EM-S1OUTD <sup>2)</sup>
4	Digitalausgang EM-S2OUTD <sup>2)</sup>
5	Nicht verwendet
6	Analogeingang EM-S1INA <sup>2)</sup>
7	Masse 10 V

Steuerklemme X410B	
Kl.	Beschreibung
1	Nicht verwendet
2	Digitaleingang EM-S1IND <sup>2)</sup>
3	Digitaleingang EM-S2IND <sup>2)</sup>
4	Digitaleingang EM-S3IND <sup>2)</sup>
5	Systembus, CAN-Low
6	Systembus, CAN-High
7	Masse / GND

- <sup>1)</sup> Die Spannungsversorgung an der Klemme X410A.1 darf maximal mit einem Strom  $I_{\max} = 180 \text{ mA}$  belastet werden. Applikationsbezogen wird der maximal zur Verfügung stehende Strom durch die weiteren Steuerausgänge im Basisgerät und Erweiterungsmodul reduziert.
- <sup>2)</sup> Die Steuerelektronik kann frei parametriert werden.

Resolver- und PTC Eingang (SubD-9)		
Pin	Name	Funktion
Gehäuse	Schirm	verbunden mit PE
1	PE	Schutzleiter
2	PTC+	Kaltleiteranschluss
3	COS+	Cosinus-Spur
4	SIN+	Sinus-Spur
5	+UE	Erregerspannung
6	PTC-	Kaltleiteranschluss
7	COS-	Cosinus-Spur
8	SIN-	Sinus-Spur
9	-UE	Erregerspannung



**Hinweis:** Soll ein Synchronmotor der nicht vom Hersteller BONFIGLIOLI stammt an den Resolvereingang angeschlossen werden, kann es erforderlich sein, das Vorzeichen der Sinus-Spur zu ändern. Dies ermöglicht der Parameter *Auswertung 492*. Siehe auch Kapitel 6.4.3.

- Verwenden Sie PTC-Widerstände mit sicherer Trennung zur Motorwicklung nach EN 61800-5-1.
- Verwenden Sie geschirmte und verdrillte Leitungen.
- Die Resolverleitung räumlich getrennt von der Motorleitung verlegen.
- Den Schirm der Resolverleitung beidseitig flächig auflegen.
- BONFIGLIOLI VECTRON empfiehlt, für die Synchronmotoren der Typen BCR und BTD die vorkonfektionierten Leitungen zu verwenden.

## 5 Systembus-Schnittstelle

Die CAN-Anschaltung des Systembus ist physikalisch gemäß der **ISO-DIS 11898** (CAN High Speed) ausgelegt. Die Bustopologie ist die Linienstruktur.

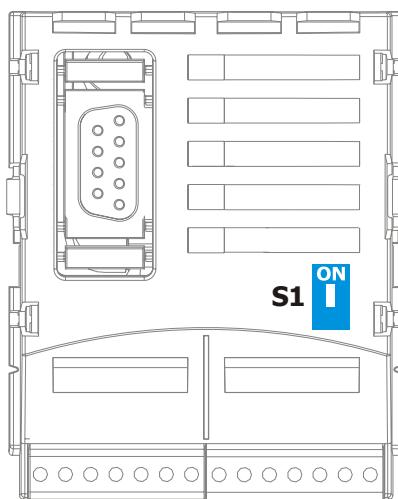
Der Frequenzumrichter unterstützt in der Standardausführung einen CAN-Protokoll-Controller. Dieser darf **entweder** im Kommunikationsmodul CM-CAN mit CANopen Schnittstelle **oder** in einem Erweiterungsmodul für den Systembus, wie beispielsweise im Erweiterungsmodul EM-RES-03, vorhanden sein.

**Achtung:** Der Einbau von zwei optionalen Komponenten mit CAN-Protokoll-Controller führt zu einer Deaktivierung der Systembus Schnittstelle im Erweiterungsmodul EM-RES-03.

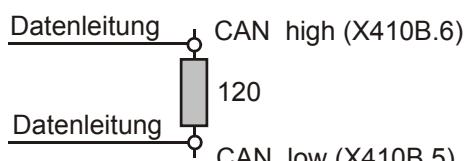
### 5.1 Busabschluss

Der an einem Strang notwendige Busabschluss beim physikalisch ersten und letzten Teilnehmer kann alternativ über den DIP-Schalter **S1** auf dem Erweiterungsmodul EM-RES-03 aktiviert werden.

- **S1** bildet den normalen passiven Abschluss.
- Stellen Sie **S1** auf ON für einen passiven Abschluss. Dies ist notwendig beim ersten und letzten Teilnehmer.



**Achtung: Die Werkseinstellung für den Busabschluss ist AUS (Schalterstellung in unterer Position).**



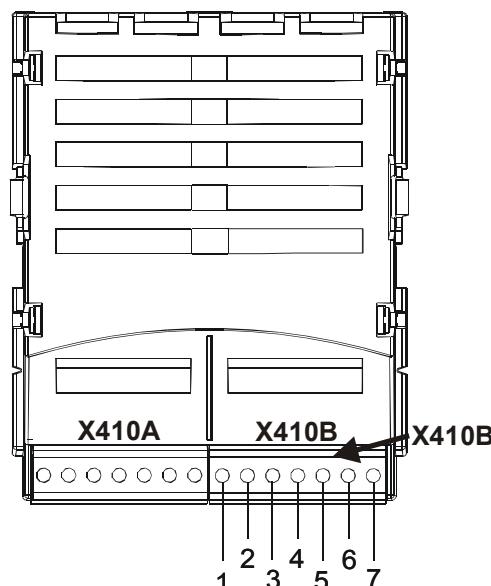
## 5.2 Leitung

Für die Busleitung verdrillte Leitung mit Geflechtschirm (**kein Folienschirm**) verwenden.

**Achtung:** Die Steuer- und Kommunikationsleitungen räumlich getrennt von den Leistungsleitungen verlegen. Den Geflechtschirm der Kommunikationsleitung beidseitig großflächig und gut leitend mit der Erde (PE) verbinden.

## 5.3 Steuerklemme X410B

Der Systembus wird über drei Klemmen des Steckers **X410B** auf dem Erweiterungsmodul EM-RES-03 angeschlossen.



Steuerklemme X410B		
Klemme	Ein-/Ausgang	Beschreibung
X410B.1	Nicht verwendet	
X410B.2	Digitaleingang S1IND	Kapitel „Steuereingänge und Ausgänge“
X410B.3	Digitaleingang S2IND	
X410B.4	Digitaleingang S3IND	
X410B.5	CAN-Low	CAN-Low (Systembus)
X410B.6	CAN-High	CAN-High (Systembus)
X410B.7	GND	CAN-GND (Systembus)

## 5.4 Baudrateneinstellung/Leitungslängen

Die Einstellung der Baudrate muss bei allen Teilnehmern am Systembus identisch eingestellt sein. Die maximal mögliche Baudrate richtet sich nach der notwendigen Gesamtleitungslänge des Systembus. Eingestellt wird die Baudrate über den Parameter **Baud-Rate 903** und definiert somit die mögliche Leitungslänge.

Betriebsart	Funktion	max. Leitungslänge
3 - 50 kBaud	Übertragungsrate 50 kBaud	1000 Meter
4 - 100 kBaud	Übertragungsrate 100 kBaud	800 Meter
5 - 125 kBaud	Übertragungsrate 125 kBaud	500 Meter
6 - 250 kBaud	Übertragungsrate 250 kBaud	250 Meter
7 - 500 kBaud	Übertragungsrate 500 kBaud	100 Meter
8 - 1000 kBaud	Übertragungsrate 1000 kBaud	25 Meter

Eine Baudrate unterhalb 50 kBaud, wie nach CANopen definiert, ist für den Systembus wegen des zu niedrigen Datendurchsatzes nicht sinnvoll.

Die angegebenen maximalen Leitungslängen sind Richtwerte. Sollen diese vollständig ausgenutzt werden, die zulässige Länge mit Hilfe der Leitungsparameter und des Bustreibers (PCA82C250T) durchführen.

## 5.5 Einstellung Knotenadresse

Am Systembus können maximal 63 Slave, bzw. Frequenzumrichter mit Systembus betrieben werden. Jeder Frequenzumrichter erhält für seine eindeutige Identifikation eine Node-ID, die im System nur einmal vorkommen darf. Die Einstellung der Systembus Node-ID erfolgt über den Parameter **Node-ID 900**.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinstellung
900	Node-ID	-1	63	-1

Der Systembus besitzt eine maximale Teilnehmerzahl von 63 Slave (Netzwerkknoten) plus einem Frequenzumrichter als Master.

**Hinweis:** Mit dem werkseitig eingestellten Parameter **Node-ID 900 = -1** ist der Systembus für diesen Frequenzumrichter deaktiviert.

Wird die **Node-ID 900 = 0** gesetzt, ist der Frequenzumrichter als Master definiert. Es darf nur ein Teilnehmer am Systembus als Master definiert sein.

## 5.6 Funktionaler Überblick

Der Systembus stellt die physikalische Verbindung zwischen den Frequenzumrichtern her. Über dieses physikalische Medium werden logische Kommunikations-Kanäle erstellt. Diese Kanäle werden über die Identifier definiert. Da CAN keine teilnehmer-, sondern eine nachrichtenorientierte Adressierung über die Identifier besitzt, können darüber die logischen Kanäle abgebildet werden.

Im Grundzustand (Werkeinstellung) sind die Identifier nach dem Predefined Connection Set von CANopen eingestellt. Diese Einstellungen sind darauf ausgerichtet, dass ein Master alle Kanäle bedient. Um einen Prozessdatenverkehr über die PDO-Kanäle zwischen einzelnen oder mehreren Teilnehmern aufbauen zu können (Querverkehr), muss die Einstellung der Identifier in den Teilnehmern angepasst werden.

**Hinweis:** Der Datenaustausch erfolgt nachrichtenorientiert. Ein Frequenzumrichter kann mehrere Nachrichten, gekennzeichnet über unterschiedliche Identifier, senden und empfangen.

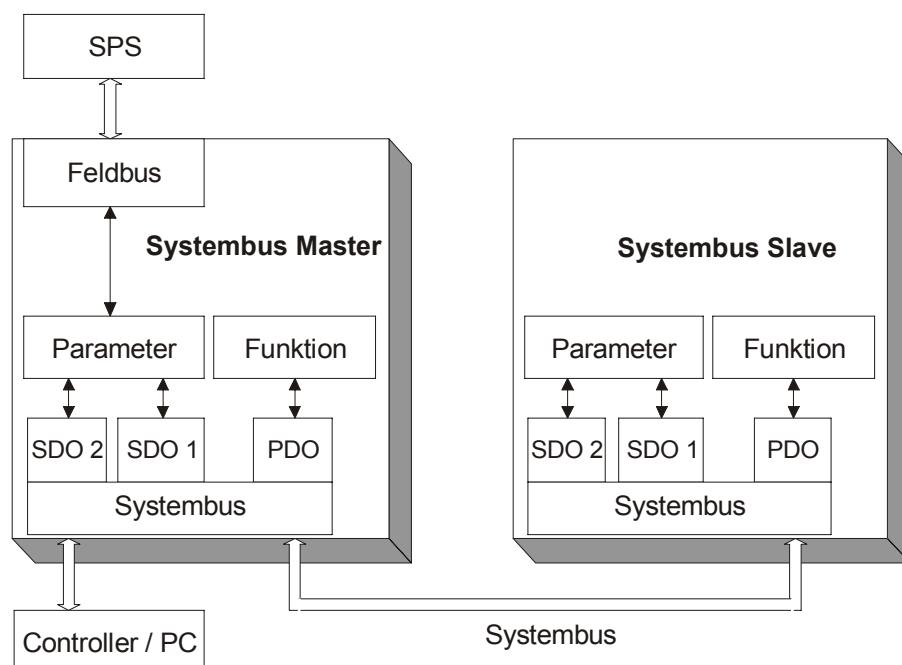
Als Besonderheit ermöglichen es die Eigenschaften des CAN-Bus, dass die von einem Teilnehmer gesendeten Nachrichten von mehreren Teilnehmern gleichzeitig empfangen werden. Die Fehlerüberwachungsmethoden des CAN-Bus bewirken, dass bei fehlerhaftem Empfang in einem Empfänger die Nachricht bei allen Empfängern verworfen und automatisch neu gesendet wird.

## 5.7 Netzwerkmanagement

Das Netzwerkmanagement steuert den Anlauf aller Teilnehmer am Systembus. Teilnehmer können einzeln oder gemeinsam gestartet oder gestoppt werden. Für die Teilnehmererkennung in einem CAL- oder CANopen-System erzeugen die Slaves am Systembus ein Anlauftelegramm (Boot-Up-Meldung).

Im Störungsfall senden die Slaves automatisch eine Fehlermeldung (Emergency-Message).

Für die Systembus-Funktionen des Netzwerkmanagements werden die gemäß dem CANopen Standard (CiA DS 301) definierten Methoden und NMT-Telegramme (Netzwerk-Management-Telegramme) genutzt.



### 5.7.1 SDO-Kanäle (Parameterdaten)

Jeder Frequenzumrichter besitzt zwei SDO-Kanäle zum Austausch von Parameterdaten. Das sind in einem Slave-Gerät zwei Server-SDO's, bzw. in einem als Master definierten Gerät eine Client-SDO und eine Server-SDO. Dabei ist zu beachten, dass in einem System nur ein Master für jeden SDO-Kanal existieren darf.

**Hinweis:** Nur ein Master kann über seine Client-SDO einen Datenaustausch über den Systembus initiiieren.

Die Identifierzuordnung für die SDO-Kanäle (Rx/Tx) erfolgt gemäß dem Predefined Connection Set.

Diese Zuordnung kann per Parametrierung verändert werden. Dadurch können in einem größeren System, bei dem neben den Frequenzumrichtern noch weitere Geräte am CAN-Bus liegen, Identifier-Konflikte gelöst werden.

**Achtung:** Wird ein System erstellt, in dem ein Frequenzumrichter als Master arbeitet, dürfen die Identifierzuordnungen für den SDO-Kanal nicht verändert werden.

Damit ist eine Adressierung einzelner Teilnehmer über den Weg Feldbus/Systembus des Master-Frequenzumrichters möglich.

Über die SDO-Kanäle werden Parameter gelesen/geschrieben. Durch die Begrenzung auf das SDO Segment Protocol Expedited, das den Aufwand für den Parameteraus tausch minimiert, sind die übertragbaren Daten auf die Typen uint / int / long begrenzt. Dies lässt eine vollständige Parametrierung der Frequenzumrichter über den Systembus zu, da alle Einstellgrößen und nahezu alle Istwerte über diese Datentypen abgebildet werden.

### 5.7.2 PDO-Kanäle (Prozessdaten)

Jeder Frequenzumrichter besitzt drei PDO-Kanäle (Rx/Tx) zum Austausch von Prozessdaten über den Systembus.

Die Identifierzuordnung für den PDO-Kanal (Rx/Tx) erfolgt per Werkseinstellung gemäß dem Predefined Connection Set. Diese Zuordnung entspricht einer Ausrichtung auf eine zentrale Master-Steuerung.

Um die logischen Kanäle zwischen den Geräten (Querverkehr) am Systembus herzustellen, ist die Änderung der PDO-Identifier für Rx/Tx erforderlich.

Jeder PDO-Kanal kann zeit- oder SYNC-gesteuert bedient werden. Damit kann für jeden PDO-Kanal das Betriebsverhalten eingestellt werden.

Die Einstellung der Betriebsart erfolgt über folgende Parameter:

**TxPDO1 Function 930, TxPDO2 Function 932 und TxPDO3 Function 934**

**RxPDO1 Function 936, RxPDO2 Function 937 und RxPDO3 Function 938**

Betriebsart	Funktion
0 - deaktiviert	kein Datenaustausch über den PDO-Kanal (Rx und/oder Tx)
1 - zeitgesteuert	Tx-PDO's senden zyklisch gemäß der Zeitvorgabe Rx-PDO's werden mit Ta = 1 ms eingelesen und geben die empfangenen Daten an die Applikation weiter.
2 - SYNC-gesteuert	Tx-PDO's senden nach Eintreffen des SYNC-Telegramms die dann aktuellen Daten aus der Applikation. Rx-PDO's reichen nach Eintreffen des SYNC-Telegramms die zuletzt empfangenen Daten an die Applikation weiter.

Für synchrone PDO's erzeugt der Master (PC, SPS oder Frequenzumrichter) das SYNC-Telegramm. Die Identifierzuordnung für das SYNC-Telegramms erfolgt per Werkseinstellung gemäß dem Predefined Connection Set. Diese Zuordnung kann per Parametrierung verändert werden.

## 5.8 Master-Funktionalität

Als Master kann eine externe Steuerung oder ein als Master definierter Frequenzumrichter (Node-ID = 0) genutzt werden. Der Master hat als grundlegende Aufgaben den Anlauf des Netzwerkes zu steuern (Boot-Up-Sequenz), das SYNC-Telegramm zu erzeugen und die Emergency-Messages der Slaves auszuwerten.

Des weiteren kann über eine Feldbusanschaltung mit Hilfe der Client-SDO des Master-Frequenzumrichters auf die Parametrierung aller am Systembus befindlichen Frequenzumrichter zugegriffen werden.

### 5.8.1 Boot-Up-Sequenz steuern, Netzwerkmanagement

Für die Zustandssteuerung der Knoten wird die nach CANopen definierte Methode Minimum Capability Boot-Up genutzt.

Diese Methode kennt die Zustände Pre-Operational, Operational und Stopped.

Nach der Initialisierungsphase befinden sich alle Teilnehmer im Zustand Pre-Operational. Der Systembus-Master sendet das NMT-Kommando **Start-Remote-Node**. Mit diesem Kommando können gezielt einzelne Knoten oder alle Knoten gemeinsam gestartet werden. Ein als Master definierter Frequenzumrichter startet mit **einem** Kommando **alle** Knoten. Nach dem Empfang des Kommandos Start-Remote-Node wechseln die Teilnehmer in den Zustand Operational. Ab diesem Zeitpunkt ist der Prozessdatenaustausch über die PDO-Kanäle aktiviert.

Ein Master in Form einer SPS/PC kann die Teilnehmer am Systembus einzeln starten und auch wieder stoppen.

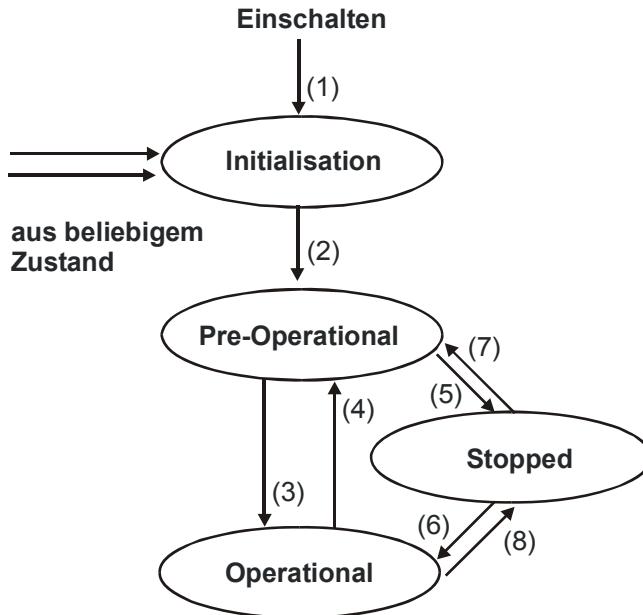
Da die am Systembus befindlichen Slaves unterschiedlich lange benötigen, um ihre Initialisierungsphasen abzuschließen (speziell wenn neben den Frequenzumrichtern externe Komponenten vorhanden sind), ist eine einstellbare Verzögerung für den Wechsel auf Operational notwendig. Die Einstellung erfolgt in einem als Systembus-Master definierten Frequenzumrichter über *Boot-Up Delay 904*.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinstellung
904	Boot-Up Delay	3500 ms	50000 ms	3500 ms

#### Eigenschaften der Zustände:

Zustand	Eigenschaften
Pre-Operational	Parametrierung über SDO-Kanal möglich Prozessdatenaustausch über PDO-Kanal nicht möglich
Operational	Parametrierung über SDO-Kanal möglich Prozessdatenaustausch über PDO-Kanal möglich
Stopped	Parametrierung über SDO-Kanal nicht möglich Prozessdatenaustausch über PDO-Kanal nicht möglich

**Hinweis:** Start-Remote-Node wird von einem als Systembus-Master definierten Frequenzumrichter zyklisch mit der eingestellten Verzögerungszeit gesendet, um verspätet zugeschaltete oder temporär vom Netz getrennte Slaves wieder in den Zustand Operational zu setzen.



Nach Power On und erfolgter Initialisierung befinden sich die Slaves im Zustand Pre-Operational.

Der Übergang (2) erfolgt automatisch. Der Systembus-Master (Frequenzumrichter oder SPS/PC) löst den Übergang (3) nach Operational aus.

Die Übergänge werden über NMT-Telegramme gesteuert.

Der für die NMT-Telegramme verwendete Identifier ist „0“ und darf nur vom Systembus-Master für NMT-Telegramme verwendet werden. Das Telegramm beinhaltet zwei Daten-Bytes.

Byte 0	Byte 1
CS (Command Specifier)	Node-ID

Identifier = 0

Mit der Angabe der Node-ID  $\neq 0$  wirkt das NMT-Kommando auf den über die Node-ID ausgewählten Teilnehmer. Ist Node-ID = 0, werden alle Teilnehmer angesprochen.

Übergang	Befehl	Command Specifier
(3) , (6)	Start Remote Node	1
(4) , (7)	Enter Pre-Operational	128
(5) , (8)	Stop Remote Node	2
-	Reset Node	129
-	Reset Communication	130

**Hinweis:** Ein als Systembus-Master definierter Frequenzumrichter sendet nur das Kommando „Start Remote Node“ mit Node-ID = 0 (für alle Teilnehmer). Das Senden des Kommandos erfolgt nach Abschluss der Initialisierungsphase und der daran anschließenden Verzögerungszeit *Boot-Up Delay 904*.

## 5.8.2 SYNC-Telegramm, Erzeugung

Sind auf dem Systembus synchrone PDO's angelegt, muss der Master zyklisch das SYNC-Telegramm senden. Ist ein Frequenzumrichter als Systembus-Master definiert, muss dieser das SYNC-Telegramm erzeugen. Der zeitliche Abstand für das SYNC-Telegramm eines als Systembus-Master definierten Frequenzumrichters ist einstellbar. Das SYNC-Telegramm ist ein Telegramm ohne Daten.

**Der Default-Identifier ist gemäß Predefined Connection Set = 128.**

Wird als Master ein PC oder eine SPS verwendet, kann der Identifier des SYNC-Telegramms per Parametrierung am Frequenzumrichter angepasst werden.

Der Identifier des SYNC-Telegramms muss bei allen Teilnehmern am Systembus identisch eingestellt werden.

Die Einstellung des Identifiers des SYNC-Telegramms erfolgt über den Parameter *SYNC-Identifier 918*.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
918	SYNC-Identifier	0	2047	0

Die Einstellung „0“ ergibt die Identifierzuordnung gemäß Predefined Connection Set.

**Achtung:** Der Identifier-Bereich 129...191 darf nicht genutzt werden, da dort die Emergency-Telegramme liegen.

Der zeitliche Zyklus für das SYNC-Telegramm wird bei einem als Systembus-Master definierten Frequenzumrichter über den Parameter *SYNC-Time 919* eingestellt.

**Hinweis:** Eine Einstellung von 0 ms für den Parameter *SYNC-Time 919* bedeutet „kein SYNC-Telegramm“.

### 5.8.3 Emergency-Message, Reaktion

Wenn ein Slave am Systembus in Störung geht, sendet er das Emergency-Telegramm. Das Emergency-Telegramm kennzeichnet über seinen Identifier die Node-ID zur Identifizierung des ausgefallenen Knotens und über seinen Dateninhalt (8 Bytes) die vorliegende Fehlermeldung.

Nachdem eine Fehlerquittierung am Slave erfolgt ist, sendet dieser erneut ein Emergency-Telegramm mit dem Dateninhalt Null.

Das Emergency-Telegramm hat den Identifier 128 + Node-ID ( = 129 ... 191)

Der Systembus-Master wertet die Emergency-Telegramme der Slaves aus. Seine Reaktion auf ein Emergency-Telegramm ist mit *Emergency Reaction 989* einstellbar.

Betriebsart	Funktion
0 - Error	Das Emergency Telegramm führt zur Störung beim Systembus-Master.
1 - No Error	Das Emergency Telegramm wird als Warnung angezeigt.

#### Betriebsart Parameter 989 = 0 – Error

Verhalten des Systembus-Masters bei *Emergency Reaction 989* = 0 / Error:

Sobald der Systembus-Master ein Emergency-Telegramm empfängt, geht er ebenfalls in Störung und meldet über die Fehlerart den ausgefallenen Teilnehmer an Hand dessen Node-ID. Es wird nur der Teilnehmer gemeldet, nicht die Störungsursache.

Die Fehlermeldung am Systembus-Master über *Fehlerart 260* ist **21nn mit nn = Node-ID** (hexadezimal) des Slaves, bei dem eine Störungsabschaltung vorliegt. Zusätzlich meldet der Systembus-Master über *Warnstatus 270* Bit 13 die Warnung Sysbus (0x2000).

Tritt eine Störungsabschaltung bei mehreren Slaves auf, wird am Systembus-Master der Slave angezeigt, der als erster sein Emergency-Telegramm gesendet hat.

#### Betriebsart Parameter 989 = 1 – No Error

Verhalten des Systembus-Masters bei *Emergency Reaction 989* = 1 / No Error:

Sobald der Systembus-Master ein Emergency-Telegramm empfängt, meldet er über *Warnstatus 270* Bit 13 die Warnung Sysbus (0x2000).

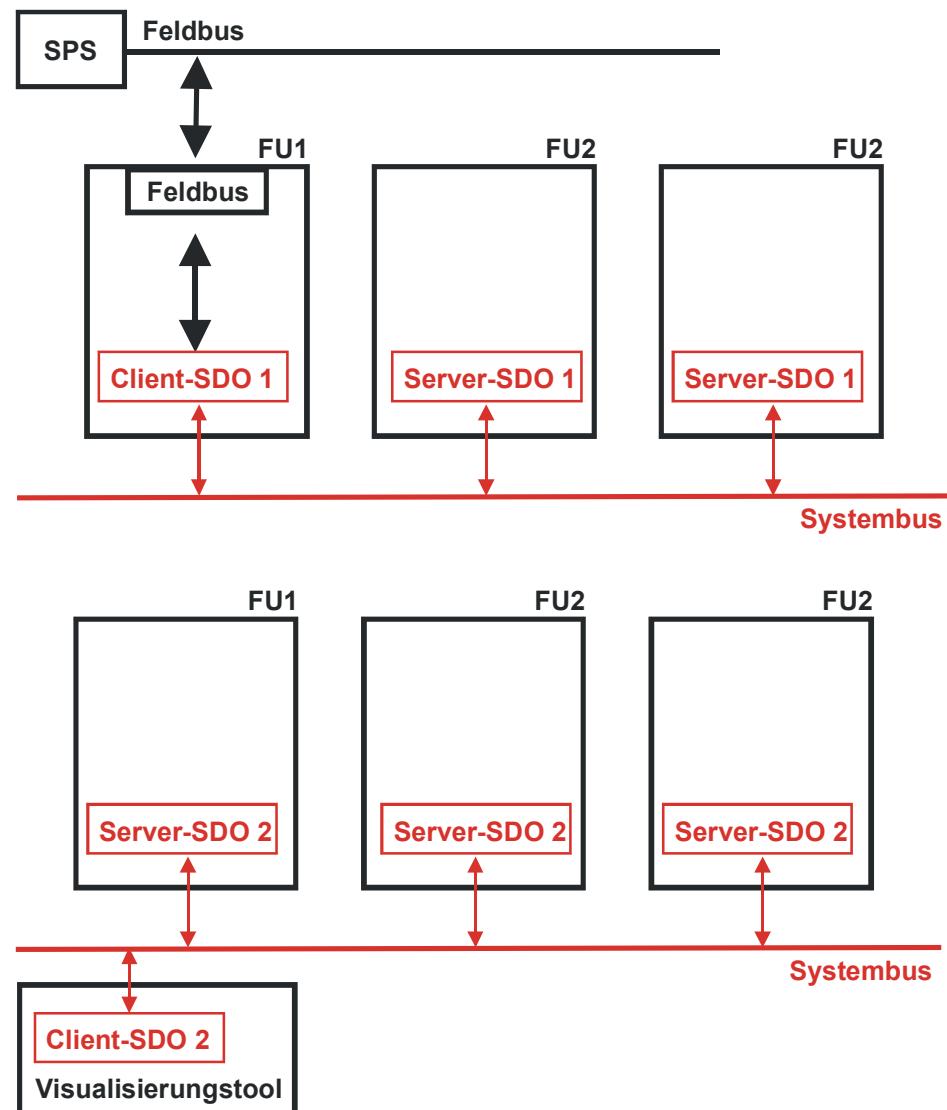
**Hinweis:** In beiden Fällen eines Fehlers wird im Systembus-Master die Boolesche Variable *SysbusEmergency* mit der Quellen-Nummer 730 auf TRUE gesetzt. Diese kann im Systembus-Master und (bei Übertragung über eine TxPDO) in den Slaves für ein definiertes Stillsetzen genutzt werden. *SysbusEmergency* wird ebenfalls gesetzt, wenn der Systembus-Master in Störung geht. Das Rücksetzen von *SysbusEmergency* erfolgt mit der Fehlerquittierung.

### 5.8.4 Client-SDO (Systembus-Master)

Über die SDO-Kanäle kann jeder Teilnehmer am Systembus angesprochen werden. Damit ist von einem Master über dessen Client-SDO1 jeder Teilnehmer ansprechbar und parametrierbar. Es sind alle Parameter der Datentypen uint/int/long zugänglich. String-Parameter können **nicht** bearbeitet werden. Ist ein Frequenzumrichter als Systembus-Master definiert, kann über die Feldbusanschaltung (RS232, RS485, Profibus-DP) in diesem Frequenzumrichter über seine Client-SDO1 jeder Teilnehmer am Systembus angesprochen werden.

**Hinweis:** Der zweite SDO-Kanal SDO2 der Frequenzumrichter ist für die Parametrierung der Frequenzumrichter über ein Visualisierungstool am Systembus vorgesehen.

Der verwendete Dienst ist SDO Segment Protocol Expedited gemäß CANopen. Ein als Systembus-Master definierter Frequenzumrichter erzeugt die korrekten Telegramme automatisch. Wird der SDO-Kanal über eine SPS/PC am Systembus bedient, müssen die Telegramme gemäß der Vorgabe erzeugt werden.



## 5.9 Slave-Funktionalität

### 5.9.1 Boot-Up-Sequenz, Netzwerkmanagement

#### 5.9.1.1 Boot-Up-Meldung

Nach erfolgter Initialisierung sendet jeder Slave am Systembus seine Boot-Up-Meldung (Heartbeat-Message).

**Hinweis:** Das Boot-Up-Telegramm hat den Identifier 1792 + Node-ID und ein Datenbyte mit Inhalt = 0x00.

Dieses Telegramm ist von Bedeutung, wenn als Master eine SPS/PC mit CANopen-Funktionalität verwendet wird. Ein als Systembus-Master definierter Frequenzumrichter wertet die Boot-Up-Meldung **nicht** aus.

#### 5.9.1.2 Zustandssteuerung

Der für die NMT-Telegramme verwendete Identifier ist „0“ und darf nur vom Systembus-Master für NMT-Telegramme verwendet werden. Das Telegramm beinhaltet zwei Daten-Bytes.

Byte 0	Byte 1
CS (Command Specifier)	Node-ID

Identifier = 0

Mit der Angabe der Node-ID  $\neq 0$  wirkt das NMT-Kommando auf den über die Node-ID ausgewählten Teilnehmer. Ist Node-ID = 0, werden **alle** Teilnehmer angesprochen.

Übergang	Befehl	Command Specifier
(3),(6)	Start Remote Node	1
(4),(7)	Enter Pre-Operational	128
(5),(8)	Stop Remote Node	2
-	Reset Node	129
-	Reset Communication	130

**Achtung:** Die nach DS 301 spezifizierten Kommandos Reset-Node und Reset-Communication führen bei den Frequenzumrichtern zu einem Wechsel von Initialisation nach Pre-Operational. Dabei erfolgt eine neue Boot-Up-Meldung.

Nachdem ein Slave das Kommando „Start Remote Node“ empfangen hat, aktiviert er die PDO-Kanäle und ist damit bereit für den Prozessdatenaustausch.

## 5.9.2 SYNC-Telegramm bearbeiten

Sind in einem Frequenzumrichter synchrone PDO's angelegt, wird deren Bearbeitung mit dem SYNC-Telegramm synchronisiert. Das SYNC-Telegramm wird vom Systembus-Master erzeugt und ist ein Telegramm ohne Daten.

**Der Identifier ist gemäß Predefined Connection Set = 128.**

Wird als Master ein PC oder eine SPS verwendet, kann der Identifier des SYNC-Telegramms per Parametrierung am Frequenzumrichter angepasst werden. Der Identifier des SYNC-Telegramms muss bei allen Teilnehmern am Systembus identisch eingestellt werden.

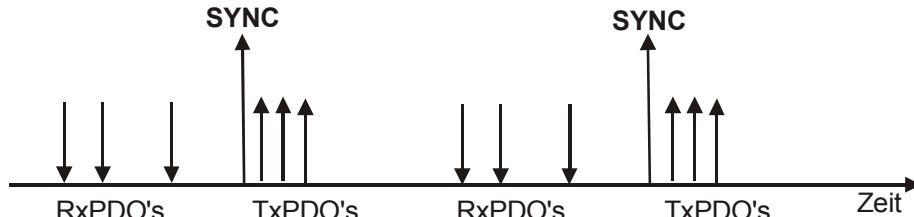
**Achtung:** Der Identifier-Bereich 129 ... 191 darf nicht genutzt werden, da in diesem Bereich die Emergency-Telegramme liegen.

Die Einstellung des Identifiers des SYNC-Telegramms erfolgt über den Parameter **SYNC-Identifier 918**.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinstellung
918	SYNC-Identifier	0	2047	0

Die Einstellung „0“ ergibt die Identifierzuordnung gemäß Predefined Connection Set.

Die Daten der Rx-PDO's werden nach dem Eintreffen des SYNC-Telegramms an die Anwendung weitergereicht. Gleichzeitig werden die Tx-PDO's mit den aktuell vorliegenden Daten aus der Anwendung gesendet.



Diese Methode ermöglicht die Vorbelegung von Stellgrößen in den Systembus-Teilnehmern und eine synchrone/parallele Übernahme der Daten.

### 5.9.3 Emergency-Message, Störungsabschaltung

Sobald in einem Slave-Frequenzumrichter eine Störungsabschaltung auftritt, wird das Emergency-Telegramm gesendet. Das Emergency-Telegramm kennzeichnet über seinen Identifier die Node-ID zur Identifizierung des ausgefallenen Knotens und über seinen Dateninhalt (8 Bytes) die vorliegende Störungsmeldung.

Das Emergency-Telegramm hat den Identifier 128 + Node-ID.

Nach einer Störungsquittierung wird wiederum ein Emergency-Telegramm gesendet, wobei jetzt der Dateninhalt (Byte 0...7) auf „0“ gesetzt ist. Dies kennzeichnet die erneute Betriebsbereitschaft des Teilnehmers. Liegt in Folge eine weitere Störung an, wird diese in einem neuen Emergency-Telegramm gesendet.

Die Quittierungssequenz basiert auf den Definitionen gemäß CANopen.

Dateninhalt des Emergency-Telegramms:

Emergency Telegramm		
Byte	Wert	Bedeutung
0	0x00	low-byte Error-Code
1	0x10	high-byte Error-Code
2	0x80	Error-Register
3	0x00	-
4	0x00	-
5	0x00	-
6	0xnn	interner Fehler-Code, low-byte
7	0xmm	interner Fehler-Code, high-byte

Die Bytes 0, 1 und 2 sind fest definiert und kompatibel zu CANopen.

Die Bytes 6/7 beinhalten den produktspezifischen VECTRON-Fehlercode.

Error-Code = 0x1000 = allgemeiner Fehler  
Error-Register = 0x80 = herstellerabhängiger Fehler

Die Erklärung und Beschreibung des produktspezifischen VECTRON-Fehlercodes finden Sie im Anhang „Fehlermeldungen“.

## 5.9.4 Server-SDO1/SDO2

Der Kommunikationskanal für den Parameterdatenaustausch ist der SDO-Kanal. Die Kommunikation arbeitet nach dem Client/Server-Modell. Der Server ist der Teilnehmer, der die Daten hält (hier der Frequenzumrichter), der Client ist der Teilnehmer, der die Daten anfordert, bzw. ändert will (SPS, PC oder Frequenzumrichter als Systembus-Master).

Für die Frequenzumrichter sind zwei Server-SDO-Kanäle implementiert.

Der erste SDO-Kanal **SDO1** wird für die Parametrierung von SPS/PC als Master oder Frequenzumrichter mit Feldbusanschaltung als Systembus-Master benutzt.

Der zweite SDO-Kanal **SDO2** ist für ein Visualisierungstool zur Parametrierung reserviert. Ein Datenaustausch kann nur vom Master über die Client-SDO initiiert werden.

Die SDO-Kanäle sind für die Server-SDO'S über Identifier nach dem Predefined Connection Set gemäß CANopen festgelegt. Da CANopen nur einen SDO-Kanal vorsieht und im Predefined Connection Set definiert, ist der zweite SDO-Kanal deaktivierbar. Zudem ist die Anzahl der Systembusteilnehmer und die einstellbare Node-ID auf 63 begrenzt.

### **Identifiervergabe nach dem Predefined Connection Set:**

Identifier Rx-SDO = 1536 + Node-ID (Node-ID = 1 ... 127, Identifier = 1537 ... 1663)

Identifier Tx-SDO = 1408 + Node-ID (Node-ID = 1 ... 127, Identifier = 1409 ... 1535)

### **Identifiervergabe für SDO1/SDO2 kompatibel zum Predefined Connection Set:**

Identifier Rx-SDO1 = 1536 + Node-ID (Node-ID = 1 ... 63, Identifier = 1537 ... 1599)

Identifier Tx-SDO1 = 1408 + Node-ID (Node-ID = 1 ... 63, Identifier = 1409 ... 1471)

Identifier Rx-SDO2 = 1600 + Node-ID (Node-ID = 0 ... 63, Identifier = 1600 ... 1663)

Identifier Tx-SDO2 = 1472 + Node-ID (Node-ID = 0 ... 63, Identifier = 1472 ... 1535)

Dies entspricht den Werkseinstellungen der Frequenzumrichter für die SDO's.

Die Node-ID = 0 für SDO2 ist der Systembus- Master.

**Achtung:** Die SDO2 müssen in einem CANopen-System deaktiviert werden, um Kompatibilitätsprobleme zu vermeiden.

Ist ein Frequenzumrichter als Systembus-Master definiert, müssen obige Einstellungen für die SDO1 in allen Frequenzumrichtern beibehalten werden. Damit ist ein Zugriff auf die Parametrierung der Frequenzumrichter über eine Feldbusanschaltung am Master-Frequenzumrichter möglich.

Die Client-SDO1 im Master-Frequenzumrichter spricht die Server-SDO1 der Slaves über obige Identifier an.

**Achtung:** Die Identifier für ein Visualisierungstool am zweiten SDO-Kanal SDO2 sind nicht veränderbar.

Wird als Master ein PC oder eine SPS verwendet, können die Identifier der **Rx/Tx-SDO1** per Parametrierung am Frequenzumrichter angepasst werden.

**Achtung:** Bei der freien Identifiervergabe darf keine Doppelbelegung auftreten!

Der Identifier-Bereich 129...191 darf nicht genutzt werden, da dort die Emergency-Telegramme liegen.

Die Einstellung des Identifier der RxSDO1 erfolgt über den Parameter *RxSDO1-Identifier* **921**.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
921	RxSDO1-Identifier	0	2047	0

Die Einstellung des Identifier der TxSDO1 erfolgt über die Parameternummer **922**.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
922	TxSDO1-Identifier	0	2047	0

Die Einstellung „0“ ergibt die Identifierzuordnung gemäß Predefined Connection Set.

Der zweite SDO-Kanal kann über die *SDO2 Set Active* **923** deaktiviert werden.

Betriebsart		Funktion
0 - SDO2 deaktiviert		Kommunikationskanal deaktiviert
1 - SDO2 aktiviert		Kommunikationskanal wird für das Visualisierungstool aktiviert

**Die Identifierzuordnung für den zweiten SDO-Kanal ist gemäß der Vorgabe:**

Identifier Rx-SDO2 = 1600 + Node-ID

Identifier Tx-SDO2 = 1472 + Node-ID

**Hinweis:** Durch die Zuordnung der Identifier sind für das Visualisierungstool feste Identifier vorhanden, über die eine Kommunikation stattfindet.

## 5.10 Kommunikationskanäle, SDO1/SDO2

### 5.10.1 SDO-Telegramm (SDO1/SDO2)

Der für den Parameterdatenaustausch genutzte Dienst ist **SDO Segment Protocol Expedited**. Hierbei werden die Daten (vom Typ uint, int, long) in einem Telegramm ausgetauscht.

Der Zugriff auf die Parameter in den Frequenzumrichtern erfolgt mit Angabe von Parameternummer und Datensatz. wird über die für einen Objektzugriff gemäß den Spezifikationen von CANopen definierten Adressierung über Index/Sub-Index abgebildet.

Index = Parameternummer / Subindex = Datensatz

Die zu übertragenden Daten haben eine Länge von 2 Bytes für uint/int und 4 Bytes für long. Zur Vereinheitlichung und Vereinfachung werden immer 4 Bytes übertragen.

Die Daten liegen auf den Bytes 4...7 des SDO-Telegramms.

- uint/int-Größen werden in den Bytes 4 und 5 übertragen mit den Bytes 6 und 7 = 0.
- long-Größen werden in den Bytes 4...7 übertragen.

#### Parameter schreiben:

Client → Server     SDO Download (expedited)

<b>0</b>	<b>1</b>	<b>2</b>	<b>3</b>	<b>4</b>	<b>5</b>	<b>6</b>	<b>7</b>
Steuerbyte	Parameternummer		Datensatz	Daten			
<b>0x22</b>	LSB	MSB	0xnn	LSB			MSB
uint/int				LSB	MSB	0x00	0x00
long				LSB	...	...	MSB

Server → Client     Download Response → Schreibvorgang fehlerfrei

<b>0</b>	<b>1</b>	<b>2</b>	<b>3</b>	<b>4</b>	<b>5</b>	<b>6</b>	<b>7</b>
Steuerbyte	Parameternummer		Datensatz	Daten			
<b>0x60</b>	LSB	MSB	0xnn				0

Server → Client     Abort SDO Transfer → Schreibvorgang fehlerhaft

<b>0</b>	<b>1</b>	<b>2</b>	<b>3</b>	<b>4</b>	<b>5</b>	<b>6</b>	<b>7</b>
Steuerbyte	Parameternummer		Datensatz	Daten			
<b>0x80</b>	LSB	MSB	0xnn	Code	0	0	0

Bei einem fehlerhaften Schreibvorgang ist der Fehlercode in Byte 4 angegeben (siehe Tabelle Fehlercodes).

**Achtung:** Das Steuerbyte 0x22 für die Kennung „SDO Download expedited“ berücksichtigt nicht die Bits „s“ (datasize indicated) und „n“ (number of bytes not containing data). Diese werden, falls gesetzt, ignoriert. Der Anwender ist verantwortlich für die zum Datentyp passende Anzahl Bytes.

**Parameter lesen:**

Client → Server SDO Upload (expedited)

0	1	2	3	4	5	6	7
Steuerbyte	Parameternummer	Datensatz	Daten				
<b>0x40</b>	LSB	MSB	0xnn		0		

Server → Client Upload Response → Lesevorgang fehlerfrei

0	1	2	3	4	5	6	7
Steuerbyte	Parameternummer	Datensatz	Daten				
<b>0x42</b>	LSB	MSB	0xnn	LSB			MSB
uint/int				LSB	MSB	0x00	0x00
long				LSB	...	...	MSB

Server → Client Abort SDO Transfer → Lesevorgang fehlerhaft

0	1	2	3	4	5	6	7
Steuerbyte	Parameternummer	Datensatz	Daten				
<b>0x80</b>	LSB	MSB	0xnn	Code	0	0	0

Bei einem fehlerhaften Lesevorgang ist der Fehlercode in Byte 4 angegeben.  
(siehe Tabelle Fehlercodes).

Fehlercodes	
Code	Beschreibung
1	unzulässiger Parameterwert
2	unzulässiger Datensatz
3	Parameter nicht lesbar
4	Parameter nicht schreibbar
5	Lesefehler EEPROM
6	Schreibfehler EEPROM
7	Prüfsummenfehler EEPROM
8	Parameter nicht während laufenden Antriebs schreibbar
9	Werte der Datensätze unterscheiden sich
10	Parameter hat falschen Typ
11	unbekannter Parameter
12	BCC-Fehler bei VECTRON-Bus-Protokoll
15	unbekannter Fehler
20	Systembus-Teilnehmer nicht erreichbar nur bei Zugriff über Feldbusanschaltung
21	String-Parameter nicht zulässig nur bei Zugriff über das VECTRON-Bus-Protokoll

Die gekennzeichneten Fehler werden von der Feldbusseite generiert, nicht im Abort SDO Transfer des Systembus.

## 5.10.2 Kommunikation über Feldbusanschaltung (SDO1)

Ist ein Frequenzumrichter als Systembus-Master definiert und mit einer Feldbus-schnittstelle ausgestattet, kann mit dieser Feldbusschnittstelle über den ersten SDO-Kanal (SDO1) ein Zugriff auf die Parametrierung aller am Systembus vorhandenen Teilnehmer erfolgen. Dazu ist in den Protokollrahmen der Feldbusse eine Erweiterung geschaffen.

**Achtung:** Voraussetzung für diesen Mechanismus ist, dass die Identifiereinstellung für den ersten SDO-Kanal (SDO1) dem Predefined Connection Set entspricht.

Der angesprochene Parameter muss auch im Systembus-Master existieren.

### 5.10.2.1 Profibus-DP

Wird bei Profibus-DP ein Objekt mit Kommunikationskanal (PKW-Bereich) genutzt, kann darüber der Zugriff auf alle anderen Teilnehmer am Systembus erfolgen. Die Struktur des PKW-Bereichs lässt eine zusätzliche Adressierung eines Systembusteilnehmers zu. Dies erfolgt durch die Nutzung eines nicht genutzten Bytes im PKW-Bereich.

#### PKW-Bereich

0	1	2	3	4	5	6	7
PKE	Index	-	Daten				
AK/SPM	Parameternummer	Datensatz	Node-ID Systembus				

Das Byte 3 wird zur Übertragung der Node-ID des gewünschten Teilnehmers am Systembus genutzt. Ist das Byte 3 = 0, wird der Masterumrichter des Systembus angesprochen. Die Darstellung ist binär (0...63).

### 5.10.2.2 RS232/RS485 mit VECTRON-Bus-Protokoll

Im VECTRON-Bus-Protokoll existiert ein Byte im Telegrammheader, das standardmäßig immer mit dem Wert 0 übertragen wird.

#### ENQUIRY

0	1	2	3	4	5	6
Adresse	0	p	n	n	n	ENQ
	Node-ID Systembus	Daten- satz	Parameternummer			

#### SELECT

0	1	2	3	4			
Adresse	STX	0	p	n	n	n	...
		Node-ID Systembus	Daten- satz	Parameternummer			

Das Byte 1 im Enquiry- und das Byte 2 im Select-Telegramm ist nicht definiert und wird zur Übertragung der Node-ID des gewünschten Teilnehmers am Systembus genutzt. Ist dieses Byte = 0, wird der Masterumrichter des Systembus angesprochen. Die Darstellung ist ASCII entsprechend den Konventionen für die Darstellung der Adresse im VECTRON-Bus-Protokoll.

**Hinweis:** Bei einer Fehlermeldung NAK ist der Fehler über Parameter 11 aus dem Systembus-Master mit Node-ID = 0 auszulesen.

Darstellung der Systembus Node-ID im BONFIGLIOLI VECTRON-Bus-Protokoll:

Systembus Node-ID					
Systembus-Adresse	(ASCII-)Zeichen	HEX-Wert	Systembus-Adresse	(ASCII-)Zeichen	HEX-Wert
1	A	41	31	-	5F
2	B	42	32	'	60
3	C	43	33	a	61
4	D	44	34	b	62
5	E	45	35	c	63
6	F	46	36	d	64
7	G	47	37	e	65
8	H	48	38	f	66
9	I	49	39	g	67
10	J	4A	40	h	68
11	K	4B	41	i	69
12	L	4C	42	j	6A
13	M	4D	43	k	6B
14	N	4E	44	l	6C
15	O	4F	45	m	6D
16	P	50	46	n	6E
17	Q	51	47	o	6F
18	R	52	48	p	70
19	S	53	49	q	71
20	T	54	50	r	72
21	U	55	51	s	73
22	V	56	52	t	74
23	W	57	53	u	75
24	X	58	54	v	76
25	Y	59	55	w	77
26	Z	5A	56	x	78
27	[	5B	57	y	79
28	\	5C	58	z	7A
29	]	5D	59	{	7B
30	^	5E	60		7C
			61	}	7D
			62	~	7E
			63	□	7F

## 5.11 Prozessdatenkanäle, PDO

### 5.11.1 Identifiervergabe Prozessdatenkanal

Der Prozesskanal für den Prozessdatenaustausch unter CANopen ist der PDO-Kanal. In einem Gerät können bis zu drei PDO-Kanäle mit unterschiedlichen Eigenschaften genutzt werden.

Die PDO-Kanäle sind über Identifier nach dem Predefined Connection Set gemäß CANopen definiert:

$$\begin{aligned}\text{Identifier 1. Rx-PDO} &= 512 + \text{Node-ID} \\ \text{Identifier 1. Tx-PDO} &= 384 + \text{Node-ID}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\text{Identifier 2. Rx-PDO} &= 768 + \text{Node-ID} \\ \text{Identifier 2. Tx-PDO} &= 640 + \text{Node-ID}\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\text{Identifier 3. Rx-PDO} &= 1024 + \text{Node-ID} \\ \text{Identifier 3. Tx-PDO} &= 896 + \text{Node-ID}\end{aligned}$$

Dies entspricht den Werkseinstellungen der Frequenzumrichter für die Rx/Tx-PDO's. Diese Belegung ist daran ausgerichtet, dass ein externer Master (SPS/PC) alle Kanäle bedient.

Sollen die PDO-Kanäle für eine Verbindung der Frequenzumrichter untereinander genutzt werden, sind die Identifier entsprechend per Parametrierung einzustellen.

**Achtung:** Bei der freien Identifiervergabe darf keine Doppelbelegung auftreten!

Der Identifier-Bereich 129...191 darf nicht genutzt werden, da dort die Emergency-Telegramme liegen.

Einstellung des Identifier der Rx/TxPDO's:

Nr.	Parameter Beschreibung	Einstellung		
		Min.	Max.	Werkseinst.
924	RxPDO1 Identifier	0	2047	0
925	TxPDO1 Identifier	0	2047	0
926	RxPDO2 Identifier	0	2047	0
927	TxPDO2 Identifier	0	2047	0
928	RxPDO3 Identifier	0	2047	0
929	TxPDO3 Identifier	0	2047	0

Die Einstellung „0“ ergibt die Identifierzuordnung gemäß Predefined Connection Set.

## 5.11.2 Betriebsarten Prozessdatenkanal

Das Sende-/Empfangsverhalten kann zeitgesteuert oder über ein SYNC-Telegramm gesteuert erfolgen. Das Verhalten ist für jeden PDO-Kanal parametrierbar.

**Tx-PDO's** können zeitgesteuert oder SYNC-gesteuert arbeiten. Eine zeitgesteuerte TxPDO sendet im Abstand der eingestellten Zeit ihre Daten. Eine SYNC-gesteuerte TxPDO sendet nach Eintreffen eines SYNC-Telegramms ihre Daten.

**RxPDO's** geben in der Einstellung zeitgesteuert die Empfangsdaten sofort an die Anwendung weiter. Ist eine RxPDO als SYNC-gesteuert definiert, reicht sie ihre Empfangsdaten nach Eintreffen eines SYNC-Telegramms an die Anwendung weiter.

### Einstellungen TxPDO1/2/3

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
931	TxPDO1 Time	1 ms	50000 ms	8 ms
933	TxPDO2 Time	1 ms	50000 ms	8 ms
935	TxPDO3 Time	1 ms	50000 ms	8 ms

Die Einstellung der Betriebsart erfolgt über folgende Parameter:

*TxPDO1 Function 930, TxPDO2 Function 932 und TxPDO3 Function 934*

Betriebsart	Funktion
0 - Not Active	Keine Daten werden gesendet.
1 - Controlled by time	Im Abstand des eingestellten Zeitintervalls werden die Daten gesendet.
2 - Controlled by SYNC	Nach Eintreffen eines SYNC-Telegramms werden die Daten gesendet.

### Einstellungen RxPDO1/2/3

Die Einstellung der Betriebsart erfolgt über folgende Parameter:

*RxPDO1 Function 936, RxPDO2 Function 937 und RxPDO3 Function 938*

Betriebsart	Funktion
0 - Controlled by time	Die Empfangsdaten werden sofort weitergegeben.
1 - Controlled by SYNC	Nach Eintreffen eines SYNC-Telegramms werden die Empfangsdaten weitergegeben.

**Hinweis:** In der Betriebsart „controlled by time“ erfolgt ein Polling der empfangenen Daten mit einem Abtastzyklus von  $T_a = 1 \text{ ms}$ .

### 5.11.3 Timeoutüberwachung Prozessdatenkanal

Jeder Frequenzumrichter überwacht seine Empfangsdaten darauf, ob diese innerhalb eines definierten Zeitfensters aktualisiert werden.

Die Überwachung erfolgt auf das SYNC-Telegramm und auf die RxPDO-Kanäle.

#### Überwachung SYNC / RxPDO's

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
939	SYNC Timeout	0 ms	60000 ms	0 ms
941	RxPDO1 Timeout	0 ms	60000 ms	0 ms
942	RxPDO2 Timeout	0 ms	60000 ms	0 ms
945	RxPDO3 Timeout	0 ms	60000 ms	0 ms

Die Einstellung „0“ bedeutet keine Timeout-Überwachung.

**Achtung:** Eine Überwachung erfolgt für das SYNC-Telegramm nur dann, wenn mindestens ein RxPDO- oder ein TxPDO-Kanal als SYNC-gesteuert definiert ist.

Bei Überschreiten einer Timeout-Zeit geht der Frequenzumrichter in Störung und meldet einen der folgenden Fehler:

**F2200 System bus Timeout SYNC**

**F2201 System bus Timeout RxPDO1**

**F2202 System bus Timeout RxPDO2**

**F2203 System bus Timeout RxPDO3**

## 5.11.4 Kommunikationsbeziehungen der Prozessdatenkanäle

Unabhängig von den zu übertragenden Prozessdaten müssen die Kommunikationsbeziehungen der Prozessdatenkanäle definiert werden. Die Verbindung von PDO-Kanälen erfolgt über die Zuordnung der Identifier. Die Identifier von Rx-/Tx-PDO müssen jeweils übereinstimmen.

**Es bestehen zwei prinzipielle Möglichkeiten:**

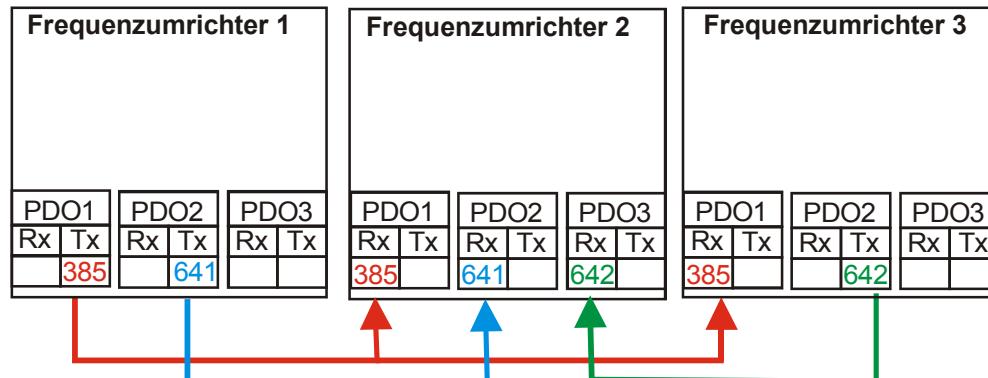
- **ein** Rx-PDO auf **ein** Tx-PDO verbinden (one to one)
- **mehrere** Rx-PDO's auf **ein** TxPDO verbinden (one to many)

Dieses Verfahren wird über eine **Kommunikationsbeziehungsliste** in Tabellenform dokumentiert.

**Beispiel:**

Frequenzumrichter 1		Frequenzumrichter 2		Frequenzumrichter 3	
PDO	Identifier	PDO	Identifier	PDO	Identifier
TxPDO1	385	TxPDO1		TxPDO1	
RxPDO1		RxPDO1	385	RxPDO1	385
TxPDO2	641	TxPDO2		TxPDO2	642
RxPDO2		RxPDO2	641	RxPDO2	
TxPDO3		TxPDO3		TxPDO3	
RxPDO3		RxPDO3	642	RxPDO3	

**Achtung:** Alle benutzten TxPDO's müssen unterschiedliche Identifier besitzen!  
Der Identifier muss im Systembus-Netzwerk eindeutig sein.



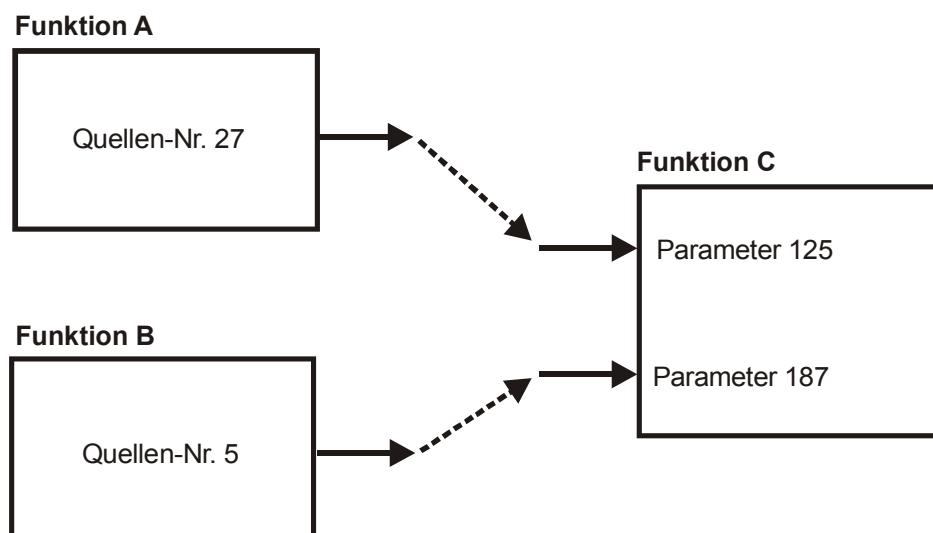
### 5.11.5 Virtuelle Verknüpfungen

Ein PDO-Telegramm beinhaltet gemäß CANopen 0...8 Datenbytes. In diesen Datenbytes kann ein Mapping auf beliebige Objekte erfolgen.

Für den Systembus werden die PDO-Telegramme fest mit 8 Datenbytes definiert. Das Mapping erfolgt nicht wie bei CANopen über Mapping-Parameter, sondern über die Methode der Quellen und Verknüpfungen.

Jede Funktion stellt ihre Ausgangsdaten über eine Quelle zur Verfügung. Diese Quellen werden über Quellennummern definiert. Die Eingangsdaten von Funktionen werden über Parameter definiert. Die Verbindung eines Dateneingangs zu einem Datenausgang erfolgt über die Zuordnung von Parametern zu Quellennummern.

#### Beispiel 1:

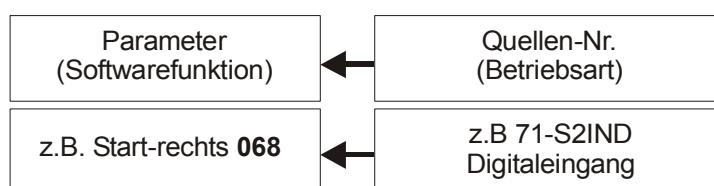


Im Beispiel 1 sind die beiden Eingänge der Funktion C mit den Ausgängen der Funktionen A und B verbunden. Die Parametrierung für diese Verbindung ist damit:

#### Funktion C

Parameter 125 = Quellen-Nr. 27  
 Parameter 187 = Quellen-Nr. 5

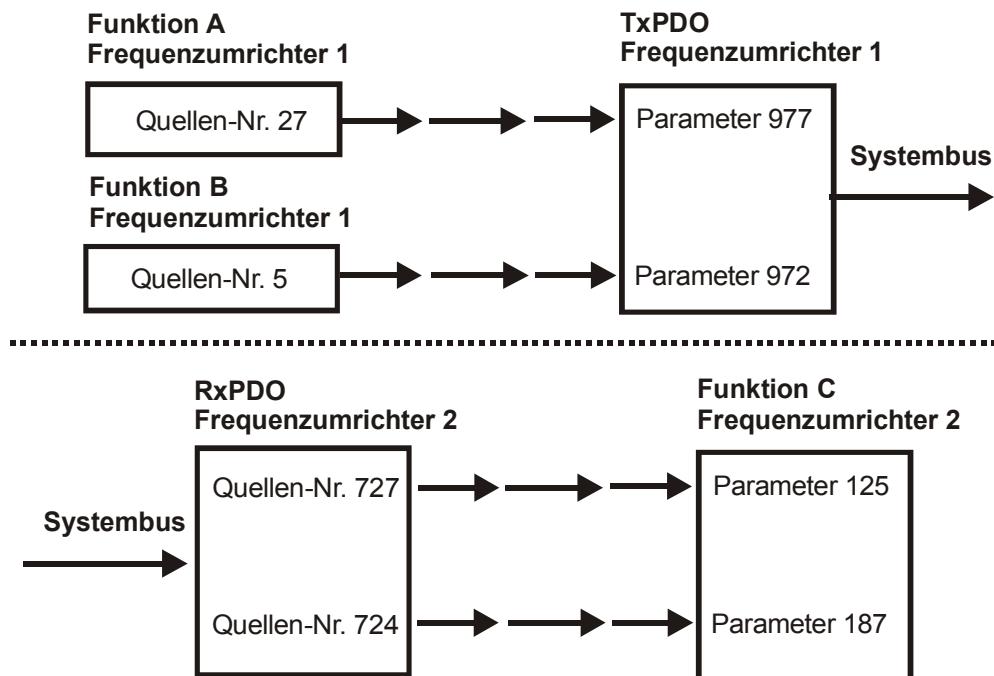
#### Beispiel für eine virtuelle Verknüpfung in VPlus:



Die Zuordnung der Betriebsarten zu den verfügbaren Softwarefunktionen kann an die jeweilige Anwendung angepasst werden.

Für den Systembus werden ebenfalls die Eingangsdaten der TxPDO's als Eingangsparameter und die Ausgangsdaten der RxPDO's als Quellen dargestellt.

**Beispiel 2:**



Im Beispiel 2 ist die gleiche Situation dargestellt wie im Beispiel 1. Hierbei liegen jetzt jedoch die Funktionen A und B im Frequenzumrichter 1 und die Funktion C im Frequenzumrichter 2. Die Verbindung erfolgt über eine TxPDO im Frequenzumrichter 1 und eine RxPDO im Frequenzumrichter 2. Die Parametrierung für diese Verbindung ist damit:

**Frequenzumrichter 1**

Parameter 977 = Quellen-Nr. 27  
Parameter 972 = Quellen-Nr. 5

**Frequenzumrichter 2**

Parameter 125 = Quellen-Nr. 727  
Parameter 187 = Quellen-Nr. 724

Da die Verknüpfungen beim Systembus über die Gerätegrenzen hinausreichen, werden sie als „virtuelle Verknüpfungen“ bezeichnet.

Die virtuellen Verknüpfungen mit den möglichen Quellen werden auf die Rx/TxPDO-Kanäle bezogen. Hierzu werden die jeweils acht Bytes der Rx-/TxPDO's strukturiert als Eingänge und Quellen definiert. Diese Definition existiert für jeden der drei PDO-Kanäle.

**Jede Transmit-PDO und Receive-PDO kann folgendermaßen belegt werden:**

**4 Boolean Variablen**

oder

**4 uint/int Variablen**

oder

**2 long Variablen**

oder

**einer Mischung unter Beachtung der verfügbaren acht Bytes**

**Zuordnung Datentyp / Anzahl Bytes:**

Zuordnung	
Datentyp	Länge
Boolean	2 Bytes
uint/int	2 Bytes
long	4 Bytes

### 5.11.5.1 Eingangsparameter der TxPDO's für zu sendende Daten

Über die aufgelisteten Parameter kann für jede Position in den TxPDO-Telegrammen festgelegt werden, welche Daten dort transportiert werden sollen. Die Einstellung erfolgt derart, dass in den Parametern eine Quellennummer für die gewünschten Daten eingetragen wird.

TxPDO1 Byte	P.-Nr. Boolean- Eingang	TxPDO1 Byte	P.-Nr. uint/int- Eingang	TxPDO1 Byte	P.-Nr. long- Eingang
0	<b>946</b>	0	<b>950</b>	0	
1	Boolean1	1	Word1	1	<b>954</b>
2	<b>947</b>	2	<b>951</b>	2	
3	Boolean2	3	Word2	3	Long1
4	<b>948</b>	4	<b>952</b>	4	
5	Boolean3	5	Word3	5	<b>955</b>
6	<b>949</b>	6	<b>953</b>	6	
7	Boolean4	7	Word4	7	Long2

TxPDO2 Byte	P.-Nr. Boolean- Eingang	TxPDO2 Byte	P.-Nr. uint/int- Eingang	TxPDO2 Byte	P.-Nr. long- Eingang
0	<b>956</b>	0	<b>960</b>	0	
1	Boolean1	1	Word1	1	<b>964</b>
2	<b>957</b>	2	<b>961</b>	2	
3	Boolean2	3	Word2	3	Long1
4	<b>958</b>	4	<b>962</b>	4	
5	Boolean3	5	Word3	5	<b>965</b>
6	<b>959</b>	6	<b>963</b>	6	
7	Boolean4	7	Word4	7	Long2

TxPDO3 Byte	P.-Nr. Boolean- Eingang	TxPDO3 Byte	P.-Nr. uint/int- Eingang	TxPDO3 Byte	P.-Nr. long- Eingang
0	<b>966</b>	0	<b>972</b>	0	
1	Boolean1	1	Word1	1	<b>976</b>
2	<b>967</b>	2	<b>973</b>	2	
3	Boolean2	3	Word2	3	Long1
4	<b>968</b>	4	<b>974</b>	4	
5	Boolean3	5	Word3	5	<b>977</b>
6	<b>969</b>	6	<b>975</b>	6	
7	Boolean4	7	Word4	7	Long2

**Hinweis:** Über die uint/int-Eingänge werden je nach gewählter Dateninformation die Werte auch als Prozentgrößen abgebildet.

Mit dieser Methode bestehen bis zu drei Möglichkeiten für die inhaltliche Bedeutung der einzelnen Bytes. Es darf jedes Byte nur für eine Möglichkeit genutzt werden.

Um dies sicherzustellen, erfolgt die Bearbeitung der Eingangsverknüpfungen abgeleitet aus der Einstellung.

Ist eine Eingangsverknüpfung auf den Festwert Null gesetzt, wird sie **nicht** bearbeitet.

### Die Einstellungen für Festwert Null sind:

Quelle = 7 (FALSE)	für Boolean-Größen
Quelle = 9 (0)	für uint, int, long-Größen

Dies ist gleichzeitig die Werkseinstellung.

### Beispiele Boolean-Quelle

Boolean-Quelle	
Quelle	Daten
6	TRUE
7	FALSE
70	Kontakteingang 1
71	Kontakteingang 2
72	Kontakteingang 3
161	Laufmeldung
163	Sollwert erreicht
164	Einstellfrequenz erreicht (P. 510)

### Beispiele uint/int-Quelle

unit/int-Quelle	
Quelle	Daten
9	0
63	Prozentsollwert 1
64	Prozentsollwert 2
52	Prozentwert MFE1
133	Ausgang Prozentrampen
137	Ausgang Prozentsollwertkanal
138	Ausgang Prozentistwertkanal
740	Steuerwort
741	Zustandswort

### Beispiele long-Quelle

long-Quelle	
Quelle	Daten
9	0
0	Ausgang Frequenzrampe
1	Festfrequenz 1
5	Liniensollwert
62	Ausgang Frequenzsollwertkanal
50	Frequenzsollwert MFE1

### 5.11.5.2 Quellen-Nummern der RxPDO's für empfangene Daten

Äquivalent zu den Eingangsverknüpfungen der TxPDO's werden die Empfangsdaten der RxPDO's über Quellen bzw. Quellen-Nummern dargestellt. Die so vorhandenen Quellen können im Frequenzumrichter über die lokalen Eingangsverknüpfungen für die Datenziele genutzt werden.

RxPDO1 Byte	Quellen- Nr. Boolean- Wert	RxPDO1 Byte	Quellen- Nr. uint/int- Wert	RxPDO1 Byte	Quellen- Nr. long- Wert
0	<b>700</b>	0	<b>704</b>	0	<b>708</b>
1	Boolean1	1	Word1	1	
2	<b>701</b>	2	<b>705</b>	2	
3	Boolean2	3	Word2	3	
4	<b>702</b>	4	<b>706</b>	4	
5	Boolean3	5	Word3	5	
6	<b>703</b>	6	<b>707</b>	6	
7	Boolean4	7	Word4	7	

RxPDO2 Byte	Quellen- Nr. Boolean- Wert	RxPDO2 Byte	Quellen- Nr. uint/int- Wert	RxPDO2 Byte	Quellen- Nr. long-Wert
0	<b>710</b>	0	<b>714</b>	0	<b>718</b>
1	Boolean1	1	Word1	1	
2	<b>711</b>	2	<b>715</b>	2	
3	Boolean2	3	Word2	3	
4	<b>712</b>	4	<b>716</b>	4	
5	Boolean3	5	Word3	5	
6	<b>713</b>	6	<b>717</b>	6	
7	Boolean4	7	Word4	7	

RxPDO3 Byte	Quellen- Nr. Boolean- Wert	RxPDO3 Byte	Quellen- Nr. uint/int- Wert	RxPDO3 Byte	Quellen- Nr. long-Wert
0	<b>720</b>	0	<b>724</b>	0	<b>728</b>
1	Boolean1	1	Word1	1	
2	<b>721</b>	2	<b>725</b>	2	
3	Boolean2	3	Word2	3	
4	<b>722</b>	4	<b>726</b>	4	
5	Boolean3	5	Word3	5	
6	<b>723</b>	6	<b>727</b>	6	
7	Boolean4	7	Word4	7	

Mit dieser Methode bestehen bis zu drei Möglichkeiten für die inhaltliche Bedeutung der einzelnen Bytes. Es darf jedes Byte nur für eine Möglichkeit genutzt werden.

**Hinweis:** Über die uint/int-Eingänge werden je nach gewählter Dateninformation die Werte auch als Prozentgrößen abgebildet.

### 5.11.5.3 Beispiele für virtuelle Verknüpfungen

#### Beispiel 1:

Frequenzumrichter 1			Frequenzumrichter 2		
Quelle -Nr.	Eingangs-verknüpfung	TxPDO1 Byte	RxPDO1 Byte	Quel-le-Nr.	Ziel
Steuerwort <b>740</b>	950	0	0	704	Steuerungs-eingang, Steuerwort <b>99</b>
		1	1		
Ausgang Frequenz-sollwert-kanal <b>62</b>	955	2	2	709	Rampen-eingang, Liniensoll-wert <b>137</b>
		3	3		
		4	4		
		5	5		
		6	6		
		7	7		

Parameter 950 = Quellen-Nr. 740

Parameter 955 = Quellen-Nr. 62

Parameter 99 = Quellen-Nr. 704

Parameter 137 = Quellen-Nr. 709

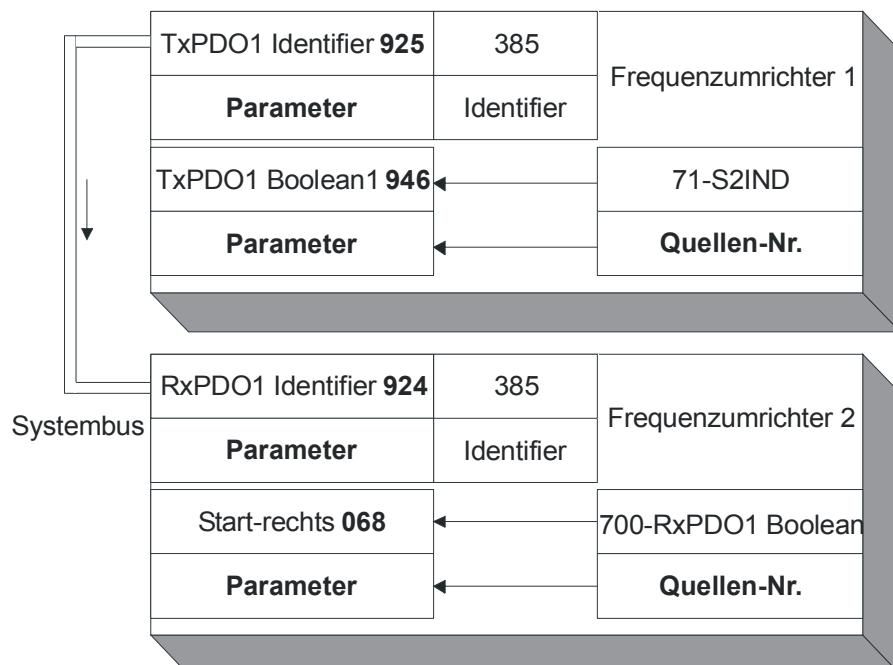
Das Steuerwort von Frequenzumrichter 1 ist mit dem Steuerwort von Frequenzumrichter 2 verbunden. Damit können beide Frequenzumrichter über die Remote-Steuerung synchron bedient werden. Der Ausgang des Sollwertkanals von Frequenzumrichter 1 ist auf den Eingang der Rampe von Frequenzumrichter 2 gelegt. Damit besitzen beide Frequenzumrichter eine gemeinsame Sollwertquelle und erhalten Sollwerte in interner Notation.

Als Erweiterung können auf der Empfangsseite (Rx) auch mehrere Frequenzumrichter vorhanden sein, die dann parallel und gleichzeitig mit Daten versorgt werden.

Die nicht genutzten Eingangsverknüpfungen im TxPDO1 des Frequenzumrichters 1 liegen auf NULL und werden somit nicht bedient.

#### Beispiel 2:

Beispiel für eine virtuelle Verknüpfung mit Übertragung über den Systembus:



## 5.12 Kontrollparameter

Für die Überwachung des Systembus und die Anzeige der internen Zustände sind zwei Kontrollparameter vorhanden. Es erfolgt eine Meldung des Systembus-Zustands und eine Meldung des CAN-Zustandes über zwei Istwertparameter.

Der Parameter *Node-State* **978** gibt Auskunft über den Status Pre-Operational, Operational, Stopped. Nur im Zustand Operational ist ein PDO-Transfer möglich. Der Zustand wird vom Systembus-Master (SPS/PC/Frequenzumrichter) über NMT-Telegramme gesteuert.

Der Parameter *CAN-State* **979** gibt Auskunft über den Zustand der physikalischen Schicht. Bei Übertragungsfehlern wechselt der Zustand von OKAY nach WARNING bis zum Abbruch der Kommunikation mit BUS-OFF. Nach BUS-OFF wird automatisch der CAN-Controller neu initialisiert und der Systembus neu gestartet.

**Hinweis:** Tritt der Zustand BUS-OFF auf, geht der Frequenzumrichter in Störung mit „**F2210 BUS-OFF**“.

Nach Bus-OFF wird der Systembus im Frequenzumrichter vollständig neu initialisiert. Es erfolgt eine neue Boot-Up-Meldung des Teilnehmers und es wird ein Emergency-Telegramm mit der Meldung Bus-OFF gesendet. Der Zustandswechsel des Teilnehmers nach Operational erfolgt durch das zyklisch vom Systembus-Master versendete Telegramm Start-Remote-Node.

Istwerte Systembus		
Nr.	Beschreibung	Anzeige
978	Node-State	1 - Pre-Operational 2 - Operational 3 - Stopped
979	CAN-State	1 - OKAY 2 - WARNING 3 - BUS-OFF

## 5.13 Handhabung der Parameter des Systembus

Sobald in einem Frequenzumrichter das Erweiterungsmodul Systembus EM-SYS vorhanden ist, werden die Istwertparameter für Systemzustand und Buszustand aktiviert und können im Istwertmenü **VAL** der Bedieneinheit KP500 bzw. mit der PC-Bediensoftware VPlus in der Gliederungsebene **Istwerte\Systembus** beobachtet werden.

**Hinweis:** Die Istwert-Parameter liegen auf Bedienebene 3 und sind somit jederzeit für den Anwender verfügbar.

Alle Einstellparameter für die Konfiguration des Systembus sind für den Anwender nicht direkt zugänglich. Für definierte Kundenanwendungen können von VECTRON vordefinierte XPI-Dateien für die Bediensoftware VPlus generiert werden, mit denen die erweiternden Parameter für den Anwender sichtbar werden. In diesen XPI-Dateien sind dann die anwendungsrelevanten Größen vorhanden.

**Hinweis:** XPI-Dateien werden in VPlus ergänzend zu den ausgelesenen Parameterinformation des Frequenzumrichters eingelesen.

Im Menü der Bedienoberfläche unter dem Punkt „Bearbeiten“ finden Sie den Befehl „Einlesen der XPI-Datei“.

Die Methode, über eine XPI-Datei zu arbeiten ist darin begründet, dass über den Systembus tiefgehende Eingriffe im System möglich sind, die bei einem ungeschulten Benutzer zu ernsthaften Problemen in der Anwendung führen können. Über die XPI-Dateien erhält ein Anwender eine von VECTRON vordefinierte Auswahlliste.

**Achtung:** Die Konfiguration der notwendigen Parameter des Systembus ist in der beschriebenen Form über die PC-Bediensoftware VPlus zugänglich.

Die Bedieneinheit KP500 unterstützt diese Funktionalität nicht.

Ist in einem Frequenzumrichter zusätzlich zum Erweiterungsmodul Systembus EM-SYS ein Kommunikationsmodul zur Feldbusanschaltung (CM-232, CM-485 oder CM-PDP) installiert, kann die Parametrierung mit dem Schnittstellenadapter KP232 vorgenommen werden.

Der erfahrene Anwender hat mit dem Systembus und den zugehörigen XPI-Dateien den Zugriff auf alle vorhandenen Quellen und Eingangsverknüpfungen der aktiven Funktionen. Die Auswahl ist vom gewählten Steuer- und Regelverfahren abhängig.

Die Darstellung der Parameter bei Nutzung der XPI-Datei gestaltet sich gemäß der folgenden Struktur:

<b>Systembus</b>	
<b>Basic Settings</b>	900 Node-ID 903 Baud-Rate
<b>Master Functions</b>	904 Boot-Up Delay 919 SYNC-Time
<b>SYNC-Identifier</b>	918 SYNC-Identifier
<b>SDO1-Identifier</b>	921 RxSDO1-Identifier 922 TxSDO1-Identifier
<b>SDO2 Set Active</b>	923 SDO2 Set Active
<b>PDO-Identifier</b>	924 RxPDO1-Identifier 925 TxPDO1-Identifier 926 RxPDO2-Identifier 927 TxPDO2-Identifier 928 RxPDO3-Identifier 929 TxPDO3-Identifier
<b>TxPDO-Function</b>	930 TxPDO1 Function 931 TxPDO1 Time 932 TxPDO2 Function 933 TxPDO2 Time 934 TxPDO3 Function 935 TxPDO3 Time
<b>RxPDO-Function</b>	936 RxPDO1 Function 937 RxPDO2 Function 938 RxPDO3 Function
<b>Timeout</b>	939 SYNC Timeout 941 RxPDO1 Timeout 942 RxPDO2 Timeout 945 RxPDO3 Timeout
<b>TxPDO1 Objects</b>	946 TxPDO1 Boolean1 947 TxPDO1 Boolean2 948 TxPDO1 Boolean3 949 TxPDO1 Boolean4 950 TxPDO1 Word1 951 TxPDO1 Word2 952 TxPDO1 Word3 953 TxPDO1 Word4 954 TxPDO1 Long1 955 TxPDO1 Long2
<b>TxPDO2 Objects</b>	956 TxPDO2 Boolean1 957 TxPDO2 Boolean2 958 TxPDO2 Boolean3 959 TxPDO2 Boolean4 960 TxPDO2 Word1 961 TxPDO2 Word2 962 TxPDO2 Word3 963 TxPDO2 Word4 964 TxPDO2 Long1 965 TxPDO2 Long2
<b>TxPDO3 Objects</b>	966 TxPDO3 Boolean1 967 TxPDO3 Boolean2 968 TxPDO3 Boolean3 969 TxPDO3 Boolean4 972 TxPDO3 Word1 973 TxPDO3 Word2 974 TxPDO3 Word3 975 TxPDO3 Word4 976 TxPDO3 Long1 977 TxPDO3 Long2
<b>Istwerte</b>	
<b>Systembus</b>	978 Node-State 979 CAN-State

## 5.14 Hilfsmittel

Für die Planung des Systembus gemäß der jeweils vorliegenden antriebstechnischen Aufgabe existieren Hilfsmittel in Form von Tabellen.

**Die Planung des Systembus läuft in drei Schritten ab:**

1. Definition der Kommunikationsbeziehungen
2. Erstellung der virtuellen Verknüpfungen
3. Kapazitätsplanung des Systembus

Für die Definition der Kommunikationsbeziehungen ist die Prioritätszuordnung der Identifier relevant. Daten, die mit hoher Priorität übertragen werden sollen, müssen niedrige Identifier erhalten. Das hat zur Folge, dass bei einem gleichzeitigen Zugriff zweier Teilnehmer auf den Bus, die Nachricht mit der hohen Priorität zuerst übertragen wird.

**Hinweis:** Der empfohlene Identifierbereich für die Kommunikationsbeziehungen über die PDO-Kanäle ist 385...1407.

Die Identifier unterhalb 385 werden für die NMT-Telegramme (Boot-Up-Sequenz, SYNC-Telegramm) und Emergency-Message genutzt.

Die Identifier oberhalb 1407 werden für den SDO-Kanal zur Parametrierung genutzt.

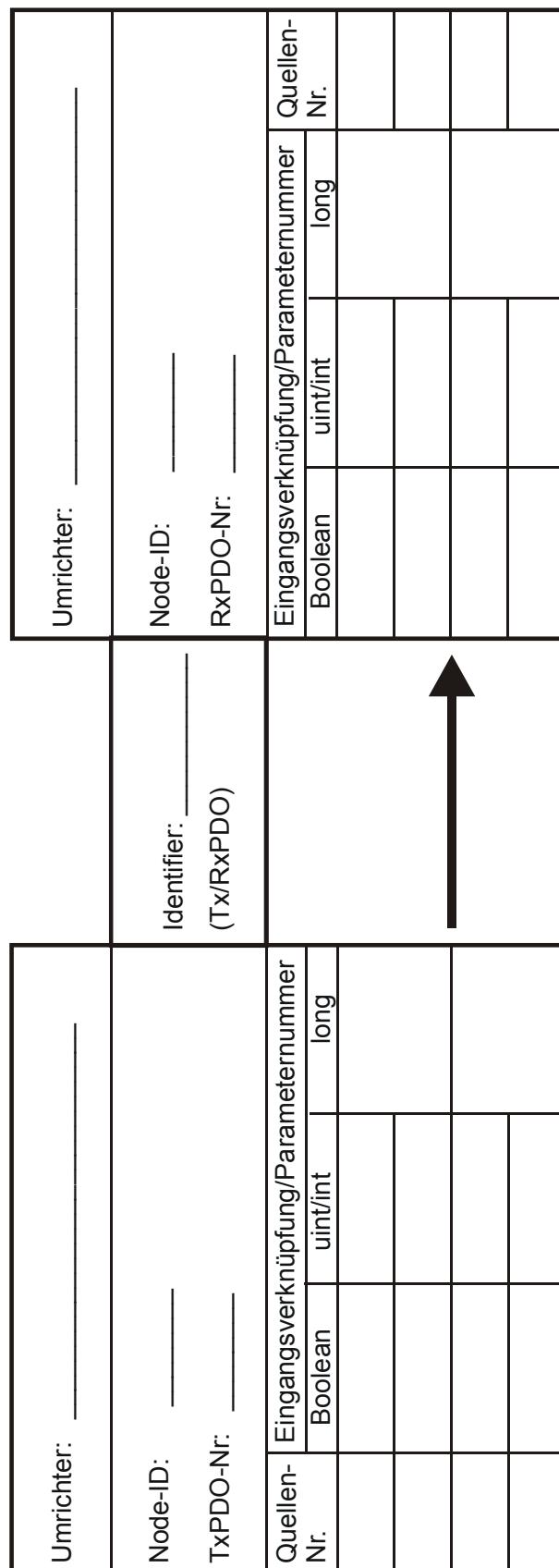
### 5.14.1 Definition der Kommunikationsbeziehungen

Die Kommunikationsbeziehungen werden mit Hilfe der Tabelle geplant und dokumentiert. Die Tabelle ist als Microsoft Word Dokument „kbl.doc“ auf der VECTRON-Produkt-CD oder auf Anfrage verfügbar.

Umrichter:	Umrichter:	Umrichter:	Umrichter:				
Node-ID:	Node-ID:	Node-ID:	Node-ID:				
PDO	Identifier	PDO	Identifier	PDO	Identifier	PDO	Identifier
TxPDO1		TxPDO1		TxPDO1		TxPDO1	
RxPDO1		RxPDO1		RxPDO1		RxPDO1	
TxPDO2		TxPDO2		TxPDO2		TxPDO2	
RxPDO2		RxPDO2		RxPDO2		RxPDO2	
TxPDO3		TxPDO3		TxPDO3		TxPDO3	
RxPDO3		RxPDO3		RxPDO3		RxPDO3	

### 5.14.2 Erstellung der virtuellen Verknüpfungen

Die virtuellen Verknüpfungen werden mit Hilfe der Tabelle geplant und dokumentiert. Die Tabelle ist als Microsoft Word Dokument „vvk.doc“ auf der VECTRON-Produkt-CD oder auf Anfrage verfügbar.



The diagram illustrates the process of creating virtual connections. It shows two tables side-by-side, with an arrow pointing from the bottom table to the top table, indicating a flow or dependency from the initial planning stage to the final documentation stage.

Umrichter: _____	Node-ID: _____ RxPDO-Nr: _____	Identifier: _____ (Tx/RxPDO)  Quellen-Nr.      Eingangsverknüpfung/Parameternummer Boolean      uint/int      long _____      _____      _____ _____      _____      _____ _____      _____      _____ _____      _____      _____ _____      _____      _____ _____      _____      _____
Umrichter: _____	Node-ID: _____ TxPDO-Nr: _____	Quellen-Nr.      Eingangsverknüpfung/Parameternummer Boolean      uint/int      long _____      _____      _____ _____      _____      _____ _____      _____      _____ _____      _____      _____ _____      _____      _____ _____      _____      _____

### 5.14.3 Kapazitätsplanung des Systembus

Jedes PDO-Telegramm besitzt einen konstanten Nutzdateninhalt von 8 Bytes. Daraus ergibt sich für den ungünstigen Betriebsfall (Worst-Case) eine maximale Telegrammlänge von 140 Bits. Die maximale Telegrammlaufzeit der PDO's ist somit über die eingestellte Baudrate festgelegt.

Kapazitätsplanung	
Baudrate / kBaud	Telegrammlaufzeit / $\mu\text{s}$
1000	140
500	280
250	560
125	1120
100	1400
50	2800

In Abhängigkeit von der eingestellten Baudrate und des gewählten Sendeabstandes der TxPDO's ergeben sich folgende Buslasten:

Baudrate / kBaud	Systembus Belastung									
	1ms	2ms	3ms	4ms	5ms	6ms	7ms	8ms	9ms	10ms
<b>1.000</b>	14	7	4,7	3,5	2,8	2,3	2	1,8	1,6	1,4
<b>500</b>	28	14	9,3	7	5,6	4,7	4	3,5	3,1	2,8
<b>250</b>	56	28	18,7	14	11,2	9,3	8	7	6,2	5,6
<b>125</b>	112	56	37,3	28	22,4	18,7	16	14	12,4	11,2
<b>100</b>	140	70	46,7	35	28	23,3	20	17,5	15,6	14
<b>50</b>	280	140	93,3	70	56	46,7	40	35	31,1	28

**Achtung:** Eine Buslast >100% bedeutet, dass ein Telegramm nicht zwischen zwei Sendezeitpunkten vollständig gesendet werden kann.

**Eine derartige Einstellung ist nicht zulässig!**

Diese Betrachtung muss für jede TxPDO durchgeführt werden. Die Summe aller TxPDO's entscheidet über die gesamte Buslast. Die Buslast muss so ausgelegt sein, dass eventuelle Telegrammwiederholungen bei Fehlübertragungen möglich sind, ohne die Buskapazität zu überschreiten.

**Hinweis:** Zur Erleichterung der Kapazitätsplanung steht ein Microsoft Excel Dokument „Load\_Systembus.xls“ zur Verfügung.

Die Kapazitätsplanung kann mit Hilfe der Tabelle ausgeführt und dokumentiert werden. Das Arbeitsblatt ist als Microsoft Excel Dokument „Load\_Systembus.xls“ auf der VECTRON-Produkt-CD oder auf Anfrage verfügbar.

<b>Auslastung Systembus</b>			
<b>Baud-Rate [kBaud]:</b> <b>50, 100, 125, 250, 500, 1000</b>			<b>1000</b>
<b>Frequenzumrichter</b>	<b>TxPDO Nummer</b>	<b>Ta [ms]</b>	<b>Auslastung [%]</b>
1	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
2	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
3	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
4	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
5	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
6	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
7	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
8	1	1	14
	2	1	14
	3	1	14
9	1	1	14
	2	1	14
	3	0	0
10	1	0	0
	2	0	0
	3	0	0
<b>Gesamte Auslastung [%]</b>			<b>70</b>

In der Tabelle wird die eingestellte Baudrate aus dem Parameter **Baud-Rate 903** in kBaud eingetragen. Für jeden Frequenzumrichter wird für die jeweils genutzte TxPDO die eingestellte Zeit für den Sendeabstand (wie z. B. **TxPDO1 Time 931**) in der Einheit ms eingetragen. In der Spalte **Auslastung** erscheint dann die von der einzelnen TxPDO verursachte Buslast und unter **Gesamte Auslastung** die gesamte Buslast.

**Für die Buslast (Gesamte Auslastung) sind folgende Grenzen definiert:**

$\leq 80\%$	→ OKAY
$80 \dots 90$	→ KRITISCH
%	
$> 90\%$	→ NICHT REALISIERBAR

## 6 Steuereingänge und Ausgänge

### 6.1 Analogeingang EM-S1INA

#### 6.1.1 Allgemeines

Der Analogeingang des Erweiterungsmoduls EM-RES-03 kann als Spannungseingang verwendet werden. Die Parametrierung des Eingangssignals erfolgt durch die Definition einer linearen Kennlinie und der Zuordnung als

- Sollwertquelle  
(anwählbar über Parameter *Frequenzsollwertquelle 475*),
- Prozentsollwertquelle  
(anwählbar über Parameter *Prozentsollwertquelle 476*),
- Prozentistwertquelle  
(anwählbar über Parameter *Prozentistwertquelle 478*, bei Konfiguration **x11**) oder
- Grenzwertquellen  
(anwählbar über die Parameter **734 ... 737**).

#### 6.1.2 Kennlinie

Die Abbildung der analogen Eingangssignale auf einen Frequenz- oder Prozentsollwert ist für verschiedene Anforderungen möglich. Die Parametrierung ist über zwei Punkte der linearen Kennlinie des Sollwertkanals vorzunehmen.

Der Kennlinienpunkt 1 mit den Koordinaten X1 und Y1 und der Kennlinienpunkt 2 mit den Koordinaten X2 und Y2 kann in vier Parametern eingegeben werden.

Die Angabe der Kennlinienpunkte X1 und X2 erfolgt in Prozent, da der Analogeingang über den Schalter S3 als Strom- oder Spannungseingang geschaltet werden kann.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
564	Kennlinienpunkt X1	-100,00 %	100,00 %	-98,00 %
565	Kennlinienpunkt Y1	-100,00 %	100,00 %	-100,00 %
566	Kennlinienpunkt X2	-100,00 %	100,00 %	98,00 %
567	Kennlinienpunkt Y2	-100,00 %	100,00 %	100,00 %

Die Koordinaten der Kennlinienpunkte sind prozentual auf das Analogsignal, mit 10 V oder 20 mA, und den Parameter *Maximale Frequenz 419* oder Parameter *Maximalprozentwert 519* bezogen. Der Drehrichtungswechsel kann über die Digitaleingänge des Frequenzumrichters und/oder durch Wahl der Kennlinienpunkte erfolgen.

Die Definition der analogen Eingangskennlinie kann über die Zweipunkteform der Gleichung berechnet werden. Die Drehzahl Y des Antriebs wird entsprechend dem analogen Steuersignal X geregelt.

$$Y = \frac{Y_2 - Y_1}{X_2 - X_1} \cdot (X - X_1) + Y_1$$

**Achtung!** Die Überwachung des analogen Eingangssignals über den Parameter *Stör/Warnverhalten 563* erfordert die Prüfung der Kennlinienparameter. Ein sinnvoller Einsatz ist nur möglich, wenn der *Kennlinienpunkt X1 564* im positiven Bereich ist.

### 6.1.3 Betriebsarten

Die Betriebsarten der analogen Eingangskennlinie ermöglichen die anwendungsbezogene Skalierung, ergänzend zu den genannten Kennlinienpunkten. Über den Parameter *Betriebsart 562* wird zur Signalanpassung für das analoge Eingangssignal eine der vier linearen Kennlinientypen ausgewählt. Sind die Kennlinienpunkte für den gewählten Kennlinientyp nicht geeignet, werden die Kennlinienpunkte intern korrigiert.

Betriebsart	Funktion
1 - bipolar	Das analoge Eingangssignal wird gemäß der Kennlinienpunkte (X1/Y1) und (X2/Y2) auf den Sollwert abgebildet.
11 - unipolar	Bei einem negativen Parameterwert der Kennlinienpunkte X1 oder X2 werden diese auf den Sollwert Null abgebildet.
21 - unipolar 2...10 V	Sind die Kennlinienpunkte X1 oder X2 mit negativem Parameterwert bzw. kleiner 0% eingestellt wird die Eingangskennlinie auf den Sollwert 20% abgebildet.
101 - bipolar Betrag	Negative Parameterwerte der Kennlinienpunkte Y1 oder Y2 werden als positiver Sollwert in der Kennlinie abgebildet.

Weitere Informationen zu den in der Tabelle genannten Betriebsarten sind im nachfolgenden Kapitel „Beispiele“ aufgeführt.

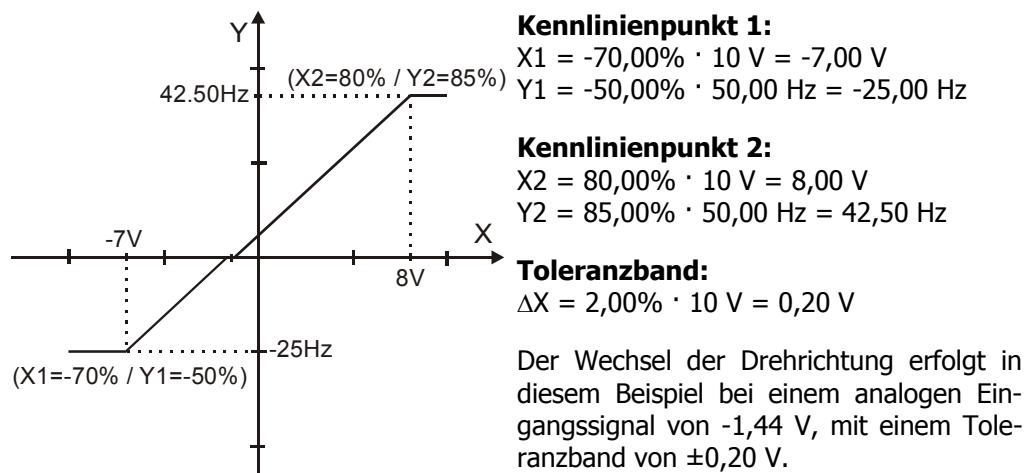
#### 6.1.3.1 Beispiele

Das analoge Eingangssignal wird in Abhängigkeit von der gewählten Kennlinie auf einen Sollwert abgebildet. Die folgenden Beispiele veranschaulichen die Betriebsarten für ein analoges Spannungssignal. Der Parameter *Minimale Frequenz 418* ist auf den Wert 0,00 Hz eingestellt. Der Kennlinienpunkt 100% für die Y Achse entspricht in den Beispielen dem Parameter *Maximale Frequenz 419* von 50,00 Hz.

**Achtung!** Die verschiedenen Betriebsarten verändern in Abhängigkeit von den parametrierten Kennlinienpunkten die Eingangskennlinie. In den folgenden Beispielen sind die Bereiche des Koordinatensystems markiert, aus denen ein Kennlinienpunkt verschoben wird.

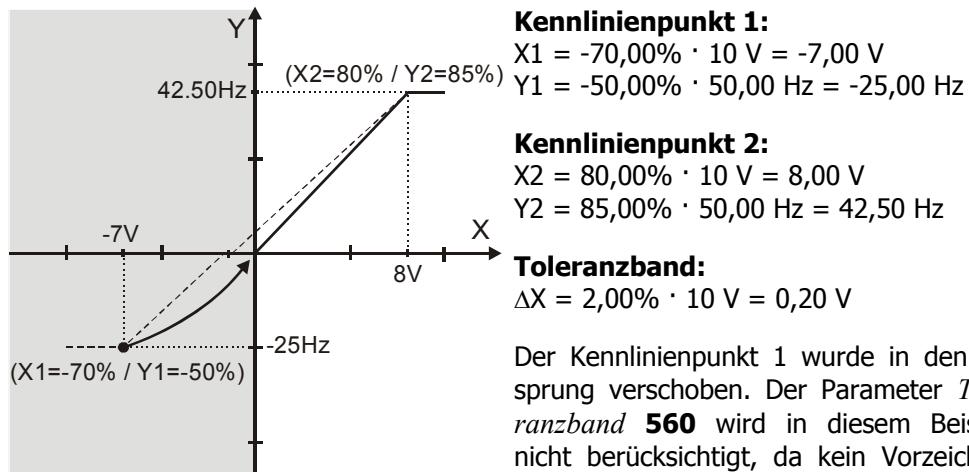
#### Betriebsart „1 – bipolar“

In der Betriebsart „1 – bipolar“ kann die Kennlinie des Analogeingangs durch die Angabe von zwei Kennlinienpunkten frei eingestellt werden.

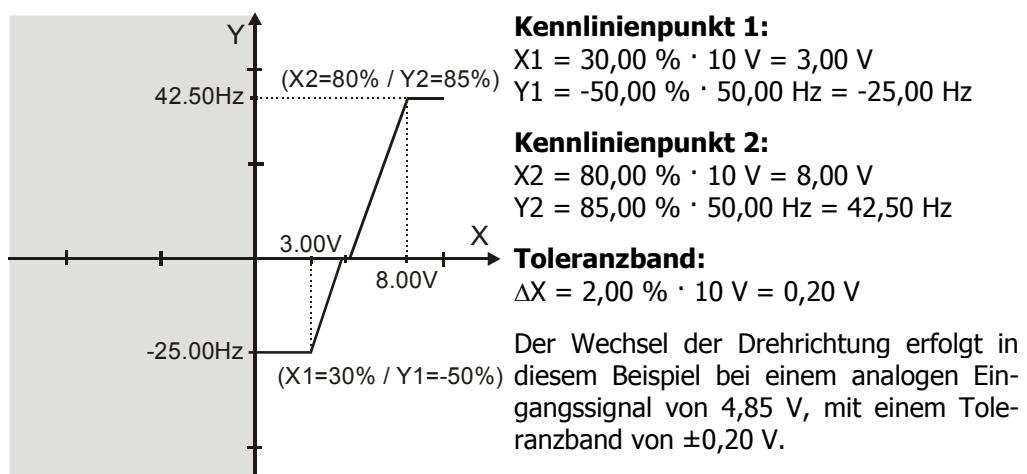


### Betriebsart „11 – unipolar“

In der Betriebsart „11 – unipolar“ werden die Kennlinienpunkte mit einem negativen Wert für die X-Achse in den Ursprung der Kennlinien verschoben.



Der Kennlinienpunkt 1 wurde in den Ursprung verschoben. Der Parameter *Toleranzband 560* wird in diesem Beispiel nicht berücksichtigt, da kein Vorzeichenwechsel des Frequenzsollwertes erfolgt.

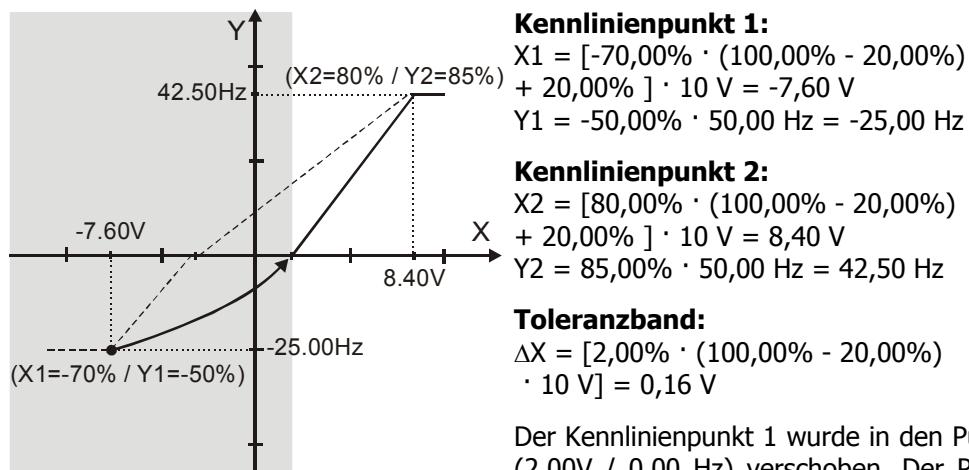


### Betriebsart „21 – unipolar 2...10 V“

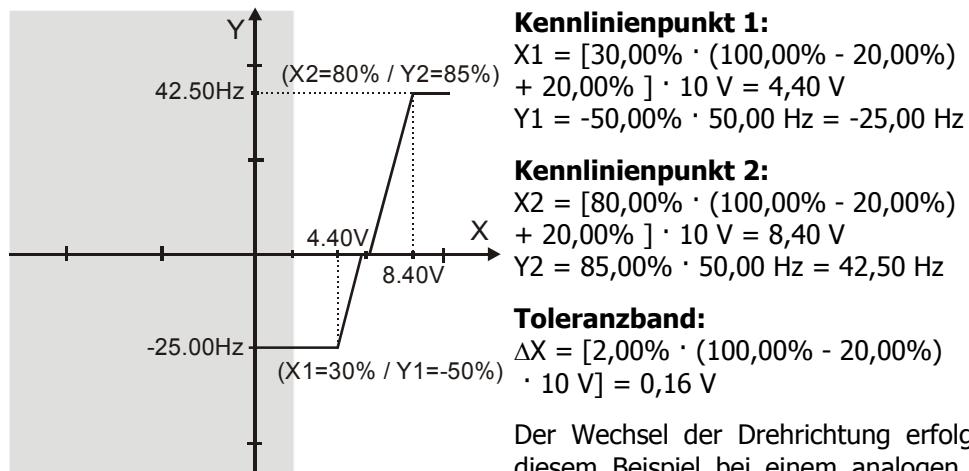
Diese Betriebsart begrenzt die Eingangskennlinie auf den Bereich zwischen 20% und 100% des Analogsignals. Liegt der Wert für einen Kennlinienpunkt der X-Achse unterhalb von 0% wird er auf den Kennlinienpunkt (2 V / 0 Hz) abgebildet.

Der Kennlinienpunkt auf der X-Achse berechnet sich nach der folgenden Formel:

$$\text{Kennlinienpunkt } X = \text{Parameterwert } X \cdot (100,00\% - 20,00\%) + 20,00\%$$



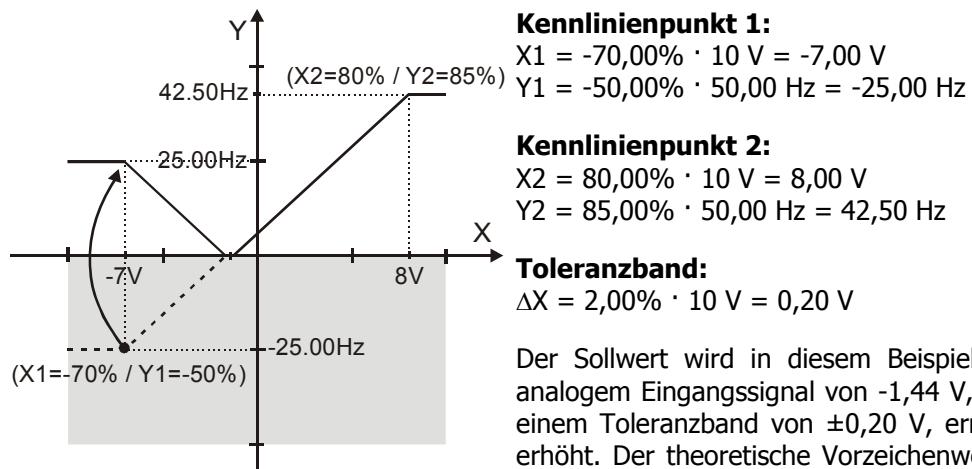
Der Kennlinienpunkt 1 wurde in den Punkt (2,00V / 0,00 Hz) verschoben. Der Parameter **Toleranzband 560** wird in diesem Beispiel nicht berücksichtigt, da kein Vorzeichenwechsel des Frequenzsollwertes erfolgt.



Der Wechsel der Drehrichtung erfolgt in diesem Beispiel bei einem analogen Eingangssignal von 5,88 V, mit einem Toleranzband von  $\pm 0,16$  V.

### Betriebsart „101 – bipolar Betrag“

Die Betriebsart „101 – bipolar Betrag“ bildet das bipolare Analogsignal auf eine unipolare Eingangskennlinie ab. Die Betragsbildung berücksichtigt die Kennlinie vergleichbar zur Betriebsart „bipolar“, jedoch werden die Kennlinienpunkte mit einem negativen Wert für die Y-Achse an der X-Achse gespiegelt.



Der Sollwert wird in diesem Beispiel ab analogem Eingangssignal von -1,44 V, mit einem Toleranzband von  $\pm 0,20$  V, erneut erhöht. Der theoretische Vorzeichenwechsel des Sollwertes wird berücksichtigt und führt zum genannten Toleranzband. Es erfolgt kein Wechsel der Drehrichtung.

#### 6.1.4 Skalierung

Das analoge Eingangssignal wird auf die frei konfigurierbare Kennlinie abgebildet. Der maximal zulässige Stellbereich des Antriebs ist entsprechend der gewählten Konfiguration über die Frequenzgrenzen oder Prozentwertgrenzen einzustellen. Bei der Parametrierung einer bipolaren Kennlinie werden die minimale und maximale Grenze für beide Drehrichtungen übernommen. Die prozentualen Werte der Kennlinienpunkte sind auf die gewählten Maximalgrenzen bezogen.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
418	Minimale Frequenz	0,00 Hz	999,99 Hz	3,50 Hz
419	Maximale Frequenz	0,00 Hz	999,99 Hz	50,00 Hz

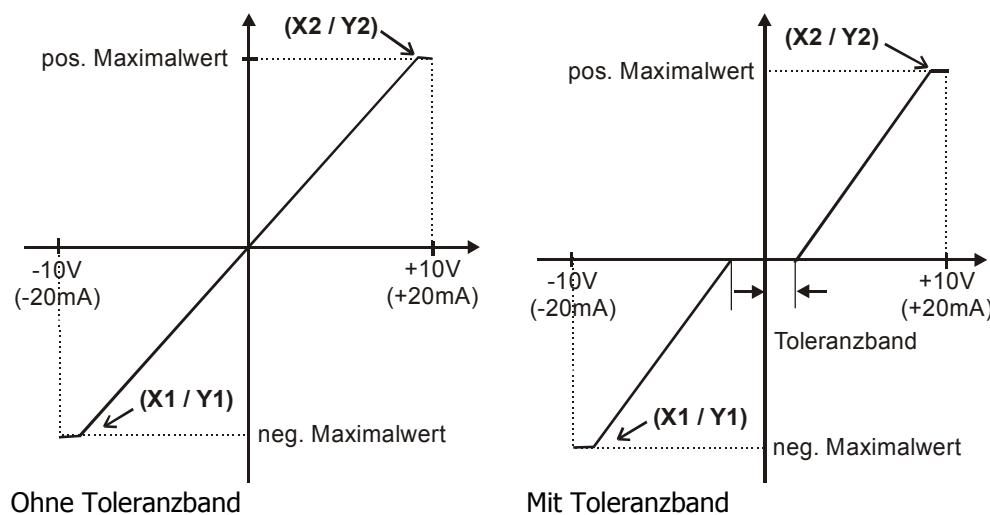
Die Regelung verwendet den maximalen Wert der Ausgangsfrequenz, der aus der **maximalen Frequenz 419** und dem kompensierten Schlupf des Antriebs berechnet wird. Die Frequenzgrenzen definieren den Drehzahlbereich des Antriebs und die Prozentwertgrenzen ergänzen entsprechend der konfigurierten Funktionen die Skalierung der analogen Eingangskennlinie.

Parameter		Einstellung		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
518	Minimalprozentwert	0,00 %	300,00 %	0,00 %
519	Maximalprozentwert	0,00 %	300,00 %	100,00 %

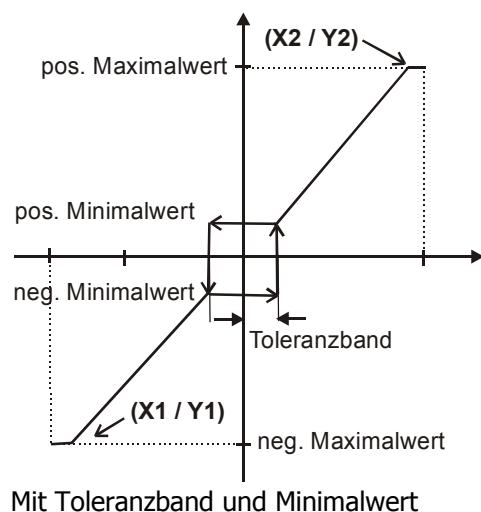
### 6.1.5 Toleranzband und Hysterese

Die analoge Eingangskennlinie mit Vorzeichenwechsel des Sollwertes kann durch den Parameter **Toleranzband 560** der Applikation angepasst werden. Das zu definierende Toleranzband erweitert den Nulldurchgang der Drehzahl, bezogen auf das analoge Steuersignal. Der prozentuale Parameterwert ist auf das maximale Strom- oder Spannungssignal bezogen.

Nr.	Beschreibung	Einstellung		
		Min.	Max.	Werkseinst.
560	Toleranzband	0,00 %	25,00 %	2,00 %



Die werkseitig eingestellte **Minimale Frequenz 418** oder der **Minimalprozentwert 518** erweitern das parametrierte Toleranzband zur Hysterese.



So wird beispielsweise von positiven Eingangssignalen kommend, die Ausgangsgröße so lange auf dem positiven Minimalwert gehalten, bis das Eingangssignal kleiner wird als der Wert für das Toleranzband in negative Richtung. Erst dann wird auf der eingestellten Kennlinie weiter verfahren.

## 6.1.6 Stör- und Warnverhalten

Die entsprechend der Applikation notwendige Überwachung des analogen Eingangssignals ist über den Parameter *Stör-/Warnverhalten* **563** zu konfigurieren.

Betriebsart	Funktion
0 - Aus	Das Eingangssignal wird nicht überwacht.
1 - Warnung < 1 V / 2 mA	Ist das Eingangssignal kleiner als 1 V erfolgt eine Warnmeldung.
2 - Stillsetzen < 1 V / 2 mA	Ist das Eingangssignal kleiner als 1 V erfolgt eine Warnmeldung, der Antrieb wird gemäß dem Auslaufverhalten 1 abgebremst.
3 - Fehlerabschaltung < 1 V / 2 mA	Ist das Eingangssignal kleiner als 1 V erfolgt eine Warn- und Fehlermeldung und es erfolgt der freie Auslauf des Antriebs.

Die Überwachung des analogen Eingangssignals ist unabhängig von der Freigabe des Frequenzumrichters gemäß der gewählten Betriebsart aktiv.

In der Betriebsart **2** wird der Antrieb unabhängig von dem gewählten Auslaufverhalten (Parameter *Betriebsart* **630**), gemäß dem Auslaufverhalten 1 (Stillsetzen und Ausschalten), abgebremst. Ist die eingestellte Haltezeit verstrichen, erfolgt eine Fehlermeldung. Der erneute Anlauf des Antriebs ist durch Aus- und Einschalten des Startsignals möglich, falls der Fehler zuvor beseitigt wurde.

Die Betriebsart **3** definiert, unabhängig von dem gewählten Auslaufverhalten, welches mit dem Parameter *Stoppfunktion* **630** festgelegt wurde, den freien Auslauf des Antriebs.

**Achtung!** Die Überwachung des analogen Eingangssignals über den Parameter *Stör-/Warnverhalten* **563** erfordert die Prüfung der Kennlinienparameter.

### 6.1.7 Abgleich

Bedingt durch Bauteiletoleranzen kann es erforderlich sein, den Analogeingang abzulegen. Dazu dient der Parameter *Abgleich* **568**.

Betriebsart	Funktion
0 - kein Abgleich	Normalbetrieb
1 - Abgleich 0 V / 0 mA	Abgleich der Messung mit einem Analogsignal von 0 V.
2 - Abgleich 10 V / 20 mA	Abgleich der Messung mit einem Analogsignal von 10 V.

#### Beispiel für den Abgleich des Analogeingangs mit einem Spannungssignal:

**Hinweis:** Die Messungen für den Abgleich mit einem geeigneten Messinstrument und mit der korrekten Polarität durchführen.  
Andernfalls kann es zu Fehlmessungen kommen.

- 0 V an den Analogeingang anlegen, z. B. mit einer Brücke von der Klemme des Analogeingangs X410A.6 nach Klemme X210B.7 (Masse/GND) des Frequenzumrichters.
- Betriebsart „1 - Abgleich 0 V / 0 mA“ auswählen.
- 10 V an den Analogeingang anlegen, z. B. mit einer Brücke von der Klemme des Analogeingangs nach Klemme X210B.5 (Referenzausgang 10 V) des Frequenzumrichters.
- Betriebsart „2 - Abgleich 10 V / 20 mA“ auswählen. Der Abgleich des Analogeingangs ist beendet.

### 6.1.8 Filterzeitkonstante

Die Zeitkonstante des Filters für den Analogsollwert kann über den Parameter *Filterzeitkonstante* **561** eingestellt werden.

Die Zeitkonstante gibt an, über welche Zeit das Eingangssignal mittels eines Tiefpasses gemittelt wird, um z. B. Störeinflüsse auszuschalten.

Der Einstellbereich umfasst in 15 Schritten einen Wertebereich zwischen 0 ms und 5000 ms.

Betriebsart	Funktion
0 - Zeitkonstante 0 ms	Filter deaktiviert – Analogsollwert wird ungefiltert durchgeleitet
2 - Zeitkonstante 2 ms	
4 - Zeitkonstante 4 ms	
8 - Zeitkonstante 8 ms	
16 - Zeitkonstante 16 ms	
32 - Zeitkonstante 32 ms	
64 - Zeitkonstante 64 ms	
128 - Zeitkonstante 128 ms	
256 - Zeitkonstante 256 ms	
512 - Zeitkonstante 512 ms	
1000 - Zeitkonstante 1000 ms	
2000 - Zeitkonstante 2000 ms	
3000 - Zeitkonstante 3000 ms	
4000 - Zeitkonstante 4000 ms	
5000 - Zeitkonstante 5000 ms	

## 6.2 Digitalausgänge EM-S1OUTD und EM-S2OUTD

### 6.2.1 Allgemeines

Die Parametrierung der Digitalausgänge lässt eine Verknüpfung mit einer Vielzahl von Funktionen zu. Die Funktionsauswahl ist von der parametrierten Konfiguration abhängig.

### 6.2.2 Betriebsarten

Die Auswahl der Betriebsart des Digitalausgangs EM-S1OUTD (Klemme X410A.3) erfolgt über den Parameter *Betriebsart EM-S1OUTD 533*.

Die Auswahl der Betriebsart des Digitalausgangs EM-S2OUTD (Klemme X410A.4) erfolgt über den Parameter *Betriebsart EM-S2OUTD 534*.

Die auszuwählenden Betriebsarten entsprechen der in der Betriebsanleitung des Frequenzumrichters in dem Kapitel „Digitalausgänge“ aufgeführten Tabelle.

### 6.2.3 Festsollwerte und Festwertumschaltung

Abhängig von der gewählten *Frequenzsollwertquelle 475* können Festfrequenzen als Sollwerte genutzt werden. Das Modul erweitert die in der Betriebsanleitung des Frequenzumrichters (Parameter *Festfrequenzumschaltung 1 66* und *Festfrequenzumschaltung 2 67*) beschriebene Funktionalität um den Parameter *Festfrequenzumschaltung 3 131* und die zugehörigen Parameter *Festfrequenz 5 485*, *Festfrequenz 6 486*, *Festfrequenz 7 487*, *Festfrequenz 8 488*.

	<i>Festfrequenzumschaltung 1 66</i>	<i>Festfrequenzumschaltung 2 67</i>	<i>Festfrequenzumschaltung 3 131</i>
<i>Festfrequenz 1 480</i>	0	0	0
<i>Festfrequenz 2 481</i>	1	0	0
<i>Festfrequenz 3 482</i>	1	1	0
<i>Festfrequenz 4 483</i>	0	1	0
<i>Festfrequenz 5 485</i>	0	1	1
<i>Festfrequenz 6 486</i>	1	1	1
<i>Festfrequenz 7 487</i>	1	0	1
<i>Festfrequenz 8 488</i>	0	0	1

### 6.3 Digitaleingänge EM-SxIND

Das Erweiterungsmodul EM-RES-03 verfügt über drei Digitaleingänge. Die Zuordnung der Steuersignale zu den verfügbaren Softwarefunktionen kann an die jeweilige Anwendung angepasst werden. In Abhängigkeit von der gewählten *Konfiguration 30* ist die werkseitige Zuordnung bzw. die Auswahl der Betriebsart unterschiedlich. Zusätzlich zu den zur Verfügung stehenden digitalen Steuereingängen sind weitere interne Logiksignale als Quellen verfügbar.

Die einzelnen Softwarefunktionen werden über parametrierbare Eingänge den verschiedenen Signalquellen zugeordnet. Dies ermöglicht eine flexible und vielfältige Nutzung der digitalen Steuersignale.

Betriebsart	Funktion
320 - EM-S1IND	Signal am Digitaleingang 1 (X410B.2)
321 - EM-S2IND	Signal am Digitaleingang 2 (X410B.3)
322 - EM-S3IND	Signal am Digitaleingang 3 (X410B.4)
520 - EM-S1IND invertiert	Invertiertes Signal am Digitaleingang 4 (X410B.2)
521 - EM-S2IND invertiert	Invertiertes Signal am Digitaleingang 5 (X410B.3)
522 - EM-S3IND invertiert	Invertiertes Signal am Digitaleingang 6 (X410B.4)

Neben den aufgelisteten Betriebsarten gelten die in der Bedienungsanleitung des Frequenzumrichters im Kapitel „Digitaleingänge“ aufgeführten Betriebsarten.

## 6.4 Resolvereingang EM-RES

Der Resolvereingang wird für die Auswertung der Lageinformation vom Resolver verwendet.

Die Frequenz des Erregersignals für den Resolver ist fest auf 8 kHz eingestellt.

Ist die Resolverpolpaarzahl > 1, durchläuft der gemessene elektrische Winkel bei einer mechanischen Umdrehung mehrfach den Bereich von 0°...360°.

Zur Erfassung des Lagewinkels des Läufers an einem Synchronmotor muss das Verhältnis der Motorpolpaarzahl zur Resolverpolpaarzahl ganzzahlig sein.

Über den Parameter *Polpaarzahl* **381** kann die Polpaarzahl des Resolvers eingestellt werden.

Parameter		Funktion		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
381	Polpaarzahl	1	7	1

### 6.4.1 Offset

Um den Anlauf einer Synchronmaschine zu ermöglichen, muss die absolute Lage des Läufers bekannt sein. Diese Information ist notwendig, um in Abhängigkeit der Lage des Läufers die Statorwicklungen der Synchronmaschine in der richtigen Reihenfolge zu bestromen. Die Steuerung der Lage des Drehfeldes in der Synchronmaschine ist für die kontinuierliche Drehbewegung des Läufers erforderlich. Bei der ersten Inbetriebnahme wird die Lage der Läuferwicklung des Resolvers mit dem Polradwinkel des Synchronmotors durch Einstellen des Offset abgeglichen. Für den Betrieb einer Synchronmaschine mit Resolver ist das Einstellen des Offset erforderlich, um einen optimalen Rundlauf und ein maximales Drehmoment zu gewährleisten.

Der korrekte *Offset* **382** ist eingestellt, wenn die *flussbildende Spannung* **235** bei drehendem Motor ungefähr den Wert 0 erreicht.

Parameter		Funktion		
Nr.	Beschreibung	Min.	Max.	Werkseinst.
382	Offset	-360,0°	360,0°	0,0°

Der Offset kann wie folgt ermittelt und eingestellt werden:

- Bei der ersten Inbetriebnahme wird „SEtUP“ in der Bedieneinheit angezeigt. Die ESC-Taste betätigen, um diesen Vorgang abzubrechen. Die geführte Inbetriebnahme („SETUP“) wird nach Einstellung des Offset durchgeführt.
- Parametermenü „PARA“ aufrufen und Maschinendaten vom Typenschild oder Datenblatt des Motors eingeben.
- Parameter *Polpaarzahl* **381** auf die Anzahl der Polpaare des Resolvers einstellen.

Vor dem Einstellen des Offset folgende **Sicherheitsmaßnahmen** durchführen:

- Freigabe des Frequenzumrichters über die Digitaleingänge für die Reglerfreigabe ausschalten.
- Motor, wenn möglich, von der Last abkoppeln, so dass die Motorwelle frei drehen kann. Falls vorhanden, mechanische Bremse lösen.  
Ist ein Abkoppeln nicht möglich, darauf achten, dass der Motor unter möglichst geringer Belastung steht.



**Warnung!** Die Drehzahl des Motors kann unter bestimmten Bedingungen hohe Werte erreichen. Wird der Motor nicht von der Last abgekoppelt, sind Personenschäden und Beschädigungen der Maschine möglich. Zur Vermeidung dieser Schäden unbedingt die folgenden Einstellungen vornehmen.

- Die maximal zulässige Ausgangsfrequenz des Frequenzumrichters über den Parameter *Abschaltgrenze Frequenz* **417** auf geringen Frequenzwert einstellen. Den Frequenzwert so wählen, dass ein unkontrolliertes Beschleunigen („Durchgehen“) des Motors frühzeitig erkannt wird. Diese Begrenzung ist erforderlich, um Personenschäden und Schäden an der Maschine zu vermeiden.
- Parameter *Grenzstrom* **728** des Drehzahlreglers auf geringen Stromwert (z. B. 10% vom Motorbemessungsstrom) einstellen. Diese Einstellung vermeidet, dass bei falsch eingestelltem Offset zu hohe Ströme fließen.
- Motorwelle von Hand drehen. Über den Istwert des Parameters *Frequenz Drehgeber 2* **219** die Drehrichtung des Resolvers kontrollieren. Bei Rechtsdrehung der Motorwelle werden für den Istwert der Frequenz positive Werte angezeigt. Stimmt die Anzeige der Drehrichtung nicht mit der tatsächlichen Drehrichtung überein, die Anschlüsse SIN+ und SIN- an der Steuerklemme X410A des Frequenzumrichters tauschen.

Der *Offset* **382** muss zwischen 0° und 360° dividiert durch die Motorpolpaarzahl liegen. Bei Polpaarzahlen des Resolvers größer als 1, liegt der mögliche Bereich zwischen 0° und dem Max. Offset.

$$\text{Max. Offset} = \frac{360^\circ}{\text{Motorpolpaarzahl}/\text{Resolverpolpaarzahl}}$$

Eine Änderung des eingestellten Werts um den Max. Offset hat keinen Einfluss auf die *flussbildende Spannung* **235**.

- Geringen Drehzahlsollwert (ca. 10% geringer als die *Abschaltgrenze Frequenz* **417**) einstellen und Freigabe des Frequenzumrichters über Reglerfreigabe und S2IND (Start Rechtslauf) einschalten, um den Motor zu beschleunigen.
- Werden Überströme festgestellt oder eine Fehlermeldung aufgrund einer Überlast ausgegeben, zunächst die geführte Inbetriebnahme (Setup) starten. Die Werte der Maschinen- und Resolverdaten bestätigen. Nach Abschluss der geführten Inbetriebnahme den Parameter *Grenzstrom* **728** erneut auf einen geringen Wert einstellen, da dieser Wert bei der geführten Inbetriebnahme überschrieben wurde.

Abhängig vom Verhalten des Motors nach dem Start, die folgenden Schritte durchführen:

– **Der Motor dreht nicht oder die Motorwelle dreht sich nur kurz in eine neue Position:**

- Überprüfen, ob die Parameter *Polpaarzahl 373* für den Motor und *Polpaarzahl 381* für den Resolver korrekt eingestellt sind.

Sind diese Werte korrekt eingestellt, die Sicherheitshinweise beachten und die folgenden Maßnahmen durchführen.



**Warnung!** Die Netz-, Gleichspannungs- und Motorklemmen können nach der Freischaltung des Frequenzumrichters gefährliche Spannungen führen. Erst nach einer Wartezeit von einigen Minuten, bis die Zwischenkreiskondensatoren entladen sind, darf am Gerät gearbeitet werden.

- Den Frequenzumrichter vor elektrischen Installationsarbeiten spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern. Die Spannungsfreiheit überprüfen.
- Zwei Motorphasen (z. B. U und V) an den Klemmen des Frequenzumrichters tauschen, da die Drehrichtungen von Motor und Resolver nicht übereinstimmen.
- Die Spannungsversorgung wieder einschalten.
- Wie oben beschrieben, geringen Drehzahlsollwert einstellen und Motor starten.

Dreht der Motor trotz des Phasentausches nicht:

- Parameterwert für *Offset 382* um 90° dividiert durch Motorpolpaarzahl erhöhen.

Dreht der Motor weiterhin nicht, erneut die zwei Motorphasen (z. B. U und V) tauschen.

– **Der Motor dreht und beschleunigt bis zur Abschaltgrenze Frequenz 417:**

- Resolverleitungen prüfen und Resolveranschlüsse auf sicheren Kontakt prüfen.
- bei Fehlermeldung „Überfrequenz“ F1100: Parameterwert für *Offset 382* um 180° dividiert durch Motorpolpaarzahl erhöhen.

– **Dreht der Motor mit der eingestellten Drehzahl und Drehrichtung, die Feineinstellung des Offset durchführen:**

- Parameterwert für *Offset 382* in kleinen Schritten (z. B. 2,5°) verstetzen, bis die *flussbildende Spannung 235* ungefähr den Wert 0 erreicht.
- Bei großen Abweichungen der flussbildenden Spannung vom Wert 0 den Offset zunächst in größeren Schritten verstetzen.
- Bei positiver flussbildender Spannung den Offset erhöhen.
- Bei negativer flussbildender Spannung den Offset verringern.
- Parameter *Abschaltgrenze Frequenz 417* und Parameter *Grenzstrom 728* auf gewünschte Werte einstellen.
- Die **Feineinstellung** des Offset mit halber Bemessungsfrequenz wiederholen.

Die Einstellung des Offset ist beendet.

- Geführte Inbetriebnahme starten. Dies ist für die optimale Stromregelung erforderlich.

## 6.4.2 Drehzahlwertquelle

Die Umschaltung erfolgt über *Drehzahlwertquelle 766*. Soll der Resolver das Istwertsignal für den Drehzahlregler liefern, muss Drehgeber 2 als Quelle ausgewählt werden. In der Grundeinstellung wird als Istwertquelle der Drehgeber 1 verwendet.

Betriebsart	Funktion
1 - Drehgeber 1	Die Drehzahlwertquelle ist der Drehgeber 1 des Basisgerätes (Werkseinstellung).
2 - Drehgeber 2	Die Drehzahlwertquelle ist der Drehgeber 2 des Erweiterungsmoduls EM-RES-03.

## 6.4.3 Auswertung

Soll ein Synchronmotor der nicht vom Hersteller BONFIGLIOLI stammt an den Resolvereingang angeschlossen werden, kann es erforderlich sein, das Vorzeichen der Sinus-Spur zu ändern. Dies ermöglicht der Parameter *Auswertung 492*.

Auswertung 492	Funktion
0 - Bonfiglioli	Werkseinstellung. Für den Anschluss von Bonfiglioli Synchronmotoren.
1 - invertiert	Das Vorzeichen der Sinus-Spur wird geändert.

## 6.5 Frequenz- und Prozentsollwertkanal

Die vielfältigen Funktionen zur Vorgabe der Sollwerte werden in den verschiedenen Konfigurationen durch den Frequenz- oder Prozentsollwertkanal verbunden. Die *Frequenzsollwertquelle 475*, bzw. die *Prozentsollwertquelle 476* bestimmt die additive Verknüpfung der verfügbaren Sollwertquellen abhängig von der installierten Hardware.

Betriebsart	Funktion
2 - Betrag Analogwert EM-S1INA	Sollwertquelle ist der Analogeingang EM-S1INA
4 - Betrag MFI1A + EM-S1INA	Sollwertquellen sind Multifunktionseingang MFI1A und Analogeingang EM-S1INA
14 - Betrag MFI1A + EM-S1INA + FF	Sollwertquellen sind Multifunktionseingang MFI1A, Analogeingang EM-S1INA und Festfrequenz FF
24 - Betrag MFI1A + EM-S1INA + MP	Sollwertquellen sind Multifunktionseingang MFI1A, Analogeingang EM-S1INA und Motorpotifunktion MP
102 bis 124	Betriebsarten mit Vorzeichen (+/-)

Ergänzend zu den gelisteten Betriebsarten gelten die in der Betriebsanleitung des Frequenzumrichters im Kapitel „Frequenzsollwertkanal“, bzw. im Kapitel „Prozentsollwertkanal“ aufgeführten Betriebsarten.

## 6.6 Istwertanzeige

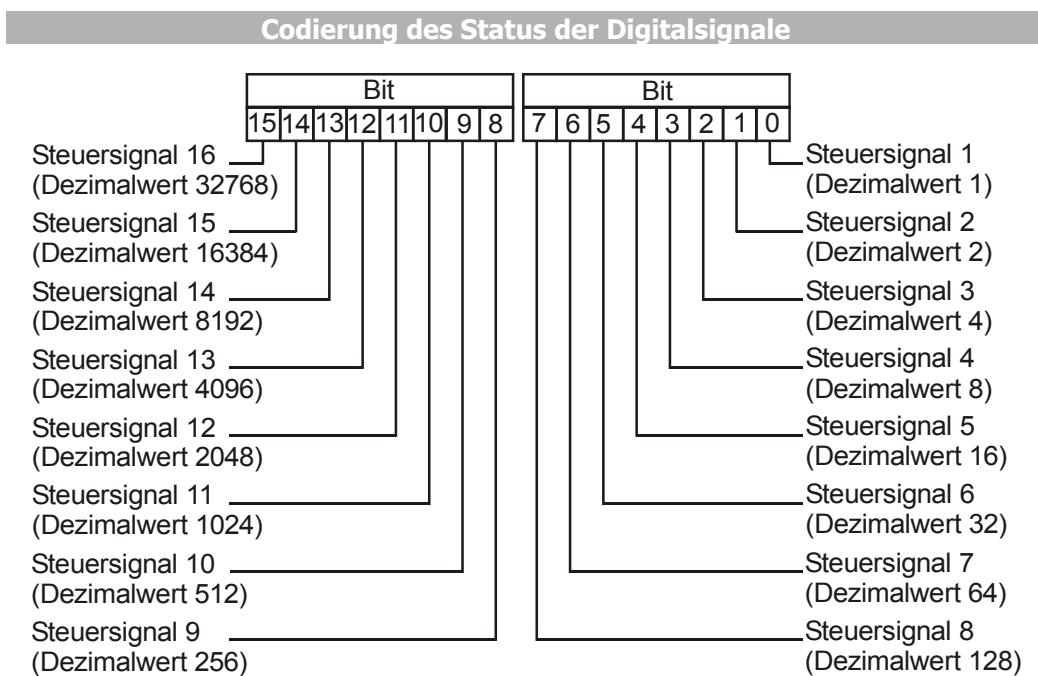
Der Istwert des Drehgebers 2 kann über die Parameter *Frequenz Drehgeber 2 219* und *Drehzahl Drehgeber 2 220* ausgelesen werden.

Das analoge Eingangssignal am Analogeingang EM-S1INA wird über den Istwertparameter *Analogeingang EM-S1INA 253* angezeigt.

## 6.7 Status der Digitalsignale

Der Status der Digitalsignale kann über die Parameter *Digitaleingänge 250* und *Digitalausgänge 254* dezimal codiert ausgelesen werden. Die Anzeige der digitalen Eingangssignale ermöglicht, insbesondere bei der Inbetriebnahme, die Prüfung der verschiedenen Steuersignale und deren Verknüpfungen mit den jeweiligen Softwarefunktionen.

Nach Umwandlung der dezimalen Zahl in das binäre System zeigen die Bits 8, 9 und 10 die Zustände der Eingänge EM-S1IND, EM-S2IND und EM-S3IND an.



### Beispiel:

Der Istwertparameter *Digitaleingänge 250* zeigt den Dezimalwert **640** an. Nach Wandlung in das Binärsystem ergibt sich die folgende Kombination:

Binärsystem:							
Bit							
15 14 13 12 11 10 9 8      7 6 5 4 3 2 1 0							
0 0 0 0				1 0 0 0			
Steuersignal 10 (Dezimalwert 512)				Steuersignal 8 (Dezimalwert 128)			

Es wurde der folgende Status der digitalen Eingangssignale des Erweiterungsmoduls angezeigt:

- Digitaleingang EM-S1IND = 1 – Steuersignal 8
- Digitaleingang EM-S2IND = 0 – Steuersignal 9
- Digitaleingang EM-S3IND = 1 – Steuersignal 10

## 6.8 Motortemperatur

Die Temperaturüberwachung ist Teil des Stör- und Warnverhaltens, welches frei zu konfigurieren ist. Die angeschlossene Last kann durch den Anschluss eines Messwiderstandes (Motorkaltleiter/PTC) mit einer Temperatur-Charakteristik gemäß DIN 44081 oder mit einem Bimetall-Temperaturfühler (Öffner) überwacht werden.

Die Betriebsart des Motorkaltleiteranschlusses kann über den Parameter *Betriebsart Motortemp.* **570** gewählt werden. Die in der Betriebsanleitung des Frequenzumrichters im Kapitel „Motortemperatur“ beschriebenen Betriebsarten werden durch das eingebaute Erweiterungsmodul um die folgenden Betriebsarten erweitert:

Betriebsart	Funktion
11 - EM-MPTC: nur Warnung	Der kritische Betriebspunkt wird durch die Bedieneinheit und den Parameter <i>Warnungen</i> <b>269</b> angezeigt.
12 - EM-MPTC: Fehlerabschaltung	Die Fehlerabschaltung wird durch Meldung F0400 angezeigt. Die Fehlerabschaltung kann über die Bedieneinheit oder den Digitaleingang quittiert werden.
EM-MPTC: 13 -Fehlerabschaltung 1 min verz.	Die Fehlerabschaltung entsprechend der Betriebsart 2 wird um eine Minute verzögert.
EM-MPTC: 14 -Fehlerabschaltung 5 min verz.	Die Fehlerabschaltung entsprechend der Betriebsart 2 wird um fünf Minuten verzögert.
EM-MPTC: 15 -Fehlerabschaltung 10 min verz.	Die Fehlerabschaltung entsprechend der Betriebsart 2 wird um zehn Minuten verzögert.

Die durch den Parameter *Betriebsart Motortemp.* **570** einzustellende Funktion führt unabhängig von den gewählten Betriebsarten der Steuereingänge und Steuerausgänge zu einer Signalisierung der Übertemperatur durch die rote Leuchtdiode des Frequenzumrichters.

Die Betriebsarten mit einer Fehlerabschaltung führen zur Anzeige der Fehlermeldung „FAULT“ mit der Fehlernummer „F0400“ auf der Bedieneinheit KP500.

Die Fehlermeldung kann über den Parameter *Programm(ieren)* **34** oder das mit dem Parameter *Fehlerquittierung* **103** verknüpfte Logiksignal quittiert werden.

## 7 Parameterliste

Die Parameterliste ist nach den Menütweigen der Bedieneinheit gegliedert. Zur besseren Übersicht sind die Parameter mit Piktogrammen gekennzeichnet:

- Der Parameter ist in den vier Datensätzen verfügbar.
- Der Parameterwert wird von der SETUP-Routine eingestellt, wenn für den Parameter *Konfiguration 30* ein Regelverfahren für eine Synchronmaschine ausgewählt ist.
- Dieser Parameter ist im Betrieb des Frequenzumrichters nicht schreibbar.

### 7.1 Istwertmenü (VAL)

Istwerte der Maschine				
Nr.	Beschreibung	Einheit	Anzeigebereich	Kapitel
219	Frequenz Drehgeber 2	Hz	0,0 ... 999,99	6.6
220	Drehzahl Drehgeber 2	1/min	0 ... 60000	6.6
Istwerte des Frequenzumrichters				
253	Analogeingang EM-S1INA	V	-10 ... +10	6.6

### 7.2 Parametermenü (PARA)

Resolver				
Nr.	Beschreibung	Einheit	Einstellbereich	Kapitel
<input checked="" type="checkbox"/> 381	Polpaarzahl	-	1 ... 7	6.4
<input checked="" type="checkbox"/> 382	Offset	°	-360,0 ... 360,0	6.4.1
492	Auswertung	-	Auswahl	6.4.3
Digitalausgänge				
533	Betriebsart EM-S1OUTD	-	Auswahl	6.2.2
534	Betriebsart EM-S2OUTD	-	Auswahl	6.2.2
Analogeingang				
<input type="checkbox"/> 560	Toleranzband	%	0,00 ... 25,00	6.1.5
561	Filterzeitkonstante	-	Auswahl	6.1.8
562	Betriebsart	-	Auswahl	6.1.3
563	Stör-/Warnverhalten	-	Auswahl	6.1.6
<input type="checkbox"/> 564	Kennlinienpunkt X1	%	-100,00 ... 100,00	6.1.2
<input type="checkbox"/> 565	Kennlinienpunkt Y1	%	-100,00 ... 100,00	6.1.2
<input type="checkbox"/> 566	Kennlinienpunkt X2	%	-100,00 ... 100,00	6.1.2
<input type="checkbox"/> 567	Kennlinienpunkt Y2	%	-100,00 ... 100,00	6.1.2
568	Abgleich	-	Auswahl	6.1.7
Drehzahlregler				
<input type="checkbox"/> 766	Drehzahlwertquelle	-	Auswahl	6.4.2
Systembus				
900	Node-ID	-	-1 ... 63	5.5
903	Baud-Rate	-	Auswahl	5.4
904	Boot-Up Delay	ms	3500 ... 50000	5.8.4
918	SYNC-Identifier	-	0 ... 2047	5.8.2
919	SYNC-Time	ms	0 ... 50000	5.9.2
921	RxSDO1-Identifier	-	0 ... 2047	5.9.4
922	TxSDO1-Identifier	-	0 ... 2047	5.9.4

Systembus				
Nr.	Beschreibung	Einheit	Einstellbereich	Kapitel
923	SDO2 Set Active	-	Auswahl	5.9.4
924	RxPDO1-Identifier	-	0 ... 2047	5.11.1
925	TxPDO1-Identifier	-	0 ... 2047	5.11.1
926	RxPDO2-Identifier	-	0 ... 2047	5.11.1
927	TxPDO2-Identifier	-	0 ... 2047	5.11.1
928	RxPDO3-Identifier	-	0 ... 2047	5.11.1
929	TxPDO3-Identifier	-	0 ... 2047	5.11.1
930	TxPDO1 Function	-	Auswahl	5.11.2
931	TxPDO1 Time	ms	0 ... 50000	5.11.2
932	TxPDO2 Function	-	Auswahl	5.11.2
933	TxPDO2 Time	ms	0 ... 50000	5.11.2
934	TxPDO3 Function	-	Auswahl	5.11.2
935	TxPDO3 Time	ms	0 ... 50000	5.11.2
936	RxPDO1 Function	-	Auswahl	5.11.2
937	RxPDO2 Function	-	Auswahl	5.11.2
938	RxPDO3 Function	-	Auswahl	5.11.2
939	SYNC Timeout	ms	0 ... 60000	5.11.3
941	RxPDO1 Timeout	ms	0 ... 60000	5.11.3
942	RxPDO2 Timeout	ms	0 ... 60000	5.11.3
945	RxPDO3 Timeout	ms	0 ... 60000	5.11.3
946	TxPDO1 Boolean1	-	Auswahl	5.11.5.1
947	TxPDO1 Boolean2	-	Auswahl	5.11.5.1
948	TxPDO1 Boolean3	-	Auswahl	5.11.5.1
949	TxPDO1 Boolean4	-	Auswahl	5.11.5.1
950	TxPDO1 Word1	-	Auswahl	5.11.5.1
951	TxPDO1 Word2	-	Auswahl	5.11.5.1
952	TxPDO1 Word3	-	Auswahl	5.11.5.1
953	TxPDO1 Word4	-	Auswahl	5.11.5.1
954	TxPDO1 Long1	-	Auswahl	5.11.5.1
955	TxPDO1 Long2	-	Auswahl	5.11.5.1
956	TxPDO2 Boolean1	-	Auswahl	5.11.5.1
957	TxPDO2 Boolean2	-	Auswahl	5.11.5.1
958	TxPDO2 Boolean3	-	Auswahl	5.11.5.1
959	TxPDO2 Boolean4	-	Auswahl	5.11.5.1
960	TxPDO2 Word1	-	Auswahl	5.11.5.1
961	TxPDO2 Word2	-	Auswahl	5.11.5.1
962	TxPDO2 Word3	-	Auswahl	5.11.5.1
963	TxPDO2 Word4	-	Auswahl	5.11.5.1
964	TxPDO2 Long1	-	Auswahl	5.11.5.1
965	TxPDO2 Long2	-	Auswahl	5.11.5.1
966	TxPDO3 Boolean1	-	Auswahl	5.11.5.1
967	TxPDO3 Boolean2	-	Auswahl	5.11.5.1
968	TxPDO3 Boolean3	-	Auswahl	5.11.5.1
969	TxPDO3 Boolean4	-	Auswahl	5.11.5.1
972	TxPDO3 Word1	-	Auswahl	5.11.5.1
973	TxPDO3 Word2	-	Auswahl	5.11.5.1
974	TxPDO3 Word3	-	Auswahl	5.11.5.1
975	TxPDO3 Word4	-	Auswahl	5.11.5.1
976	TxPDO3 Long1	-	Auswahl	5.11.5.1
977	TxPDO3 Long2	-	Auswahl	5.11.5.1
989	Emergency Reaction	-	Auswahl	5.8.3

## 8 Anhang

### 8.1 Fehlermeldungen

Die verschiedenen Steuer- und Regelverfahren und die Hardware des Frequenzumrichters beinhalten Funktionen, die kontinuierlich die Anwendung überwachen. Ergänzend zu den in der Betriebsanleitung dokumentierten Meldungen werden die folgenden Fehlerschlüssel durch das Erweiterungsmodul EM-RES-03 aktiviert.

Steueranschlüsse		
F14	21	Resolversynchronisation nicht erfolgreich. Resolversignal auf Störeinkopplungen prüfen.
	22	Resolverzählfehler: Resolversignal auf Störeinkopplungen prüfen.
	23	Resolverpolpaarzahl ist ungültig. Das Verhältnis von Motorpolpaarzahl zu Resolverpolpaarzahl muss ganzzahlig sein. Parameter <i>Polpaarzahl 373</i> für den Motor und <i>Polpaarzahl 381</i> für den Resolver prüfen und gegebenenfalls korrigieren.
	24	Leitungsbruch: Resolveranschlüsse und -leitungen prüfen.

Neben den genannten Fehlermeldungen gibt es weitere Fehlermeldungen, die jedoch nur für firmeninterne Zwecke genutzt werden und an dieser Stelle nicht aufgelistet werden. Sollten Sie Fehlermeldungen erhalten, die in der Liste nicht aufgeführt sind, so stehen wir Ihnen gerne telefonisch zur Verfügung.





power, control and green solutions

Seit 1956 plant und realisiert Bonfiglioli innovative und zuverlässige Lösungen für die Leistungsüberwachung und -übertragung in industrieller Umgebung und für selbstfahrende Maschinen sowie Anlagen im Rahmen der erneuerbaren Energien.

[www.bonfiglioli.com](http://www.bonfiglioli.com)

**Bonfiglioli Riduttori S.p.A.**  
Via Giovanni XXIII, 7/A  
40012 Lippo di Calderara di Reno  
Bologna, Italy

tel: +39 051 647 3111  
fax: +39 051 647 3126  
[bonfiglioli@bonfiglioli.com](mailto:bonfiglioli@bonfiglioli.com)  
[www.bonfiglioli.com](http://www.bonfiglioli.com)

VEC 547 R0