

Applikation "PA-CONTROL Lade Motor-Variante"

Kurzfassung: Beschreibung und Hinweise zu:

- Erstellen und Ablegen der Antriebsparameter für verschiedene Motortypen
- Aktivieren der Funktion "Lade Antriebsparameter nach dem Einschalten"

Autor: Edmund Grieshaber



Warenzeichen und Warennamen sind ohne Gewährleistung der freien Verwendbarkeit benutzt. Bei der Erstellung der Texte und Beispiele wurde mit großer Sorgfalt vorgegangen. Trotzdem können Fehler nicht ausgeschlossen werden. Die IEF Werner GmbH kann für fehlende oder fehlerhafte Angaben und deren Folgen weder eine juristische Verantwortung noch irgendeine Haftung übernehmen.

Die IEF Werner GmbH behält sich das Recht vor, ohne Ankündigung die Software oder Hardware oder Teile davon, sowie die mitgelieferten Druckschriften oder Teile davon zu verändern oder zu verbessern.

Alle Rechte der Vervielfältigung, der fotomechanischen Wiedergabe, auch auszugsweise sind ausdrücklich der IEF Werner GmbH vorbehalten.

Für Verbesserungsvorschläge und Hinweise auf Fehler sind wir jederzeit dankbar.

© Dezember 2011, IEF Werner GmbH



Inhaltsverzeichnis

1	Ände	erungen	5
2	Vorw	vort	6
3	Skizz	ze	8
4	Erste	ellen der Daten für eine Applikation	9
	4.1	Erstellen der Standartparametersätze für die Motoren	9
		4.1.1 Erstellen der Parameter für den AKM21C	10
		4.1.2 Erstellen der Parameter für den AKM22C	11
		4.1.3 Erstellen der Parameter für den AKM23C	12
	4.2	Übertragen der Motor-Type-PDR-Datei in die PA-CONTROL	13
	4.3	Erstellen des Projektparametersatzes	14
5	Über	rtragung von Parametern an konfigurierter Anlage	15
	5.1	Einstellen der Motortypennummer der Antriebsparameter	16
	5.2	Senden der Antriebsparameter der Motortype an die PA-CONTROL	17
	5.3	Senden der Antriebsparameter der Motortype an die PA-CONTROL mit Fehler	19
	5.4	Die Motortyp-Dateien (*.PDR) im Programmaustauschfenster	20
	5.5	Backup / Download	21
6	Meld	lung der PA-CONTROL nach dem Einschalten	22





1 Änderungen

Dokumentenänderungen und Lebenslauf

Dokumentencode	Datum	Erstellung und Änderung
APP5027_DE_1106854_PAC_Lade-Motor-Varianten-Typen_R1a.doc	13. Dezember 2011	Neuerstellung dieses deutschen Dokuments.
APP5027_DE_1106854_PAC_Lade-Motor-Varianten-Typen_R1b.doc	28.Januar 2013	Ergänzung zur Vorgehensweise zur Inbetriebnahme einer neue Anlage



2 Vorwort

Sollen bei einer Anlage, die von einer PA-CONTROL gesteuert wird, an einer **servoTEC S**2 Achse für bestimmte Funktionen unterschiedliche Motoren verwendet werden, so kann dies durch Einstellungen in den Parametern der PA-CONTROL realisiert werden.

In den Parametern der PA-CONTROL können bis zu **7 Motortypen** definiert werden.

Motor-Type		
Nummer Variante	Motor-Type	PDR-Dateinamen
1	Klein	MoTyp01_AnPara_Axx.pdr
2	Mittel	MoTyp02_AnPara_Axx.pdr
3	Gross	MoTyp03_AnPara_Axx.pdr
4		MoTyp04_AnPara_Axx.pdr
5		MoTyp05_AnPara_Axx.pdr
6		MoTyp06_AnPara_Axx.pdr
7		MoTyp07_AnPara_Axx.pdr

Für jede Motortype wird in WINPAC und in der PA-CONTROL in einer Datei vom Typ "*.PDR" ein Antriebsparametersatz hinterlegt. In den Achsparametern kann dann die Funktion "Lade Antriebsparameter nach dem Einschalten" aktiviert werden Die Anwahl der bis zu 7 möglichen Motortypen wird über drei digitale Eingänge umgesetzt. Diese können in den Achsparametern eingestellt werden.

Achsparameter Verfahrparamete	r Endschalter/Referenzf	ahrt Achs-E/A Motor G	antry Lade-Antriebsparameter
Achse - 1			
Lade Antriebsparameter na (MoTyp01_AnPara_Axx.po Aurwahl der Motoruprizete	ch dem Einschalten aus d dr "MoTyp02_AnPara_Axx.	er Motor-Type-PDR-Datei pdr, MoTyp03_AnPara_Axx.p	odr,]
Binär-Wertigkeit	22 21	20	
Eingangs-Nr.	3 2	1	

	2 🛛
Achtung: Es werden nicht alle l	PA-CONTROL Programme angezeigt!
PDR-Datei	PA-CONTROL Verzeichnis
MoTyp01_AnPara_A01.pdr MoTyp02_AnPara_A01.pdr	MOTYP01_ANPARA_A01.PDR MOTYP02_ANPARA_A01.PDR
MoTyp03_AnPara_A01.pdr	>> MOTYP03_ANPARA_A01.PDR

Beim Einschalten der PA-CONTROL wird geprüft, ob die Funktion "Lade Antriebsparameter nach dem Einschalten" aktiviert und die eingestellte Motortype ungleich 0 ist. Wenn ja, dann wird der in der PA-CONTROL hinterlegte Antriebsparametersatz in den Antriebsverstärker servoTEC S2 geladen.



Ist der eingestellte Antriebsparametersatz in der PA-CONTROL nicht vorhanden, so meldet sich die PA-CONTROL mit dem Fehler "E155".

Dieser Fehler kann nicht gelöscht werden.

Maßnahme : geforderte Motortypendatei in die PA-CONTROL übertragen oder die Vorwahl über die Eingänge ändern.

In den System-N-Registern **SN171...186** ist die aktuelle Motortype abgelegt. Diese kann in der Betriebsart AUTOMATIK abgerufen und im Programm entsprechend verzweigt werden.

😂 Diagnose: Fehlermeldungen 🛛 👔	
Betriebszustand: Grundstellung mit Systemfel Fehlermeldung:	hler
Systemfehler : 155 - A1 - Antriebsparameter D)atei nicht vorhanden
	Fehler zurücksetzen

Alle erforderlichen Maßnahmen werden mit WINPAC durchgeführt

- Erstellen der Parameter für jeden Motortyp und exportieren der Antriebsparameter in die PDR-Datei. z.B.: AKM21C_Stadnart.PAR, AKM22C_Stadnart.PAR, ...
- Erstellen des Projektparametersatzes z.B.: Standart.PAR
- Definition der Motortypen mit den Einstellungen für die Auswahl über die digitalen Eingänge
- Übertragen der Standartparameter und der Antriebsparameter der verschiedenen Motortypen an die PA-CONTROL



3 Skizze





4 Erstellen der Daten für eine Applikation

Das Applikationsbeispiel beinhaltet 3 Motortypen : AKM21C, AkM22C und AKM23C.

Zur Erstellung der notwendigen Daten für eine Applikation empfiehlt sich folgende Vorgehensweise.

4.1 Erstellen der Standartparametersätze für die Motoren

Achsparameter "Lade Antriebsparameter…" aktivieren, aber noch keine Eingänge zur Wahl der Motorvariante eintragen.

Damit kann bei der Inbetriebnahme der Antriebe mit den unterschiedlichen Motoren die Anlage ein- und ausgeschaltet und die Parameter optimiert werden. Das Aktivieren der Eingansnummer würde jetzt die Arbeit behindern. Die Eingänge werden erst später, in der PROJEKT.PAR aktiviert

Definition der gewünschten Motortypen:

- AKM21C
- AKM22C
- AKM23C

Achsparameter Verfahrparame	eter Endschalter/Refer	enzfahrt Achs-E	7A Motor Gantry	Lade-Antriebsparameter
Achse - 1				
Lade Antriebsparameter i (MoTyp01_AnPara_Axx. Auswahl der Motorvariante	nach dem Einschalten a pdr ,MoTyp02_AnPara_	us der Motor-Type Axx.pdr, MoTyp0:	e-PDR-Datei 3_AnPara_Axx.pdr,)	
Binär-Wertigkeit	22 21	2 ⁰		
Eingangs-Nr.	0 0	0		
Motor-Type				
1				
Nummer Variante	Motor-Type		PDR-Dateinamen	
1	AKM21C		MoTyp01_AnPara_	Axx.pdr
2	AKM22C		MoTyp02_AnPara_	Axx.pdr
3	AMK23C		MoTyp03_AnPara_,	Axx.pdr
4			MoTyp04_AnPara_	Axx.pdr
5			MoTyp05_AnPara_	Axx.pdr
6			MoTyp06_AnPara_	Axx.pdr
7			MoTyp07_AnPara_	Axx.pdr



4.1.1 Erstellen der Parameter für den AKM21C

Speichern des Parametersatzes unter "AKM21C_Standart.PAR".

Importieren die Antriebsparameter für den Motor AKM21C aus der ServoTEC S2 Motordatenbank.

Optimieren der Parameter für diesen Motor

Exportiere die Antriebsparameter vom AKM21C in die Motor-Type-PDR-Datei für den Motortyp 1

Achse-1 (serv Achspara Achspara Antrijehsn.	oTEC S2 105)
	EnDat
	Importiere servoTEC S2 Antriebsparametersatz
	Sende Achsparameter rehungen [U]
	Lade Achsparameter Lade Antriebsparameter
	Exportiere Antriebsparameter nach Motor-Type-PDR-Datei Importiere Antriebsparameter aus Motor-Type-PDR-Datei
	HINWEIS : Einstellung ist nur für WINPAC un
Parameter Dateiname: A	AKM21C_STANDART.PAR



Motor-Type	PDR-Dateinamen
	MoTyp01_AnPara_A01.pdr
C (2) : AKM22C	MoTyp02_AnPara_A01.pdr
(3): AMK23C	MoTyp03_AnPara_A01.pdr
c . 777	MoTyp04_AnPara_A01.pdr
C	MoTyp05_AnPara_A01.pdr
C 777	MoTyp06_AnPara_A01.pdr
c m	MoTyp07_AnPara_A01.pdr



4.1.2 Erstellen der Parameter für den AKM22C

Speichern des Parametersatzes unter "AKM22C_Standart.PAR".

Importieren die Antriebsparameter für den Motor AKM22C aus der ServoTEC S2 Motordatenbank.

Optimieren der Parameter für diesen Motor

Exportiere die Antriebsparameter vom AKM22C in die Motor-Type-PDR-Datei für den Motortyp 2

Achse-1	(servoTEC S2 105) sparameter Rotatorisch	
	SSI EnDat	
	Importiere servoTEC S2 Antriebsparametersatz	
	Sende Achsparameter Sende Antriebsparameter	drehunaen [U] 🔹
	Lade Achsparameter Lade Antriebsparameter	
	Exportiere Antriebsparameter nach Motor-Type-PDR-Datei Importiere Antriebsparameter aus Motor-Type-PDR-Datei	
	HINWEIS : Einstellung	ist nur für WINPAC ur
Parameter Dateinan	ne: AKM22C_STANDART.PAR	



Motor-Type	PDR-Dateinamen
C (1) : AKM21C	MoTyp01_AnPara_A01.pdr
(* (<u>2) : AKM22C</u>	MoTyp02_AnPara_A01.pdr
(3): AMK23C	MoTyp03_AnPara_A01.pdr
C 222	MoTyp04_AnPara_A01.pdr
C 222	MoTyp05_AnPara_A01.pdr
C 777	MoTyp06_AnPara_A01.pdr
C 777	MoTyp07_AnPara_A01.pdr
1	1



4.1.3 Erstellen der Parameter für den AKM23C

Speichern des Parametersatzes unter "AKM23C_Standart.PAR".

Importieren die Antriebsparameter für den Motor AKM23C aus der ServoTEC S2 Motordatenbank.

Optimieren der Parameter für diesen Motor

Exportiere die Antriebsparameter vom AKM23C in die Motor-Type-PDR-Datei für den Motortyp 3





Motor-Type	PDR-Dateinamen
C (1) : AKM21C	MoTyp01_AnPara_A01.pdr
C (2) : AKM22C	MoTyp02_AnPara_A01.pdr
(3): AMK23C	MoTyp03_AnPara_A01.pdr
C 777	MoTyp04_AnPara_A01.pdr
C 222	MoTyp05_AnPara_A01.pdr
C 777	MoTyp06_AnPara_A01.pdr
C 772	MoTyp07_AnPara_A01.pdr
1	1



4.2 Übertragen der Motor-Type-PDR-Datei in die PA-CONTROL

Die Dateien für die Motortypen können auf unterschiedliche Arten in die PA-CONTROL übertragen werden.

- Übertragung mit dem Programmaustauschfenster (siehe Screenshot unten)
- Übertragung bei der Funktion Backup und Download (siehe Kapitel Backup / Download)
- Übertragung bei der Funktion Sende Achsparameter an PA-CONTROL (siehe Kapitel Senden der Antriebsparameter der Motortype an die PA-CONTROL)

Programmaustausch mit PA-CONTRO		? 🔀		
Quell- / Zielverzeichnis	Achtung: Es werden nicht alle PA-CONTROL Programme angezeigt!			
📼 e: [lokaler datenträger] 🔄	PDR-Datei	PA-CONTROL Verzeichnis		
E:\ → DatEigen → WinPAC → APPs APP5027	MoTyp01_AnPara_A01.pdr MoTyp02_AnPara_A01.pdr MoTyp03_AnPara_A01.pdr <pre></pre>	MOTYPOI_ANPARA_A01.PDR MOTYPO2_ANPARA_A01.PDR MOTYPO3_ANPARA_A01.PDR		
Kommentar übertragen = ja 🔽	Speicherbelegung in der PA-CONTRI	DL ei beleat beleat in %		
Syntaxcheck vor dem Senden 🛛 🔽 Statusmeldung:	ASCii-Speicher: 879125 Programm-Speicher: 879125	5 Byte 29991 Byte 3,30 % 5 Byte 42 Byte 0,00 %		
Grundstellung		<u>S</u> chließen <u>H</u> ilfe		



4.3 Erstellen des Projektparametersatzes

Speichern des Parametersatzes "PROJEKT.PDR"

ei <u>P</u> A-CONTROL <u>I</u> ransfer <u>H</u> ilfe		1	
	<u>8</u>		
PA-CONTROL	Motor-Type	No. Too	
RS232	Nummer Variance	Motor-Type	FDR-Dateinamen
🔿 Motor-Variantennamen	1	AKM21C	MoTyp01_AnPara_Axx.pdr
Achse-1 (servollEUS2105)	2	AKM22C	MoTyp02_AnPara_Axx.pdr
🖿 😂 Antriebsparameter	3	AMK23C	MoTyp03_AnPara_Axx.pdr
	4	E.	MoTyp04 AnPara Axx.pdr
	5	1	
	J	J.	Morypos_Ani ala_Axx.pu
	6		MoTyp06_AnPara_Axx.pdr
	7		MoTyp07_AnPara_Axx.pdr
			Fehler zurücksetzen

Parameter "PROJEKT.PAR" an die PA-CONTROL senden.

HINWEIS:

Nach dieser Aktion ist die Funktion Lade Motor-Varianten beim Einschalten aktiv. Jetzt wird beim Einschalten der PA-CONTROL die Motortype entsprechend den digitalen Eingängen erkannt und die Antriebsparameter geladen

Einstellen der digitalen Eingänge für die Wahl der Motortypen

PA-CONTROL	Achsparameter Verfahrparameter Endschalter/Referenzfahrt Achs-E/A Motor Gantry Lade-Antriebsparameter
Originose Originose Originose Originose CANOpen FS232 MotorVarianternamen Achse1 (servoTEC S2105) Achse1 (servoTEC S2105) Achse1 (servoTEC S2105) Achse1 (servoTEC S2105) Achse1 (servoTEC S2105)	Achse - 1
	 Lade Antiebsparameter nach dem Einschalten aus der Motor-Type-PDR-Datei (MoTyp01_AnPara_Axx.pdr.MoTyp02_AnPara_Axx.pdr, MoTyp03_AnPara_Axx.pdr,) Auswahl der Motorvatiante Binär-Wertigkeit 2 2 1 2 0 Eingangs-Nr. 8 7 6
	Estine side teal

PA-CONTROL Konfiguration	2 🔀
CANCONTROL CONTINUERATION Desir PA-CONTROL Software PA-CONTROL Lade Parameter Pa-Control CaNOpen Systemparameter MotorVarianternamen Achtparameter Antriebsparameter	Image: Chipperameter Endschalter/Referenzfahrt AchsE/A Motor Gantry Lade Antriebsparameter AchsE - 1 Image: Chipperameter Image: Chipperameter reach dem Einschalten aus der Motor Type PDR-Dateitig (MoTyp01_AnPara_Axx.pdr. MoTyp03_AnPara_Axx.pdr) Auswahl der Motorvariante Binär-Wertigkeit 2 2 2 1 2 0
	Eingangs-Nr. 8 7 6



5 Übertragung von Parametern an konfigurierter Anlage

Nach jedem Einschalten prüft die PA-CONTROL die Funktion "Lade Antriebsparameter nach dem Einschalten". Ist die Funktion aktiv und die Motortypennummer ungleich 0, dann wird im Fenster "PA-CONTROL Konfiguration" die Motortypennummer der PA-CONTROL angezeigt.



Will man mit WINPAC Antriebsparameter an die PA-CONTROL übertragen, so muß in WINPAC die gleiche Motortypennummer eingestellt sein.



5.1 Einstellen der Motortypennummer der Antriebsparameter

	OL Transfer Hilfe	8		
PA-CONTROL Systemparamete Poliagnose I/0 I/0 CANOpen RS232 Motor-Variantem Achse-2 (servoT Achse-2 (servoT	ROL nparameter osse pen 2 Variantennamen -2 (servoTEC S2 102) :hsparameter SSI	Grundkonfiguration Reglerkaskade Achse - 2 : AKM21C-AN Anwendung © Rotatorisch	* Achs-Info Zykluszeit B2DB-00 (Typen	en Kommentar nummer : 1) Anzeigeeir U U/min,
	Importiere servoTEC S Sende Achsparameter Sende Antriebsparameter Lade Achsparameter Lade Antriebsparameter Exportiere Antriebspar	2 Antriebsparametersatz ter ar ameter nach Motor-Type-PDR-Datei	- Umdrehungen [U]	×

Datei PA-CONTROL Iransfer Hilfe				
PA-CONTROL Sustemparameter	Grundkonfiguration Reglerkaskade Achs-Info	Zykluszeiten Kommentar		
Lo Diagnose 1/0 1/0 cos CANOpen	Achse - 2 : AKM24C-ANBNR-00 (Typennumm			
BS232	Anwendung	Anzeigeeint		
🖻 🏎 Achse-2 (servoTEC S2 102) 🏷 😂 Achsparameter	Rotatorisch	U U/min		
Antriebsparameter> AKM2 Achse-3 (servoTEC S2 105)	C Translatorisch	U/min/		

Motor-Type	PDR-Dateinamen
○ (1): AKM21⊂	MoTyp01_AnPara_A01.pdr
C (2) : AKM22C	MoTyp02_AnPara_A01.pdr
(3): AMK24C	MoTyp03_AnPara_A01.pdr
C. 777	777
C 777	777
C 777	777
C 777	777
10.00	

Das Einstellen der Motortypennummer erfolgt in WINPAC über die Funktion "Exportiere…" oder "Importiere …"



5.2 Senden der Antriebsparameter der Motortype an die PA-CONTROL

27 PA-CONTROL Konfiguration		28
Datei PA-CONTROL Transfer Hilfe		A1 - PA-Control Motorvariante Typennummer : 1
 PA-CONTROL Systemparameter Diagnose 1/0 CANOpen RS232 Motor-Variantennamen Achse-1 (servoTEC S2 105) Achsparameter Antriebsparameter> AKM21C 	Grundkonfiguration Reglerkaskade Ac Achse - 1 : AKM21C (Typen Anwendung	chs-Info Zykluszeiten Kommentar Inummer : 1) Anzeigeeinheiten U U/min U/min/s

M PA-CONTROL Konfi	guration	
Datei PA-CONTROL Trar	nsfer Hilfe	
		Grundkonfiguration Reglerkaskade Achs-Info
Diagnose	1 2	Achse - 2 : AKM24C-ANBNR-00
<mark>con</mark> CANOpen 		Anwendung Rotatorisch
Antriebspare Achse-3 (servi Achsparer	SSI EnDat	
🍅 Antriebspa	Importiere servoTEC 52 Antriebsparametersatz	
	Sende Achspar	ameter
	Sende Antriebs	parameter



Werden die Antriebsparameter an die PA-CONTROL übertragen, dann wird von der PA-CONTROL die daraus resultierende PDR-Datei angelegt





5.3 Senden der Antriebsparameter der Motortype an die PA-CONTROL mit Fehler

M PA-CONTROL Konfiguration		? 🛛
Datei PA-CONTROL Iransfer Hilfe		A2 - PA-Control Motorvariante Typennummer : 1
PA-CONTROL Systemparameter Diagnose I/0 I/0	Grundkonfiguration Reglerkaskade Arc Achse - 2 : AKM24C-ANBN	chs-Info Zykluszeiten Kommentar R-00 (Typennummer : 3)
 1/0 CANOpen RS232 Motor-Variantennamen ▲ Achse-2 (servoTEC S2 102) Achsparameter Antriebsparameter -> AKM2 Achse-3 (servoTEC S2 105) Achsparameter 	Anwendung	Anzeigeeinheiten U U/min U/min/s

Beim Senden der Antriebsparameter an die PA-CONTROL müssen die Motortypen in der PA-CONTROL und in WINPAC übereinstimmen!



-ebler bei di	er Überprüfung der Motor-Varianter	n-Typen-Nummern	
onior bord	, comparing our motor variance	· · · · · ·	
Achse	PA-CONTROL	WINPAC	Information
1	(0) -	(0) -	ок
2	(1) - AKM21C-ANB2DB-00	(3) - AKM24C-ANBNR-00	unterschiedlich
3	(0) -	(0) -	ок
	745	10)	-





5.4 Die Motortyp-Dateien (*.PDR) im Programmaustauschfenster

Programmaustausch mit PA-CONTR	OL			? 🔀
Quell- / Zielverzeichnis	Achtung: Es werden nicht alle PA-CON	angezeigt!		
🖃 e: [lokaler datenträger]	PDR-Datei	PA-CO	ONTROL Verzei	chnis
E:\ DatEigen WinPAC _TestsZuV5248 PF5027	MoTyp01_AnPara_A02.pdr MoTyp02_AnPara_A02.pdr MoTyp03_AnPara_A02.pdr	MOT MOT MOT MOT MOT	/P01_ANPARA_A /P02_ANPARA_A /P03_ANPARA_A	02.PDR 02.PDR 02.PDR
Kommentar übertragen = ja 🔽	Speicherbelegung in de	PA-CONTROL	Loopoor.	1 1 1 2
Syntaxcheck vor dem Senden 🔽	ASCii-Speicher: Programm-Speicher	rrei 355059 Byte r: 355059 Byte	Delegt 29823 Byte 42 Byte	0,01 %
Grundstellung	14-1	2	<u>S</u> chließen	Hilfe



5.5 Backup / Download

Sowohl beim Backup, als auch beim Download, werden die Motortypen-Dateien (*.PDR) übertragen.

🛃 Backup			🔀 🗶 D	ownload			×
Einstellungen -			E	instellungen			
Projektverzeichnis E:_DatEig Parameterdateiname STANDAR		E:_DatEigen\WinPAC_TestsZuV524B\APP5027\BU_00	P	Projektverzeichnis Parameterdateiname		E:_DatEigen\WinPAC_TestsZuV524B\APP5027\BU_02	
		STANDARD.PAR	P			STANDARD.PAR	
Wertedateiname	e	DATEN DAT		/ertedateina	me	DATEN.DAT	
	Parameter			0	Parameter		
0	Programme			0	Programme		
0	Merker			0	Merker		
0	N-Register			0	N-Register		
0	R-Register S-Register			0	R-Register S-Register		
Info-Meldung				ifo-Meldung			
Modemparamete RS232 Ende 'Backup P Start 'Backup Pr Programm gelad	er ^o arameter ⁱ rogramme ⁱ len: MOTYP01_ANPAF	34_A02.PDR	R E S M M	S232 nde 'Downlo tart 'Motor-V OTYP01_AI OTYP02_AI	ad Parameter' arianten-PDR-Dateien' IPARA_A02.PDR IPARA_A02.PDR		< N
		Starten Schließen Abbrechen				Starten Schließen Abbrechen	

HINWEIS: Nach dem Download muss die PA-CONTROL aus- und wieder eingeschaltet werden, damit die Motorvariantentypen entsprechend der Eingänge geladen werden.



6 Meldung der PA-CONTROL nach dem Einschalten

Für die Achse 2 ist die Motorvariante 7 angewählt (SN172). In der PA-CONTROL sind für die Achse 2 aber nur für die Motorvarianten 1 bis 3 PDR-Dateien vorhanden. Die PA-CONTROL kann also die gewünschten Antriebsparameter nicht in den servoTEC S2 laden.

🌃 Programmentwicklungssystem für PA-CONTROL (ONLINE)					
Datei Bearbeiten Datenaustausch Diagnose Manuel Einstellung Fenster Tools Hilfe				15	
				15	
Value of the second sec	Programmaustausch mit PA-CONTRO	L		?	
171 0 A1 Motor-Variante-Typen-Nummer	Quell- / Zielverzeichnis Achtung: Es werden nicht alle PA-CONTROL Programme angezeigt!				
172 7 A2 Motor-Variante-Tupen-Nummer	🖃 e: [lokaler datenträger]	PDR-Datei	PA-CONTROL Verzeichnis		
174 0 A4 Motor-Variante-Typen-Nummer	E:\	MoTyp01_AnPara_A02.pdr MoTyp02_AnPara_A02.pdr	MOTYP01_ANPARA_A02.PDR	_	
		MoTyp03_AnPara_A02.pdr	MOTYP03_ANPARA_A02.PDR		
🐸 Diagnose: Fehlermeldungen 🛛 🔀	PF5027	Í.			
Betriebszustand: Grundstellung mit Systemfehler Fehlermeldung:	BU_02				
Systemfehler : 155 - A2 - Antriebsparameter Datei nicht vorhanden			<		
1					
Fehler zurücksetzen			Daterloschen		
				_	
	Kommentar übertragen = ja 🔽	Speicherbelegung in t	nerbelegung in der PA-CONTROL frei belegt belegt in %		
	Syntaxcheck vor dem Senden 🛛 🔽	ASCii-Speicher:	355059 Byte 29823 Byte 7,7	5%	
	Statusmeldung:				
	<u>S</u> chließen				
COM2 0.00 Online 1/5.24A Grundstellung mit Systemfehler	E:_DatEigen\WinPAC_TestsZuV524B\APP502	2			