



## **JM-600**

Versions-Update  
von V1.21 auf V1.22



Die Firma Jetter AG behält sich das Recht vor, Änderungen an ihren Produkten vorzunehmen, die der technischen Weiterentwicklung dienen. Diese Änderungen werden nicht notwendigerweise in jedem Einzelfall dokumentiert.

Diese Benutzer-Information und die darin enthaltenen Informationen wurden mit der gebotenen Sorgfalt zusammengestellt. Die Firma Jetter AG übernimmt jedoch keine Gewähr für Druckfehler oder andere Fehler oder daraus entstehende Schäden.

Die in diesem Buch genannten Marken und Produktnamen sind Warenzeichen oder eingetragene Warenzeichen der jeweiligen Titelhalter.

# Inhalt

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>4</b>
<b>2</b>	<b>Erweiterungen</b>	<b>6</b>
2.1	Motordatenbank	6
2.2	R1x196 Master Geschwindigkeit	6
2.3	R1x231 Ist-Strom geglättet	6
2.4	System-Schnittstelle zur MC	6
2.5	Software-Endschalter	6
<b>3</b>	<b>Beseitigte Software-Bugs</b>	<b>7</b>
3.1	AXARR-Bit	7

# 1 Einleitung

Versions-Update Übersicht			
Version	Funktion	erweitert	korrigiert
V1.22	Motordatenbank	✓	
	R1x196 <i>Master Geschwindigkeit</i>	✓	
	R1x231 <i>Ist-Strom ungeglättet</i>	✓	
	System-Schnittstelle zur MC	✓	
	Software-Endschalter	✓	
	AXARR-Bit		✓
V1.21	Register 1x118 <i>Maximale Drehzahl</i>	✓	
	ASCII-Parameter-Initialisierung	✓	
	ASCII-Parameter SERCSET	✓	
	System-Schnittstelle zur MC	✓	
	Capture-Funktion	✓	
	Kommando 100 <i>Fehler zurücksetzen</i>	✓	
	Motor-Datenbank	✓	
	Spezielle Cam-Funktion	✓	
	Master-Slave - Konfiguration	✓	
	Referenzfahrt	✓	
	Oszilloskop-Funktion	✓	✓
	R1x171 <i>Referenzpunkt verschieben</i>	✓	
	R1x012 <i>Rampentyp</i>	✓	
	AXARR-Bit / IN-POS-Bit		✓
	R1x100 Verstärker-Status1	✓	
	Register für Entwicklungsversion	✓	
	Kommando 44/45 <i>Nachlaufregler-Modus</i>	✓	
	Warnung n32		✓
V1.20	Spezielle Endschalter-Funktion	✓	
	R1x004 <i>Lageregler-Modus</i>	✓	✓
	R1x171 <i>Referenzpunkt verschieben</i>		✓
	Kommando 3 <i>Referenz setzen</i>		✓
	R1x160 <i>ENCMODE</i>	✓	

<b>Versions-Update Übersicht</b>			
	Achstyp <i>Modulo</i>	✓	
	R1x097 <i>Fehler2</i>	✓	
	Busy-Bit zum Starten der P2P-Positionierung		✓
	R1x120 <i>Schleppfehlergrenze</i>	✓	
	R1x019 <i>Tabellenummer</i>	✓	
V1.19	Oszilloskop-Funktion	✓	
	Kommando 100 <i>Fehler zurücksetzen</i>		✓
V1.18	R1x000 <i>Steuerung</i>	✓	
	Spezielle Endschalter-Funktion	✓	
	IN-POS-Bit in R1x100 <i>Verstärker Status1</i>		✓

## 2 Erweiterungen

### 2.1 Motordatenbank

Die Motordatenbank wurde um einige zusätzliche Jetter-Motoren erweitert.

### 2.2 R1x196 Master Geschwindigkeit

Die Berechnung der Master-Geschwindigkeit in R1x196 wurde hinzugefügt. Die Differenz der Position (R1x195) wird innerhalb einer einstellbaren Zeitbasis ausgewertet und in R1x196 angegeben.

Die Zeitbasis wird in R1x208 in der Einheit [ms] vorgegeben. Der Wertebereich ist von 0 ... 65.535. Default ist 10ms.

### 2.3 R1x231 Ist-Strom geglättet

In R1x231 kann jetzt ein ungeglätteter Ist-Strom ausgelesen werden. In R1x131 wird der Ist-Strom gefiltert ausgegeben. R1x231 kann auch mit dem Oszi aufgenommen werden.

### 2.4 System-Schnittstelle zur MC

Die MC kann jetzt über R1x147 den aktuellen Schleppfehler lesen und über R1x148 die Schleppfehlergrenze einstellen.

### 2.5 Software-Endschalter

Die Software-Endschalter müssen zuerst über die Drive-Software aktiviert werden. Die Aktivierung wird über die Bildschirmseite "Positionierdaten" im Bereich "SW-Endschalter / Positionsschwellen" vollzogen. Dort muss die Funktion "SW-Endschalter 1" und "SW-Endschalter 2" gewählt werden.

Sind die Software-Endschalter so aktiviert, dann können die Endschalter-Positionen über die Register 1x114 "Positiver Endschalter" (SW-Endschalter 1) und 1x115 „Negativer Endschalter“ (SW-Endschalter 2) geändert werden.

## **3 Beseitigte Software-Bugs**

### **3.1 AXARR-Bit**

Bei Referenz- oder Endlosfahrt kam es vor, dass das AXARR-Bit gesetzt wurde, obwohl noch kein Stopkommando vom Anwender gegeben wurde. In dieser ist dieses Verhalten behoben. Das AXARR-Bit wird erst gesetzt, wenn die Referenz- bzw. die Endlosfahrt abgeschlossen ist.