



**JetMove 2xx**  
**Versions Update**  
**von V2.05 auf V2.06**



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.

Dieses Handbuch und die darin enthaltenen Informationen wurden mit der gebotenen Sorgfalt zusammengestellt. Die Firma JETTER AG übernimmt jedoch keine Gewähr für Druckfehler oder andere daraus entstehende Schäden.

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

## Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>4</b>
<b>2</b>	<b>Erweiterungen</b>	<b>5</b>
2.1	Busy-Flags	5
2.2	Index-Test für Tabellen-Konfigurationen	5
2.3	Kurzschluß-Warnung für Dig. Ausgänge	5
<b>3</b>	<b>Korrekturen</b>	<b>5</b>
3.1	Zeit-Synchronisation	5
3.2	Hängenbleiben in gesperrtem Zustand	6
3.3	Modulo-Sprung nach Kommando 2	6
3.4	Achs-Konfiguration	6
3.5	Referenzfahrt auf Endschalter mit K0	6
3.6	Pos.-Sprung am Ende der Bremsrampe	6
3.7	Modulo-Achse	6
3.8	Störung auf Positions-Istwert	6
3.9	Software-Endschalter	7

# 1 Einleitung

Versions-Update Übersicht			
Version	Funktion	erweitert	korrigiert
V 2.05	Tabellen-Funktion	✓	
	Geber-Auswertung	✓	
	Kommando „MotionStop“	✓	
	I-Anteil Drehzahlregler	✓	
	Mehrkanaliges Position-Capture	✓	
	I <sup>2</sup> t-Überwachung für Motor	✓	
	Totzeitkompensation für Master-Position	✓	
	Endschalter-Überwachung		✓
	Referenzfahrt		✓
	Strom-Normierung		✓
V 2.06	Zeit-Synchronisation		✓

## 2 Erweiterungen

### 2.1 Busy-Flags

Folgende Kommandos setzen jetzt das Busy-Flag im Status-Wort (R100.13):

- Kommando 1, Regler einschalten
- Kommando 2, Regler ausschalten
- Kommando 3, Referenz setzen
- Kommando 4, Anhalten und Resynchronisation des Sollwertgenerators auf Ist-Position
- Kommando 8, Fehler quittieren

Kommando 4, Anhalten und Resynchronisation des Sollwertgenerators auf Ist-Position, setzt jetzt auch das Zielfenster-Flag im Status-Wort (R100.2).

### 2.2 Index-Test für Tabellen-Konfigurationen

Beim Cmd 46 "StartTabelle" werden der Max-Index und der Min-Index der zu startenden Tabellen-Konfiguration überprüft. Ist der Max-Index kleiner oder gleich dem Min-Index, so wird die Tabelle nicht gestartet und als Meldung im R170 das Bit 21 gesetzt. R170.21 wird mit dem Start einer gültigen Tabellen-Konfiguration zurückgesetzt.

### 2.3 Kurzschluß-Warnung für dig. Ausgänge

Das Status-Bit des Treiber-Bausteins für die digitalen Ausgänge des JetMove215 wird jetzt als Warnung Nr. 9 im Register R581 Bit 9 angezeigt.

## 3 Korrekturen

### 3.1 Zeit-Synchronisation

Ab der Version 2.04R11 kann es vorkommen, dass der für das interne Timing des JetMove verantwortliche Timer mit einem falschen Reload-Wert initialisiert wird. Wenn JetMove bei der Zeit-Synchronisation als Zeit-Master betrieben wird, sendet er mit einer geringfügig falschen Frequenz seine Synchronisations-Telegramme an die Zeit-Slaves. Die Zeit-Slaves können sich mit ihrem Synchronisations-Regler nicht mehr auf den Zeit-Master einsynchronisieren. Deshalb ist eine synchrone Datenübertragung zu den Motion-Slaves nicht möglich.

Dieses Problem ist mit der Version 2.06 behoben.

Als Workaround kann R508 PWM-Frequenz ausgelesen und mit dem gelesenen Wert wieder beschrieben werden. Der Regler muss während dieser Aktion abgeschaltet sein.

## 3.2 Hängen bleiben in gesperrtem Zustand

Seit der Version 2.05R5 konnte es vorkommen, dass der Regler bei wiederholtem Ein- und Ausschalten mittels der Kommandos 1 und 2 im ausgeschalteten Zustand hängen bleibt. Dieser Fehler tritt nur dann auf, wenn die automatische Ansteuerung der Motor-Bremse deaktiviert ist (R540.0 = 0).

## 3.3 Modulo-Sprung nach Kommando 2

Seit der Version 2.05 konnte bei Modulo-Achsen nach Kommando 2 ein Modulo-Sprung auftreten, der für die Zeitdauer der Brems-Sperrzeit R548 die Achse bewegen konnte. Dieses Problem ist mit der Version 2.06 behoben.

## 3.4 Achs-Konfiguration

R180 Max. Beschleunigung und R181 Max. Ruck lösen jetzt auch eine Neuberechnung der Konfigurationsdaten aus und werden in die Achs-Konfiguration übernommen.

## 3.5 Referenzfahrt auf Endschalter mit K0

Referenzfahrten nur auf Endschalter mit K0 funktionieren jetzt auch dann, wenn K0 innerhalb der Schalter-Hysterese liegt. Bisher kam in diesem Fall die Meldung „Fehler Pos./Neg. Endschalter“.  
Dieses Problem ist mit der Version 2.06 behoben.

## 3.6 Pos.-Sprung am Ende der Bremsrampe

Bei MotionMovePtP-Befehlen mit langen Verfahrwegen und sehr kleinen Geschwindigkeiten konnte es vorkommen, dass durch einen fehlerhaften Tabellenzugriff am Ende der Bremsrampe die Soll-Position springt.  
Dieses Problem ist mit der Version 2.06 behoben.

## 3.7 Modulo-Achse

Nach einer Referenzfahrt sind Modulo-Achsen einen Modulo-Turn zu weit gelaufen, wenn die erste Positionierung Relativ zur Istposition gestartet wird und Soll- und Istwert in verschiedenen Modulo-Turns stehen.  
Dieses Problem ist mit der Version 2.06 behoben.

## 3.8 Störung auf Positions-Istwert

Ab Version 2.05 war es möglich, dass der auf R109 angezeigte Positions-Istwert durch Positions-Capturing gestört wird. Die Regel-Genauigkeit ist davon nicht betroffen. Wenn der betreffende Regler jedoch als Motion-Master eingesetzt wird, der seine Ist-Position zyklisch an die Motion-Slaves sendet (R151 BusTxMode = 101), hat das Auswirkungen auf die Laufruhe der Motion-Slaves.

Als Workaround besteht die Möglichkeit, die Istwert-Koppelung auf eine Sollwert-Koppelung umzustellen (R151 BusTxMode = 104).  
Dieses Problem ist mit der Version 2.06 behoben.

### **3.9 Software-Endschalter**

Die Software-Endschalter wurden beim Beschreiben von R114 Pos. Software-Endschalter und R115 Neg. Software-Endschalter nicht mit diesen Werten wirksam.  
Dieses Problem ist mit der Version 2.06 behoben.