



JetMove 2xx
Versions-Update
von V2.14 auf V2.15



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 Titelhälter.

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	4
2	Erweiterungen	5
2.1	JM-200-EMU: Bezug auf Motor oder Last mit Drehrichtungsumkehr	5
2.2	PID-Regler: I-Anteil als Register und im Oszilloskop verfügbar	5
2.3	Weitere Register im Oszilloskop verfügbar	5
3	Korrekturen	6
3.1	Schleppfehler nach Umschalten der mechanischen Übersetzung	6
3.2	Hiperface-Encoder SFS60	6
3.3	Zugriff auf JM-200-CNT unsicher	6
3.4	Schreibzugriff auf R219 Regelabweichung PID-Regler	6
3.5	Erste Positionierung nach Power Enable	6

1 Einleitung

Versions-Update Übersicht			
Version	Funktion	erweitert	korrigiert
V2.15.0.0	JM-200-EMU: Bezug auf Motor oder Last mit Drehrichtungsumkehr	✓	
	PID-Regler: I-Anteil als Register und im Oszilloskop verfügbar.	✓	
	Weitere Register im Oszilloskop verfügbar	✓	
	Schleppfehler nach Umschalten der mechanischen Übersetzung (R194 + R195)		✓
	Hiperface-Encoder SFS60		✓
	Zugriff auf JM-200-CNT unsicher		✓
	Schreibzugriff auf R219 Regelabweichung PID-Reg.		✓
	Erste Positionierung nach Power Enable		✓

2 Erweiterungen

2.1 JM-200-EMU: Bezug auf Motor oder Last mit Drehrichtungsumkehr

(#2210) Ab der Version 2.14.0.01 gibt es für das Zusatzmodul JM-200-EMU eine neue Betriebsart: Über das Register R233 Emulations-Typ kann nun ausgewählt werden, ob die Geber-Emulation wie bisher auf die Motorwelle (R233 = 1) oder auf die Last (R233 = 2) bezogen ist.

Über R540.14 kann nun die Drehrichtung für die Emulation negiert werden. Die betreffenden Register müssen vom Anwender vor der Aktivierung der Geber-Emulation korrekt eingestellt werden.

Die Änderungen sind ab der Version 2.14.0.01 enthalten

2.2 PID-Regler: I-Anteil als Register und im Oszilloskop verfügbar

(#3576) Ab der Version 2.14.0.09 kann beim PID-Regler über das Register R259 der I-Anteil gelesen werden.

2.3 Weitere Register im Oszilloskop verfügbar

(#3578 und #3576) Ab der Version 2.14.0.09 sind die folgenden Register im Oszilloskop neu verfügbar:

- R259 I-Anteil des PID-Reglers
- R249 Encoder2 – Position, Winkel
- R250 Encoder2 – Position, Umdrehungen
- R251 Encoder2 – Geschwindigkeit in U/min

3 Korrekturen

3.1 Schleppfehler nach Umschalten der mechanischen Übersetzung

(#2761) Bisher konnte beim Einstellen ausgewählter Übersetzungsfaktoren (R194 Umdrehungen Motor / R195 Umdrehungen Last / R196 Gewindespindelsteigung) das Ansprechen der Schleppfehlerüberwachung provoziert werden.

Ab der Version 2.14.0.03 tritt dieses Verhalten nicht mehr auf.

3.2 Hiperface-Encoder SFS60

(#3108) Bisher konnte es vorkommen, dass bei der Initialisierung des Hiperface-Encoders SFS60 eine falsche Absolut-Position angezeigt wurde.

Ab der Version 2.14.0.04 tritt dieses Verhalten nicht mehr auf.

3.3 Zugriff auf JM-200-CNT unsicher

(#3382) Bisher konnte es bei JetMoves, die mit einem JC310 UND einem JM-200-CNT bestückt sind, zu Fehlern beim Datenaustausch mit dem JM-200-CNT kommen. Z.B. wurden die Positionsdaten eines EnDat-Encoders sporadisch fehlerhaft ausgelesen.

Ab der Version 2.14.0.06 tritt dieses Verhalten nicht mehr auf.

3.4 Schreibzugriff auf R219 Regelabweichung PID-Regler

(#3575) Bisher konnte mit einem Schreibzugriff auf das Register R219 Regelabweichung PID-Regler die Stellgröße des PID-Reglers (R225) gesetzt werden.

Ab der Version 2.14.0.09 tritt dieses Verhalten nicht mehr auf.

3.5 Erste Positionierung nach Power Enable

(#3623) Bisher durfte nach Power Enable als erste Bewegung nur eine absolute Positionierung erfolgen. Relative Positionierungen sind nicht zuverlässig verlaufen.

Ab der Version 2.14.0.11 ist nach Power Enable als erste Bewegung eine Relativ-Positionierung möglich.