



JetMove 2xx

Versionsupdate von V. 2.15 auf V. 2.16

We automate your success.

Version 1.01

August 2017 / Printed in Germany

Dieses Dokument hat die Jetter AG mit der gebotenen Sorgfalt und basierend auf dem ihr bekannten Stand der Technik erstellt.

Bei Änderungen, Weiterentwicklungen oder Erweiterungen bereits zur Verfügung gestellter Produkte wird ein überarbeitetes Dokument nur beigefügt, sofern dies gesetzlich vorgeschrieben oder von der Jetter AG für sinnvoll erachtet wird. Die Jetter AG übernimmt keine Haftung und Verantwortung für inhaltliche oder formale Fehler, fehlende Aktualisierungen sowie daraus eventuell entstehende Schäden oder Nachteile.

Die im Dokument aufgeführten Logos, Bezeichnungen und Produktnamen sind geschützte Marken der Jetter AG, der mit ihr verbundenen Unternehmen oder anderer Inhaber und dürfen nicht ohne Einwilligung des jeweiligen Inhabers verwendet werden.

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	4
2	Erweiterungen	5
	Geber-Typ SSI mit Option JM-200-CNT	6
	Capture-Funktion für Encoder2.....	8
	Referenzieren auf Nullimpuls für Encoder2	10
	Motortemperatur-Warnschwelle	11
	Inkrementalgeber-Emulation.....	12
	Drehmomentabschaltung mit Begrenzung der Drehzahl.....	13
	Referenzieren auf Nullimpuls des zweiten Gebers.....	15
	Synchronisierung	16
	Geberoptimierung bei Sin-Cos-Gebern	17
3	Beseitigte Software-Bugs	18
	Statusanzeige des Sicheren Halts	19
	Synchronisierung	20
	Ansteuerung der Bremse	21
	Achse lässt sich an einer JC-940 oder JC-970 nicht einschalten.....	22
	Capture-Werte auslesen	23

1 Einleitung

Übersicht Version 2.16

Die folgende Tabelle zeigt eine Übersicht über neu hinzugekommene oder erweiterte Funktionen und die beseitigten Software-Bugs:

Version	Funktion	Neu	Erweitert	Korrigiert
V2.15.0.01	Geber-Typ SSI mit Optionskarte JM-200-CNT		✓	
	Capture-Funktion für Encoder2		✓	
	Referenzieren auf Nullimpuls für Encoder2		✓	
V2.15.0.02	Motortemperatur-Warnschwelle		✓	
	Inkrementalgeber-Emulation		✓	
	Statusanzeige des Sicheren Halts			✓
V2.15.0.03 V2.15.0.04 V2.15.0.06	Drehmomentabschaltung mit Begrenzung der Drehzahl		✓	
V2.15.0.07	Synchronisierung		✓	
V2.15.0.08	Achse lässt sich an einer JC-940MC oder JC-970MC nicht einschalten			✓
V2.15.0.09	Synchronisierung		✓	
V2.15.0.10	Referenzieren auf Nullimpuls des zweiten Gebers		✓	
V2.15.0.11	Synchronisierung		✓	✓
V2.15.0.12	Ansteuerung der Bremse			✓
V2.15.0.13	Geberoptimierung bei Sin-Cos-Gebern		✓	
V2.15.0.14	Achse lässt sich an einer JC-940MC oder JC-970MC nicht einschalten			✓
V2.15.0.15	Capture-Werte auslesen			✓

2 Erweiterungen

Einleitung

Die Entwicklung der Jetter AG erweitert ständig die Funktionen der Servoantriebe JetMove 2xx. Durch ein Betriebssystemupdate lässt sich die Funktionalität der Servoantriebe um die neuen Funktionen erweitern. Sie benötigen dazu ...

- eine OS-Datei
- das Softwaretool JetSym
- eine Verbindung zwischen dem PC und dem JetMove

Betriebssystem der Steuerungen

Wegen Änderungen am Sync-Offset bei der Synchronisierung einer MC-Steuerung zu den JetMoves müssen mit dieser OS-Version 2.16.0.00 auch mindestens die folgenden Betriebssysteme der Steuerungen benutzt werden:

Steuerung	Mindest-Betriebssystemversion
JC-940MC	1.10.0.00
JC-360MC	1.28.0.00
JC-365MC	1.28.0.00

Geber-Typ SSI mit Option JM-200-CNT

Einleitung (#1771) Mit der Option JM-200-CNT können nun SSI-Geber ausgewertet werden.

Änderung Die folgenden Rahmenbedingungen gelten für die Nutzung:

- Die Geberauswertung ist mit rotatorischen Single- oder Multiturn-Gebern möglich, sofern ihre Auflösung nicht mehr als 65.536 Inkremente pro Umdrehung beträgt.
- Der SSI-Geber kann nur für die Erfassung der Masterposition für einen Nachlaufregler benutzt werden.
- Der SSI-Geber kann nicht für die Motor-Regelung bzw. –Kommutierung verwendet werden.
- Die Abtastfrequenz ist so zu wählen, dass die Summe der Übertragungszeit + 10 µs nicht größer als 250 µs ist.

Konfiguration Die Konfiguration eines SSI-Gebers umfasst die folgenden Schritte:

- R241 Encoder2-Type = 20 (SSI-Encoder auf Optionskarte JM-200-CNT). Gleichzeitig springt R240 Encoder2 Status Bit #0 auf 0 zurück.
- R254 Encoder2_SSI-Config1 beschreiben
- R255 Encoder2_SSI-Config3 beschreiben
- R242 Encoder2-Resolution beschreiben (Inkremente pro Umdrehung)
- R240 Encoder2 Status Bit #0 = 1 zeigt das Ende der Geber-Initialisierung an.

R254 Encoder2 SSI-Config1

Bit	Bedeutung
0	Immer = 1
3 ... 1	Immer = 0
7 ... 4	Übertragungsfrequenz für SSI-Geber. Folgende Einstellungen sind möglich: 1111 = 100 kHz 1110 = 200 kHz 1101 = 1 MHz
13 ... 8	Datenwortlänge in binärer Form. Zulässig sind Längen von 8 ... 48 Bit
23 ... 14	Immer = 0
31 ... 24	Immer = 48 hex

Beispiel für Hengstler RA58-M/1212EK.42TGSG mit 24 Bit @200 kHz:
R254 = 0x480018E1

R255

Encoder2 SSI-Config2

Bit	Bedeutung
0	Parität: aus (0), ein (1)
1	Format: Tannenbaum (0), Seriell rechtsbündig (1)
2	Gray to Bin: ein (1), aus (0)
7 ... 3	Auflösung Singleturn in Bit/Umdrehung (nur für Tannenbaum-Format nötig)

Beispiel für Hengstler RA58-M/1212EK.42TGSG mit Tannenbaum-Format,
Gray-Code:

R255 = 0x00000064

Verfügbarkeit

Die Änderung ist ab den folgenden Versionen/Revisionen verfügbar:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.01
	JetMove D203	nicht verfügbar
	JetMove 1xx	nicht verfügbar

Capture-Funktion für Encoder2

Einleitung

(#1771) Für den Geber 2 auf der Option JM-200-CNT steht nun die Capture-Funktion zur Verfügung.

Änderung

Die Capture-Funktion kann nur dann genutzt werden, wenn die Optionskarte JM-200-CNT bestückt ist und der angeschlossene Encoder die Leitachs-Position für weitere Antriebe auf dem Bus zur Verfügung stellen soll. Die Funktion steht für alle Geber-Typen zur Verfügung, die mit dem Modul JM-200-CNT ausgewertet werden können.

Konfiguration

Die Capture-Funktion wird mit R451 Vax-Mode = 10 aktiviert. Damit ist die Betriebsart der virtuellen Leitachse des Reglers auf Positionscapture des Encoder2 eingestellt.

R451

Funktionsmode:

Wert	Bedeutung
10	Positionscapture des Encoder2

R515

DigIn.TriggerEdge

Ein Capture-Event wird über den Trigger-Eingang am Stecker X10 des Reglers ausgelöst. Über Register R515 DigIn.TriggerEdge ist die Flanken-Auswertung des Trigger-Eingangs einstellbar:

Wert	Bedeutung
0	Eingang disabled
1	Positive Flanke
2	Negative Flanke
3	Beide Flanken

Hinweis: Die Zeitkonstante des Trigger-Eingangs beträgt ca. 5 ms.

R256

Encoder2 Capture-Anzahl

Jedes Capture-Event wird in diesem Register gezählt. Der Zählerstand kann durch Beschreiben genullt werden.

Beim Beschreiben des R451 (Betriebsart des virtuellen Positionszählers) mit dem Wert 10 wird der Zählerstand in R256 ebenfalls genullt.

R257

Encoder2 Capture-Position

In dieses Register wird die Position des Encoder2 (R249) zum Zeitpunkt der Flanke am Trigger-Eingang des Reglers abgespeichert. Der Positionswert kann durch Beschreiben genullt werden.

Beim Beschreiben des R451 (Betriebsart des virtuellen Positionszählers) mit dem Wert 10 wird die Position in R257 ebenfalls genullt.

Verfügbarkeit

Die Änderung ist ab den folgenden Versionen/Revisionen verfügbar:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.01
	JetMove D203	nicht verfügbar
	JetMove 1xx	nicht verfügbar

Referenzieren auf Nullimpuls für Encoder2

Einleitung	(#1771) Bei der Option JM-200-CNT kann nun die Position eines Inkrementalgebers als Encoder2 mit dem Nullimpuls referenziert werden.									
Hinweis	Die Referenzierfunktion kann nur dann genutzt werden, wenn die Optionskarte JM-200-CNT bestückt und R241 Encoder2.Typ = 12 (Inkrementalgeber) eingestellt ist.									
Konfiguration	<p>Die Referenzierung wird mit dem Kommando R101 = 38 Start Referenzierung Encoder2 gestartet.</p> <p>Die folgenden Aktionen sind damit verbunden:</p> <ul style="list-style-type: none">▪ R240 Encoder2.Status Bit 2 (Warten auf Nullimpuls) wird gesetzt▪ R240 Encoder2.Status Bit 3 (Referenz gesetzt) wird gelöscht, falls es gesetzt war. <p>Der Geber wird weiterhin ausgewertet. Beim Durchlaufen des Nullimpulses laufen folgende Aktionen ab:</p> <ul style="list-style-type: none">▪ R243 Encoder2.Phi wird genullt (Encoder-Winkel)▪ R249 Encoder2.PosAct wird genullt (Lastseitige Position)▪ R250 Encoder2.TurnAct wird genullt (Lastseitige Modulo-Turns)▪ R240 Encoder2.Status.Bit 2 (Warten auf Nullimpuls) wird gelöscht▪ R240 Encoder2.Status.Bit 3 (Referenz gesetzt) wird gesetzt <p>Hinweis: Das Kommando 38 kann auch über den Trigger-Eingang am Stecker X10 des Reglers ausgelöst werden. Dazu sind die folgenden Schritte zu gehen:</p> <ul style="list-style-type: none">▪ R532 Trigger-Kommando = 38 (Start Referenzierung Encoder2)▪ R557 Trigger-Mode = 2 (Triggered Command) <p>Der Trigger-Eingang setzt das in R532 eingetragene Kommando an das Kommando-Register R101 ab, sobald er aktiv wird.</p>									
Verfügbarkeit	<p>Die Änderung ist ab den folgenden Versionen/Revisionen verfügbar:</p> <table border="1"><tr><td>Betriebssystemversion</td><td>JetMove 2xx</td><td>2.15.0.01</td></tr><tr><td></td><td>JetMove D203</td><td>nicht verfügbar</td></tr><tr><td></td><td>JetMove 1xx</td><td>nicht verfügbar</td></tr></table>	Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.01		JetMove D203	nicht verfügbar		JetMove 1xx	nicht verfügbar
Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.01								
	JetMove D203	nicht verfügbar								
	JetMove 1xx	nicht verfügbar								

Motortemperatur-Warnschwelle

Einleitung

(#3808) Das R602 Motortemperatur-Warnschwelle ist nun beschreibbar und kann den Anforderungen entsprechend eingestellt werden.

R602

Register 602: Motortemperatur - Warnung	
Funktion	Beschreibung
Lesen	Aktuelle Motortemperatur-Warnschwelle
Schreiben	Neue Motortemperatur-Warnschwelle
Variablen-Typ	int16
Wertebereich	0 ... 255 [°C]
Wert nach Reset	120 [°C]

Verfügbarkeit

Die Änderung ist ab den folgenden Versionen/Revisionen verfügbar:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.02
	JetMove D203	2.15.0.01
	JetMove 1xx	nicht verfügbar

Inkrementalgeber-Emulation

Einleitung (#3809) Mit der Optionskarte JM-200-EMU kann eine Inkrementalgeber-Emulation gemacht werden.

Änderung Bei der Optionskarte JM-200-EMU kann nun eine Inkrementalgeber-Emulation auf Basis des Positions-Sollwertes gemacht werden.

R233

Register 233: Encoder-Emulationstyp	
Funktion	Beschreibung
Lesen	Aktuelle Geber-Emulation
Schreiben	Neue Geber-Emulation
Variablen-Typ	Enumerator
Wertebereich	0 ... 4
Wert nach Reset	0

Wert	Bedeutung
0	Geber-Emulation abgeschaltet
1	Emulation auf Positions-Istwert am Motor
2	Emulation auf Positions-Istwert an der Last
3	Emulation auf Positions-Sollwert für den Motor
4	Emulation auf Positions-Sollwert für die Last

Verfügbarkeit

Die Änderung ist ab den folgenden Versionen/Revisionen verfügbar:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.02
	JetMove D203	nicht verfügbar
	JetMove 1xx	nicht verfügbar

Drehmomentabschaltung mit Begrenzung der Drehzahl

Einleitung (#3833) Bei der Drehmomentabschaltung im Modus 2 wurde bisher im Schritt 3 die Drehzahlbegrenzung nach der Abschaltung komplett aufgehoben. Bei weichen Kappen konnte die Drehzahl im Haltemoment wieder stark ansteigen. Das hatte negative Auswirkungen auf die Verschraubergebnisse.

Änderung 658 Drehmoment-Abschaltung: Stromsollwert-Filter
659 Drehmoment-Abschaltung: Drehzahl-Begrenzung

R658

Register 658: Strom-Sollwert-Filter für Drehmomentabschaltung	
Funktion	Beschreibung
Lesen	Aktueller Strom-Sollwert-Filter
Schreiben	Neuer Strom-Sollwert-Filter
Variablen-Typ	Float
Wertebereich	0,0 ... 4,0 [A]
Wert nach Reset	0,0 [A]

Nur bei Modus 2:

Nach der Erkennung der Geschwindigkeits-Abschaltschwelle wird der Strom-Sollwert-Filter R497 auf den Wert dieses Registers gesetzt. Mit Hilfe dieses Parameters kann nach der Geschwindigkeits-Abschaltschwelle die Steilheit des erneuten Stromanstieges reduziert werden. Dieser Filter verhält sich wie ein T1-Regelungsglied.

R659

Register 659: Positive Drehzahlbegrenzung für Drehmomentabschaltung	
Funktion	Beschreibung
Lesen	Aktuelle positive Drehzahlbegrenzung
Schreiben	Neue positive Drehzahlbegrenzung
Variablen-Typ	int32
Wertebereich	0 ... R118 * 1,05 [U/min]
Wert nach Reset	R118 * 1,05 [U/min]

Nur bei Modus 2:

Nach der Erkennung der Geschwindigkeits-Abschaltschwelle wird die positive Drehzahlbegrenzung auf den Wert dieses Registers gesetzt. Dadurch kann eine zu schnelle Bewegung in der Haltezeit unterbunden werden.

Hinweis

Nach der Drehmomentabschaltung müssen die veränderten Register R128 (Drehzahlbegrenzung) und R497 (Strom-Sollwert-Filter) bei Benutzung der obigen Register zurückgesetzt werden.

2 Erweiterungen

Verfügbarkeit

Die Änderung ist ab den folgenden Versionen/Revisionen verfügbar:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.06
	JetMove D203	2.15.0.02
	JetMove 1xx	2.15.0.02

Referenzieren auf Nullimpuls des zweiten Gebers

Einleitung

(#4038) Bei einer Referenzfahrt der Achse kann die Erfassung des K0-Impulses vom ersten Geber auf den zweiten Geber umgeschaltet werden.

R462

Register 462: Referenzfahrt K0-Auswahl	
Funktion	Beschreibung
Lesen	Aktuelle Referenzfahrt K0-Auswahl
Schreiben	Neue Referenzfahrt K0-Auswahl
Variablen-Typ	Enumerator
Wertebereich	1 ... 2
Wert nach Reset	1

Wert	Bedeutung
1	K0 des ersten Gebers ist ausgewählt
2	K0 des zweiten Gebers ist ausgewählt

Der zweite Geber muss für diese Auswahl ein Inkrementalgeber sein.

Verfügbarkeit

Die Änderung ist ab den folgenden Versionen/Revisionen verfügbar:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.10
	JetMove D203	nicht verfügbar
	JetMove 1xx	2.15.0.03

Synchronisierung

Einleitung (#4091) Bei der Synchronisation von einem externen JetMove oder von einer MC-Steuerung werden nur akzeptable Sync-Telegramme für die Sync-Regelung benutzt. Ab einem definierten Zeitversatz wird eine Korrektur der aktuellen Zeit durchgeführt.

Änderung Das Synchronisationsfenster und die Korrekturgrenze können nun verändert werden:

R005

Register 005: Synchronisationsfenster	
Funktion	Beschreibung
Lesen	Aktuelles Synchronisationsfenster
Schreiben	Neues Synchronisationsfenster
Vairablen-Typ	uint16
Wertebereich	0 ... 65536 [0,1 µs]
Wert nach Reset	1 % des Synchronisationsintervalls R543 * 100 [0,1 µs]

Das Synchronisationsfenster definiert den Zeitbereich, in dem Sync-Telegramme akzeptiert werden.

R006

Register 006: Korrekturgrenze der Synchronisierung	
Funktion	Beschreibung
Lesen	Aktuelle Korrekturgrenze
Schreiben	Neue Korrekturgrenze
Variablen-Typ	int16
Wertebereich	0 ... 32.767 [0,1 µs]
Wert nach Reset	0,25 % des Synchronisationsintervalls R543 * 100 [0,1 µs]

Die Korrekturgrenze definiert den Zeitbereich, ab dem eine 0,1-µs-Korrektur der aktuellen Zeit durchgeführt wird.

Verfügbarkeit

Die Änderung ist ab den folgenden Versionen/Revisionen verfügbar:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.07
	JetMove D203	2.15.0.05
	JetMove 1xx	2.16.0.00

Geberoptimierung bei Sin-Cos-Gebern

Einleitung

(#4422) Bei allen Gebertypen mit Sin-Cos-Interface wird im JetMove eine Optimierung der Analogwerte durchgeführt. Bei Gebern mit hoher Periodenanzahl pro Umdrehung darf die Optimierung nur durchgeführt werden, wenn nur ein Quadrantenwechsel pro Abtastintervall stattgefunden hat.

Änderung

Nach einem mehrfachen Quadrantenwechsel wurde die Erkennung des aktuellen Quadranten verbessert.

Verfügbarkeit

Die Änderung ist ab den folgenden Versionen/Revisionen verfügbar:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.13
	JetMove D203	2.16.0.00
	JetMove 1xx	2.16.0.00

3 Beseitigte Software-Bugs

Einleitung

Dieses Kapitel beschreibt die in der neuen Betriebssystemversion beseitigten Software-Bugs.

Statusanzeige des Sicheren Halts

Fehlerbild

(#3916) Die Statusanzeige der Eingänge des sicheren Halts der Optionskarte S1 sind permanent **1**.

Beim Einsatz von mehreren JetMove 2xx (> 4) erhöht sich die Kapazität an den Sicheren-Halt-Eingängen so, dass die Flanken eines OSSD-Pulses verzögert werden können. Beim Booten des JetMove wird eine Erkennung der Optionskarte S1 durchgeführt. Wenn diese Erkennung genau auf eine OSSD-Flanke trifft, dann kann die Optionskarte S1 nicht sicher erkannt werden. Im Fehlerfall werden die Eingänge des sicheren Halts fest auf 1 (R511, Bit 6 und 7) und der Zustand der Optionskarte S1 auf **0** (R100, Bit 9) gesetzt.

Auf die Funktion des sicheren Halts hat dieses Problem keinen Einfluss, weil die Sicherheitsfunktion ausschließlich über Hardware gelöst ist und weiterhin korrekt funktioniert.

Betroffene Versionen/Revisionen

Der Fehler tritt in folgenden Versionen/Revisionen auf:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	< 2.15.0.02
	JetMove D203	nicht relevant
	JetMove 1xx	nicht relevant

Abhilfe/Workaround

Neustart des JetMove.

Fehlerbehebung

Der Fehler ist ab den folgenden Versionen/Revisionen behoben:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.02
	JetMove D203	nicht relevant
	JetMove 1xx	nicht relevant

Synchronisierung

Fehlerbild

(#4091 / 4249 / 4252) Ab der Version 2.15.0.09 hat die Zeitsynchronisierung zwischen JetMove 1xx, 2xx und D203 oder zwischen MC-Steuerung und JetMove nicht sicher funktioniert.

- Spezielle Werte des Synchronisierungsoffset (R533) ließen sich bei einem Synchronisierungszyklus von 4 ms nicht korrekt einstellen.
- Bei speziellen Konstellationen konnte eine fehlerhafte Verarbeitung dazu führen, dass die Resolverauswertung nicht mehr funktionierte.
- Es wurden diverse Verbesserungen bei der Synchronisationsregelung durchgeführt.

Betroffene Versionen/Revisionen

Der Fehler tritt in folgenden Versionen/Revisionen auf:

Softwareversion	JetMove 2xx	< 2.15.0.11
	JetMove-D203	< 2.15.0.05
	JetMove 1xx	< 2.16.0.00

Abhilfe/Workaround

Nicht möglich

Fehlerbehebung

Der Fehler ist ab den folgenden Versionen/Revisionen behoben:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.11
	JetMove D203	2.15.0.05
	JetMove 1xx	2.16.0.00

Ansteuerung der Bremse

Fehlerbild

(#4129) Die Bremse eines Motors an einem JetMove 2xx konnte sich öffnen, obwohl die Regelung abgeschaltet ist.

Der Effekt tritt dann auf, wenn mehrere Antriebe in einem Technologieverbund zusammengefasst sind und der Befehl **Power enable** die Regelung aller Drives aktivieren soll. Wenn nun einer der Drives nicht betriebsbereit ist (keine Spannung im Zwischenkreis, Sicherer Halt angefordert), kann er die Regelung nicht aktivieren und meldet einen Fehler. Das veranlasst die MotionControl dazu, alle anderen am Verbund beteiligten Drives sofort wieder abzuschalten. Wenn diese Drives den Zustand **Power enabled** noch gar nicht erreicht haben, konnte es bisher geschehen, dass die Bremse geöffnet bleibt, obwohl die Regelung nicht aktiv ist.

Betroffene Versionen/Revisionen

Der Fehler tritt in folgenden Versionen/Revisionen auf:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	< 2.15.0.12
	JetMove D203	< 2.16.0.00
	JetMove 1xx	< 2.16.0.00

Abhilfe/Workaround

Nicht möglich

Fehlerbehebung

Der Fehler ist ab den folgenden Versionen/Revisionen behoben:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.12
	JetMove D203	2.16.0.00
	JetMove 1xx	2.16.0.00

Achse lässt sich an einer JC-940 oder JC-970 nicht einschalten

Fehlerbild (#4033/4126) Der Betrieb des JetMove ist nach dem Einschalten der Steuerung nicht immer möglich. In den Variablen für den Eingangsstrom, Zwischenkreisspannung, Netzspannung, Gerätetemperatur oder Ballastauslastung stehen falsche Werte.

Betroffene Versionen/Revisionen Der Fehler tritt in folgenden Versionen/Revisionen auf:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	< 2.15.0.14
	JetMove D203	< 2.15.0.06
	JetMove 1xx	< 2.16.0.00

Abhilfe/Workaround Neustart der Steuerung, Neuinitialisierung des Systembusses.

Fehlerbehebung Der Fehler ist ab den folgenden Versionen/Revisionen behoben:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.14
	JetMove D203	2.15.0.06
	JetMove 1xx	2.16.0.00

Capture-Werte auslesen

Fehlerbild

(#4076) Bei der Capture-Funktion (Abspeichern von Istpositionen bei einem Trigger) können die abgespeicherten Werte aus den Registern 521 bis 524 ausgelesen werden. Dieser Registerzugriff war jedoch nicht konsistent, wenn zu diesem Zeitpunkt das Abspeichern durchgeführt wurde. In diesem Fall wurden falsche Werte gelesen.

Betroffene Versionen/Revisionen

Der Fehler tritt in folgenden Versionen/Revisionen auf:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	< 2.15.0.15
	JetMove D203	< 2.16.0.00
	JetMove 1xx	< 2.16.0.00

Abhilfe/Workaround

Die Register R521 bis 524 erst dann auslesen, wenn das Capture-Ereignis im R513 (Capture-Status) gemeldet wurde.

Fehlerbehebung

Der Fehler ist ab den folgenden Versionen/Revisionen behoben:

Betriebssystemversion	JetMove 2xx	2.15.0.15
	JetMove D203	2.16.0.00
	JetMove 1xx	2.16.0.00

Jetter AG
Gräterstraße 2
71642 Ludwigsburg | Germany

Tel +49 7141 2550-0
Fax +49 7141 2550-425
info@jetter.de
www.jetter.de

We automate your success.