



JM-600

Versions-Update
von V1.22 auf V1.23



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

1	Einleitung	4
2	Erweiterungen	6
2.1	R1x196 Master Geschwindigkeit	6
2.2	R1x390 EXTPOS	6
2.3	R1x060 Drehzahl-Sollwert	6
2.4	Drehzahlregler-Rampen	6
3	Beseitigte Software-Bugs	7
3.1	R1x160 ENCMODE	7
3.2	CAM-Funktion	7

1 Einleitung

Versions-Update Übersicht			
Version	Funktion	erweitert	korrigiert
V1.23	R1x160 <i>ENCMODE</i>		✓
	CAN-Funktion		✓
	R1x196 <i>Master Geschwindigkeit</i>	✓	
	R1x390 <i>EXTPOS</i>	✓	
	R1x060 <i>Drehzahl-Sollwert</i>	✓	
	Drehzahlregler-Rampen	✓	
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		✓	

Versions-Update Übersicht			
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>	✓	
	Achstyp <i>Modulo</i>	✓	
	R1x097 <i>Fehler2</i>	✓	
	Busy-Bit zum Starten der P2P-Positionierung		✓
	R1x120 <i>Schleppfehlergrenze</i>	✓	
	R1x019 <i>Tabellennummer</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 R1x196 Master Geschwindigkeit

Die Mastergeschwindigkeit war seither einfach die Anzahl der Inkremente innerhalb einer einstellbaren Zeitbasis. Die Zeitbasis wurde über R1x208 eingestellt.

Jetzt ist die Mastergeschwindigkeit in U/min angegeben. Dafür wird das Zeitregister 208 nicht mehr eingesetzt. Es wird aber jetzt R1x217 benötigt, in das die Enclines des externen Encoder eingegeben wird. Damit wird die Master-Geschwindigkeit in U/min in R1x196 angezeigt.

2.2 R1x390 EXTPOS

Der ASCII-Parameter EXTPOS kann jetzt über R1x390 geändert werden. Danach wird allerdings automatisch ein Restart des JM-6xx veranlasst. Das muss beachtet werden. Im Anwenderprogramm muss der Systembus dann neu initialisiert werden.

2.3 R1x060 Drehzahl-Sollwert

Jetzt kann durch Setzen des Bits 4 im Control-Register 1x000 das Beschreiben von R1x060 so eingestellt werden, dass eine ca. 8-mal höhere Geschwindigkeit eingegeben werden kann, als seither. Dabei wird die Auflösung der Eingabe geringer als vorher. Wird Bit 4 nicht gesetzt verhält sich R1x060 wie zuvor.

2.4 Drehzahlregler-Rampen

Ab dieser Version können die Rampen SW-Rampe + (ASCII-Parameter: ACC) und SW-Rampe - (ASCII-Parameter: DEC) des Drehzahlreglers über folgende Register gelesen und geändert werden:

- R1x065 Drehzahlregler - Startrampe = SW-Rampe +
- R1x066 Drehzahlregler - Stopprampe = SW-Rampe -

3 Beseitigte Software-Bugs

3.1 R1x160 ENCMODE

Die Konfiguration des JM-6xx mit ENCMODE wurde seither nicht vollständig durchgeführt. Ab dieser Version wird die Konfiguration vollständig ausgeführt.

3.2 CAM-Funktion

Bei der Eingabe für die Start- und End-Position wurde der Wert intern mit dem Schiebewert des Slaves geschoben, R1x006.

Jetzt wird unterschieden, über das Bit für Master-Input im globalen CAM-Control-Register, ob die Schiebevariable vom Slave, R1x006 oder die Schiebevariable für den externen Master, R1x206, verwendet wird.

Es ist aber zu beachten, dass das Master-Input-Bit im globalen CAM-Control-Register beim Füllen der CAM-Register gesetzt ist.

