



MANUALE DI INSTALLAZIONE USO E MANUTENZIONE

FC Integrated Drive Technology

Riccardo Piccinini

Mini Motor S.P.A.

FC-GEN-IT

Firmware Revision: 4.055

Version 17, 7-2026

Table of Contents

1. Sicurezza	1
1.1. Avvertenze per la sicurezza	1
1.2. Stoccaggio e ambienti di installazione	1
1.3. Trasporto, installazione e cablaggio	1
1.4. Funzionamento e regolazioni	2
1.5. Manutenzione ed ispezione	2
2. Informazioni Generali	4
2.1. Introduzione	4
2.2. Verifica del Prodotto	4
2.3. Verifica dell'etichetta	5
2.4. Specifiche Tecniche del Prodotto	6
2.5. Servizio discontinuo	8
3. Installazione	9
3.1. Installazione	9
3.2. Collegamenti elettrici	9
3.3. Connettore di alimentazione CN1 - FC	10
3.4. Connettore di servizio USB CN4	11
3.5. Connessioni Fieldbus	12
3.6. Installazione dispositivi di protezione	15
3.7. Installazione meccanica	16
4. Interfaccia di Parametrizzazione	17
4.1. 3.1 Installazione software	17
4.2. Software	18
5. Parametri	24
5.1. System	24
5.2. Appl	24
5.3. Motor	32
5.4. Alarms	33
6. Stato dei LED	34
6.1. Scheda Fieldbus CanOpen\Modbus	34
6.2. Scheda Fieldbus EtherCAT	36
6.3. Scheda Fieldbus EthernetIP	38
6.4. Scheda Fieldbus Ethernet Powerlink	41
6.5. Scheda Fieldbus Ethernet ProfiNet IO	43
7. Allarmi	45
7.1. Allarmi	45
7.2. Events	46
7.3. Risoluzione dei Problemi	46
8. Registri Modbus	49
8.1. Modbus Register	49
9. CiA402	52
9.1. Modi Supportati	52
9.2. State Machine	53
9.3. position/speed/torque scaling	56
9.4. Profile Position	57
9.5. Profile Velocity	60
9.6. Profile Torque	61
9.7. Homing	62
9.8. Touch Probe (optional)	62

9.9. modo Interpolated (optional)	63
9.10. Cyclic Synchronous Position mode (CSP) (optional) - Solo EtherCAT/Powerlink	64
9.11. Default PDO Mapping	65
9.12. EMCY codes	65
9.13. DBS estensione touch-probe (optional)	66
10. CanOpen/EtherCAT/Powerlink	69
10.1. Overview	69
10.2. DS301 Communication Layer	69
10.3. Object Dictionary	71
11. Ethernet IP	78
11.1. CIP Objects	78
11.2. Process Data	82
12. ProfiNET	90
12.1. Device identity	90
12.2. Process Data	90
13. Homing Types	98
13.1. Tipo 1: homing sul Limit Switch antiorario e Index Pulse (zero resolver).	98
13.2. Tipo 2: homing sul Limit Switch orario e Index Pulse (zero resolver)	98
13.3. Tipo 3 e 4: homing sull'Home Switch positivo e Index Pulse (zero resolver)	98
13.4. Tipo 5 e 6: homing sull'Home Switch negativo e Index Pulse (zero resolver)	99
13.5. Tipo 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14: homing sull'Home Switch e Index Pulse (zero resolver)	100
13.6. Tipo 33 e 34: Homing su Index Pulse (zero resolver).	101
13.7. Tipo 37: homing nella posizione attuale.	101
14. Condizioni di Garanzia	102
15. Dichiarazione di non responsabilità	103
Appendix A: Tuning Guadagni	104
A.1. Regolazione Guadagni PIV	104
Appendix B: Accelerometro	107
B.1. Accelerometro	107
Appendix C: Encoder	110
C.1. Gestione batteria encoder assoluto	110
Appendix D: Cavi Precablati	112
D.1. Cavi Precablati	112
Appendix E: Frenata Rigenerativa	124
E.1. Braking Resistor	124

1. Sicurezza

1.1. Avvertenze per la sicurezza

Osservare con la massima attenzione le avvertenze riportate in questo capitolo, in quanto sono vitali per la sicurezza. I livelli di avvertenza utilizzati nel manuale sono i seguenti:



Pericolo generico: rischio di danni a persone, all'ambiente o al prodotto.



Tensione elettrica pericolosa: rischio di folgorazione.

1.2. Stoccaggio e ambienti di installazione



Non immagazzinare o utilizzare il prodotto nei seguenti ambienti:

- Esposti alla luce solare diretta
- Esposti a livelli di temperatura, condensa e umidità relativa più alti di quelli indicati nella tabella delle caratteristiche
- Esposti a polvere, agenti salini, acqua, oli, agenti chimici, gas corrosivi o infiammabili, combustibili
- Con grado di inquinamento superiore a 3
- Soggetti a urti o vibrazioni.

1.3. Trasporto, installazione e cablaggio



- Non lasciare cadere il prodotto
- Afferrare il prodotto dal motore accertandosi che non sia caldo evitando ustioni
- Non installare il prodotto se vi sono segni di danneggiamenti all'imballo o al prodotto stesso
- Il cablaggio deve essere effettuato da personale qualificato e con l'alimentazione scollegata
- Durante le operazioni di installazione e cablaggio, proteggere le eventuali aperture del prodotto con apposite protezioni affinché non penetrino oggetti metallici conduttivi di qualunque natura
- Accertarsi di serrare saldamente i connettori
- Adottare precauzioni e dispositivi di sicurezza (interruttore sezionatore protetto da fusibile) a monte dell'alimentazione
- Utilizzare cavi schermati in luoghi soggetti a elettricità statica, forti campi magnetici o in presenza di linee elettriche
- Utilizzare dei cavi adatti ed opportunamente dimensionati per il collegamento dell'alimentazione, motore e segnali di controllo

- Per il collegamento dei segnali di controllo oltre 1m, si consiglia l'utilizzo di cavi schermati con schermo collegato ad un segnale di terra disponibile
- Accertarsi che la tensione di alimentazione sia conforme a quanto riportato sulla targa
- Assicurarsi che vi sia una ventilazione sufficiente per smaltire le perdite di calore del prodotto
- Collegare l'usb di servizio del prodotto solo dopo aver acceso il drive

1.4. Funzionamento e regolazioni



- Alla prima accensione o dopo un periodo superiore a due mesi di non utilizzo si raccomanda di mantenere alimentata la parte logica per almeno 24 ore;
- Azionare il prodotto previa verifica della compatibilità del carico e della macchina di cui ne fa parte;
- Non avvicinarsi alla macchina quando il prodotto è configurato con la funzione di ripristino in caso di errore, in quanto la macchina potrebbe riavviarsi improvvisamente dopo un arresto causato da un errore
- Non porre parti del corpo in prossimità delle parti in rotazione;
- Utilizzare adeguati dispositivi di protezione individuale durante le lavorazioni in prossimità delle estremità d'asse (presenza di spigoli taglienti nella sede linguetta);
- Prima di eseguire il collaudo della macchina prevedere adeguate protezioni attorno alle parti in rotazione (giunti, ecc.);
- Non azionare mai il dispositivo o gli interruttori con le mani bagnate.

1.5. Manutenzione ed ispezione



- Il prodotto contiene una batteria di backup che consente il mantenimento della posizione multigiro. Per garantire le prestazioni di vita e durata attese è necessario eseguire un ciclo di carica completo per un tempo minimo di 24 ore consecutive ogni 6 mesi.
- Assicurarsi di adottare tutte le precauzioni di sicurezza prima di effettuare le operazioni di manutenzione o ispezione
- Non toccare il dissipatore ed il motore in quanto questi componenti si surriscaldano quando il prodotto è in funzione e rimangono caldi anche dopo lo spegnimento dello stesso
- Non smontare il prodotto;
- Non cambiare il cablaggio, le tensioni di alimentazione, ecc., mentre il prodotto è alimentato;
- Non riparare o modificare il prodotto
- Il prodotto non richiede una particolare manutenzione preventiva. Tuttavia ad intervalli regolari si consiglia di:
 - Verificare lo stato ed il serraggio dei collegamenti;

- Verificare che il dissipatore sia pulito ed areato



 Non considerare il prodotto come un normale rifiuto domestico, per lo smaltimento deve essere consegnato ad un punto di raccolta appropriato per il riciclo di apparecchi elettrici ed elettronici. La mancata osservanza di questa precauzione prevede l'applicazione delle sanzioni previste dalla normativa vigente oltre ad arrecare conseguenze negative per l'ambiente e per la salute.

2. Informazioni Generali

2.1. Introduzione

Grazie per la scelta. Questo documento è parte integrante del prodotto essendo riportate le procedure ed i parametri necessari per il montaggio, installazione, cablaggio, messa in servizio ed assistenza del prodotto.

L'acquirente e/o personale qualificato in conoscenza dei sistemi elettrici e/o elettronici che utilizzerà il prodotto, dovrà essere in possesso del manuale di installazione uso e manutenzione e dovrà tenerlo a portata di mano per farvi riferimento in qualunque momento.

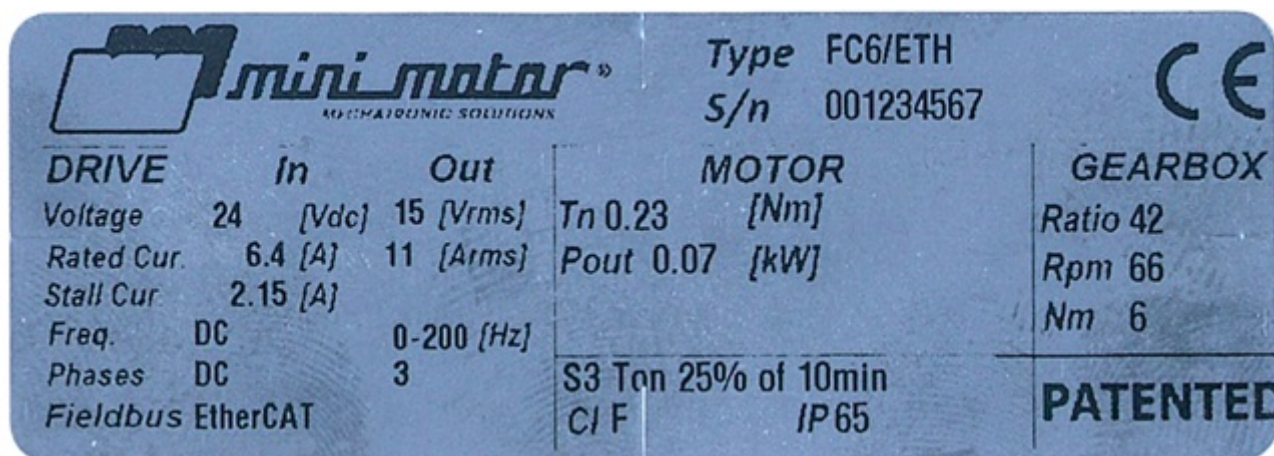
2.2. Verifica del Prodotto

Alla consegna del prodotto, si consiglia di verificare che lo stesso sia corrispondente a quanto ordinato e sia integro. Si tenga presente che nella confezione sono previsti i connettori volanti da applicare ai cavi (potenza, segnale e bus se previsto). Qualora vi sia qualsiasi problema relativo al prodotto, contattare l'assistenza tecnica del fornitore. Per prodotti UR, verificare le condizioni di accettabilità ed avvertenze per l'utilizzatore finale, disponibile sui database UL al file 503911.

2.3. Verifica dell'etichetta

2.3.1. Etichetta CE

Esempio di etichetta applicata al prodotto:



Type	Nome Prodotto	
S/n	Matricola	
DRIVE		
	DRIVE IN	DRIVE OUT
Voltage	Tensione alimentazione azionamento [Vdc]	Tensione uscita azionamento[VRMS]
Current	Corrente alimentazione azionamento [A]	Corrente uscita azionamento [Arms]
Stall Cur.	Corrente di stallo [A]	
Freq	Frequenza di ingresso azionamento	Frequenza di uscita azionamento
Phases	Fasi di ingresso azionamento	Fasi uscita azionamento
Fieldbus	Protocolli fieldbus e opzioni CSP/TP/DP/STO/MA	
MOTOR		
Tn	Coppia Motore Nominale [Nm]	
Tmax	Coppia di Picco [Nm]	
Pout	Potenza resa motore [kW]	
CI	Classe d'isolamento	
IP	Grado di protezione IP	
Duty Service	Regime di Servizio secondo la IEC 34-1. Se assente, assumere S1.	
GEARBOX		
Ratio	Rapporto di riduzione del riduttore	
Rpm	Velocità nominale all'albero di uscita [rpm]	
Nm	Coppia nominale all'albero di uscita [Nm]	

2.4. Specifiche Tecniche del Prodotto

	FC3	FC6
Tensione nominale alimentazione	24Vdc - 48Vdc	
Corrente nominale di alimentazione	5.8A @ 24Vdc - 2.8A@ 48Vdc	
Assorbimento logica	2,4W	
Velocità nominale	125rpm	72rpm
Coppia Nominale	3Nm	6Nm
Fattore di Servizio	S3 (25% di 10 minuti) Ton 150s (2.5 min) Toff 450s (7.5 min)	
Potenza resa motore	63W	
Frequenza PWM	4/8/12 kHz	
Algoritmo Controllo Motore	Brushless sinusoidale encoder multigiro (12bit singolo giro 20bit multi giro) 4096 impulsi/giro.	
Modalità operativa bus di campo	Velocity, Torque, Position control, CSP (ECAT & Powerlink)	
Comunicazione di servizio	µUSB	
Comunicazione fieldbus	Ethercat, EthernetIP, Powerlink, ProfiNET, Modbus RTU, canOpen	
Funzioni di protezione (principali)	Inversione di polarità, sovra-corrente, sovra-tensione, sotto-tensione, sovra-temperatura, sovraccarico, errore memoria, errore di comunicazione	
Raffreddamento	Naturale	
Protezione Standard	IP65	
Temperatura ambiente d'esercizio	[0 + 40]°C	
Ambiente d'installazione	Grado di inquinamento 3 Libero da raggi di sole diretti, vibrazioni, polveri, gas corrosivi o infiammabili, nebbia, oli vaporosi e goccioli d'acqua senza e con alto tasso di salsedine	
Umidità	[20 - 90]% umidità relativa (Non condensante – non corrosiva)	
Altitudine massima	1000m s.l.m.	
Temperatura di trasporto/stoccaggio	[-20 +60]°C (temperatura momentanea per il trasporto)	
Peso	1.58kg	
Conformità	CE alla direttiva EMC 2014/30/UE, Classe C3, Ambiente Industriale	

	FC10	FC20
Tensione nominale alimentazione	24Vdc - 48Vdc	
Corrente nominale di alimentazione	13A @ 24Vdc - 6.5A@ 48Vdc	
Assorbimento logica	2,4W	
Velocità nominale	150rpm	75rpm
Coppia Nominale	10Nm	20Nm
Service	S3 (15% of 10 minutes) Ton 90s (1.5 min) Toff 510s (8.5 min)	
Potenza resa motore	180W	
Frequenza PWM	4/8/12 kHz	
Algoritmo Controllo Motore	Brushless sinusoidale encoder multigiro (12bit singolo giro 20bit multi giro) 4096 impulsi/giro.	
Modalità operativa bus di campo	Velocity, Torque, Position control, CSP (ECAT & Powerlink)	
Comunicazione di servizio	µUSB	
Comunicazione fieldbus	Ethercat, EthernetIP, Powerlink, ProfiNET, Modbus RTU, canOpen	
Funzioni di protezione (principali)	Inversione di polarità, sovra-corrente, sovra-tensione, sotto-tensione, sovra-temperatura, sovraccarico, errore memoria, errore di comunicazione	
Raffreddamento	Naturale	
Protezione Standard	IP65	
Temperatura ambiente d'esercizio	[0 + 40]°C	
Ambiente d'installazione	Grado di inquinamento 3 Libero da raggi di sole diretti, vibrazioni, polveri, gas corrosivi o infiammabili, nebbia, oli vaporosi e goccioli d'acqua senza e con alto tasso di salsedine	
Umidità	[20 - 90]% umidità relativa (Non condensante – non corrosiva)	
Altitudine massima	1000m s.l.m.	
Temperatura di trasporto/stoccaggio	[-20 +60]°C (temperatura momentanea per il trasporto)	
Peso	1.58kg	
Conformità	CE alla direttiva EMC 2014/30/UE, Classe C3, Ambiente Industriale	

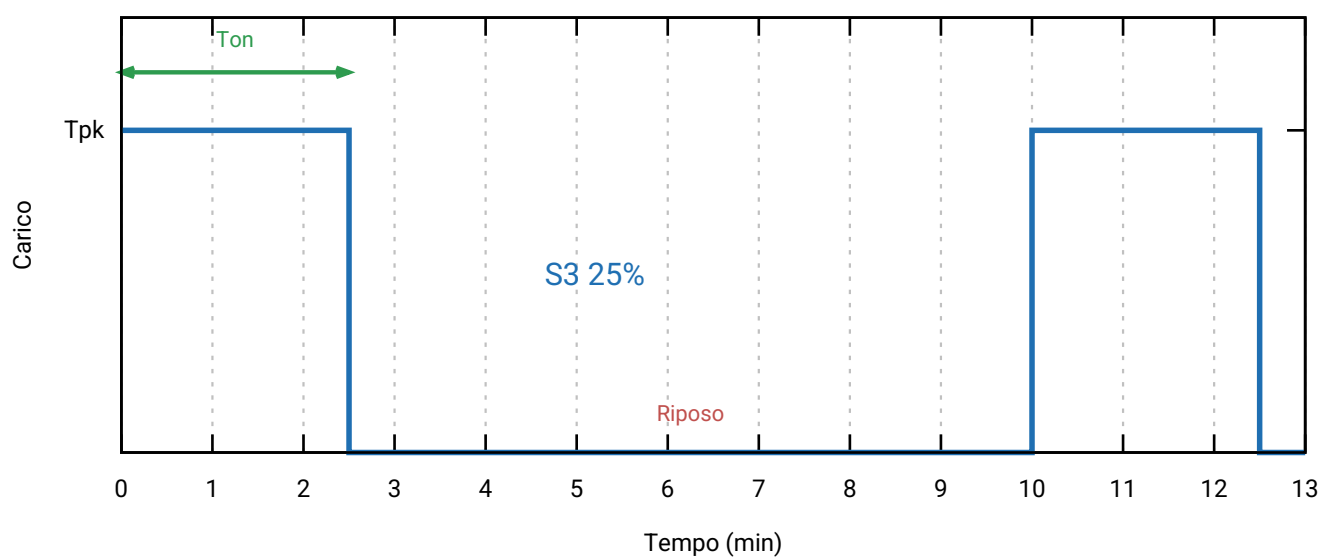
2.5. Servizio discontinuo

I motoriduttori FC funzionano in **servizio intermittente periodico S3**: una sequenza di cicli identici, ciascuno composto da un periodo di funzionamento a carico costante e da un periodo di riposo senza carico e senza alimentazione elettrica. La corrente di avviamento non influenza l'innalzamento di temperatura.

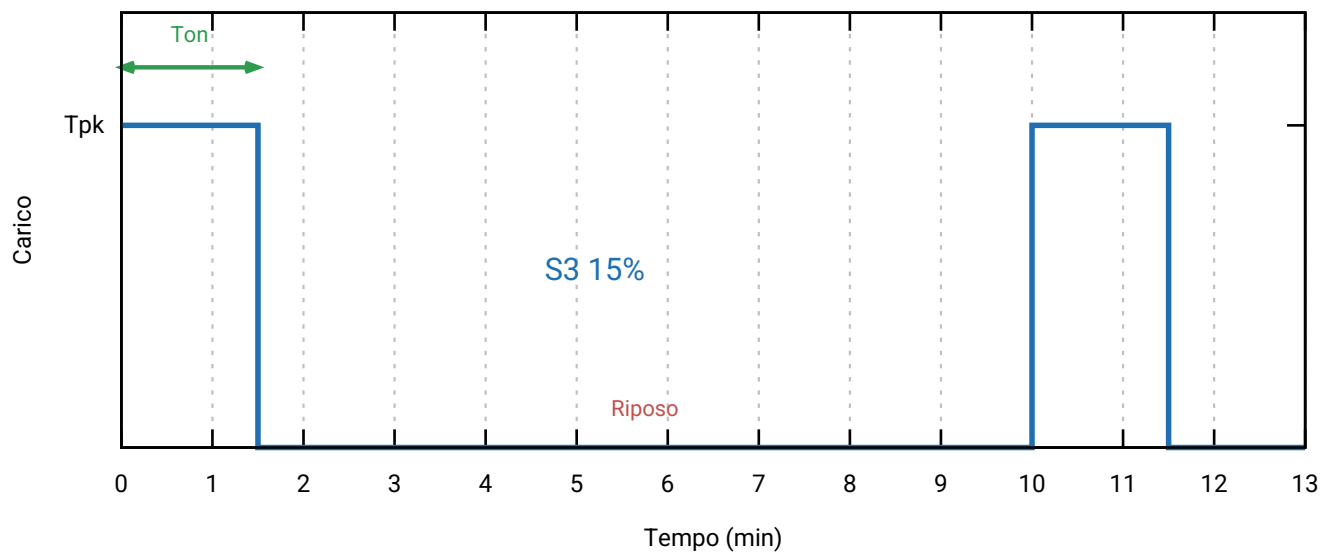
Su un tempo ciclo di 10 minuti:

Modello	Servizio	Tempo in funzionamento	Tempo in riposo
FC3 / FC6	S3 25%	150 s (2,5 min)	450 s (7,5 min)
FC10 / FC20	S3 15%	90 s (1,5 min)	510 s (8,5 min)

FC3 / FC6 - S3 25%



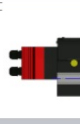
FC10 / FC20 - S3 15%



3. Installazione

3.1. Installazione

Prodotti disponibili: 4
 FC-6/EIP

Azienda	Mini Motor	
Descrizione	FC - Servomotoriduttore brushless per cambio formato con azionamento integrato ed encoder assoluto multigiro	
Lista materiale	FC-6/EIP	
TYP Tipo	FC-6	
FB Bus di campo	EtherNet/IP	
DRPOS Posizione azionamento	Std ✓  	
AS Standard applicabile	CE (EAC tramite rivenditore)	
FBCNN	2x M12/4p cod. D maschio	

Anteprima
Genera CAD
Genera PDF Datasheet

3D Dimensione 2D


Frontale

AR

©2025 powered by CADENAS

Per informazioni dettagliate sugli ingombri di tutti i motoriduttori della famiglia FC, consigliamo di recarsi sulla pagina del prodotto dedicato dal quale trovare sia i Datasheet specifici che la possibilità di scaricare modelli 3D nei formati più diversi attraverso il configuratore.

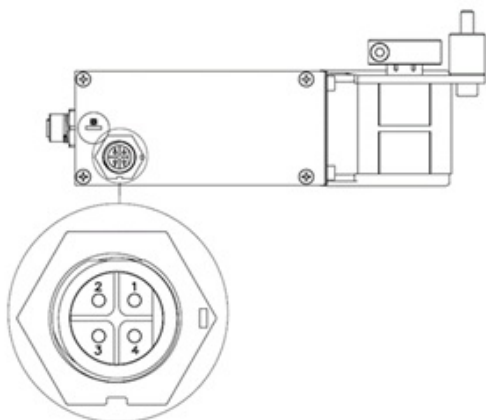
<https://www.minimotor.com/en/products/fc3/>

3.2. Collegamenti elettrici

Si precisa che l'alimentazione del dispositivo è sprovvista di una connessione diretta con la messa a terra del sistema.

ATTENZIONE: L'alimentazione deve essere fornita da un alimentatore stabilizzato. Si raccomanda l'utilizzo di un fusibile di protezione.

3.3. Connettore di alimentazione CN1 - FC



CN1		
Pin	Descrizione	FC3/6/10/20
1	Logica GND	0V
2	Potenza GND	0V
3	+ Potenza	From 24 to 48V
4	+ Logica	From 24 to 48V

ATTENZIONE: connettore maschio da pannello, visto dall'alto guardando il motore.

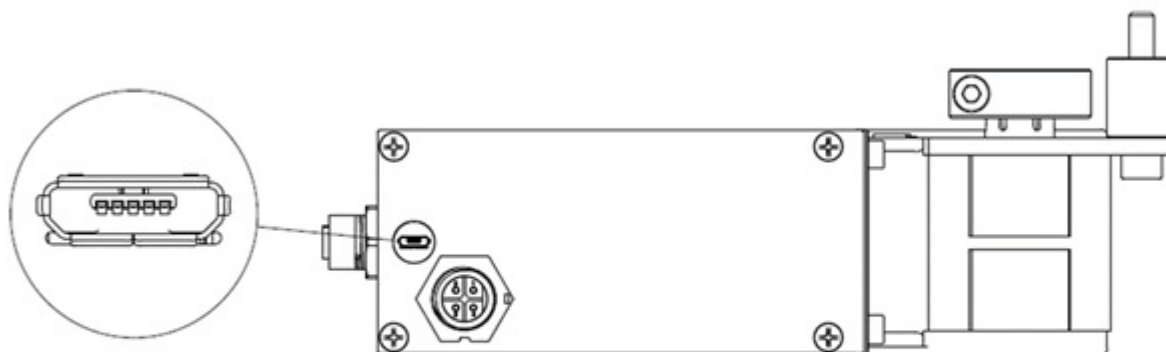
ATTENZIONE: La massa di logica e potenza deve essere in comune.

Si raccomanda una sezione Awg 18 per le connessioni di potenza.

3.4. Connettore di servizio USB CN4

Per accedere al connettore svitare il tappo nella posizione indicata nella figura sotto

Il connettore è una micro USB. Attraverso tale connessione è possibile parametrizzare il dispositivo mediante il software BSI. Potete scaricarlo a questo link: <https://www.minimotor.com/en/products/fc3/>



 Per garantire il funzionamento del sistema è necessario collegare l'USB solo dopo aver acceso il drive.

3.5. Connessioni Fieldbus

Opzionali sono disponibili i seguenti bus:

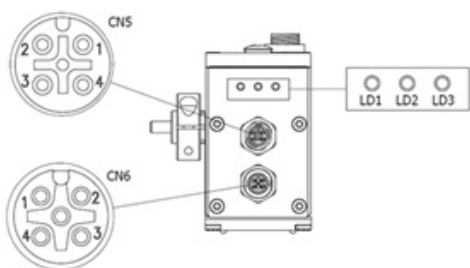
- CanOpen/Modbus RTU definito dalla lettera “C” nella parte finale del nome del prodotto;
- Ethercat definito dalla lettera “ETH” nella parte finale del nome del prodotto;
- Ethernet IP definito dalla lettera “EIP” nella parte finale del nome del prodotto;
- Powerlink definito dalla lettera “EPL” nella parte finale del nome del prodotto;
- Profinet definito dalla lettera “EPN” nella parte finale del nome del prodotto.

Massima coppia di serraggio per le connessioni 0.5Nm.

Per Canopen/Modbus i connettori sul DBS sono degli M12 5 poli, un maschio ed una femmina codifica A.

Per EtherCAT, Profinet, Powerlink ed EthernetIP, i connettori sul DBS sono M12 4 poli femmina codifica D.

3.5.1. Canopen/Modbus RTU

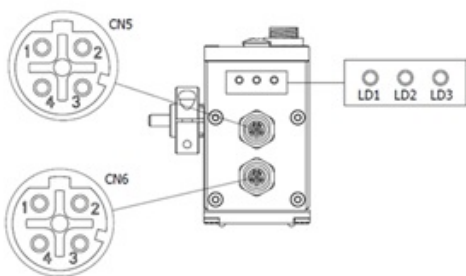


I pin mantengono la stessa funzione sia per CN5 che per CN6.

ATTENZIONE: Nel collegamento di più azionamenti il pin 3 (GND) deve essere in comune solo in caso di alimentazione logica non condivisa (massa non comune).

Pin	Canopen	Modbus RTU
1	Housing shield	
2	Not connected	
3	CAN GND	GND
4	CAN H	485 B
5	CAN L	485 A

3.5.2. Ethernet IP

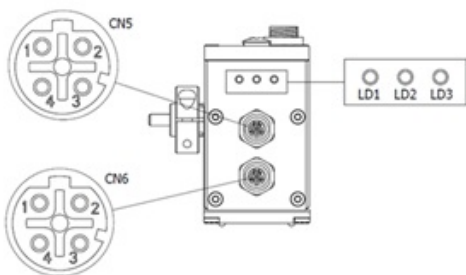


I pin mantengono la stessa funzione sia per CN5 che per CN6.

Connector CN5 = Connector CN6 = SWITCH

Pin	Ethernet IP
1	TX+
2	RX+
3	TX-
4	RX-

3.5.3. Profinet



I pin mantengono la stessa funzione sia per CN5 che per CN6.

CN5 = CN6 = SWITCH

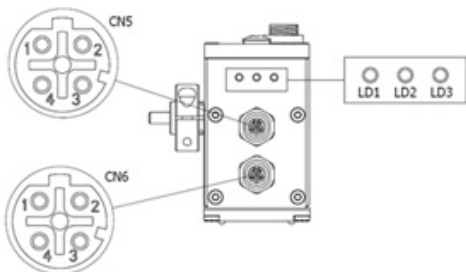
CN5 --- Port A

CN6 --- Port B

Pin	Profinet
1	TX+
2	RX+
3	TX-

Pin	Profinet
4	RX-

3.5.4. Powerlink



I pin mantengono la stessa funzione sia per CN5 che per CN6.

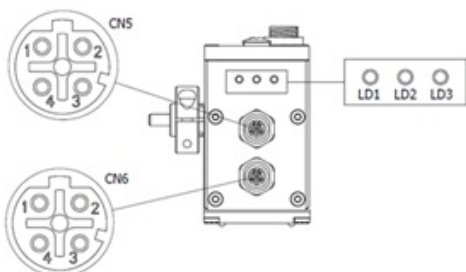
CN5 = CN6 = SWITCH

CN5 --- Port A

CN6 --- Port B

Pin	Powerlink
1	TX+
2	RX+
3	TX-
4	RX-

3.5.5. EtherCAT



I pin mantengono la stessa funzione sia per CN5 che per CN6.

CN5 --- Input

CN6 --- Output

Pin	CanOpen over EtherCAT
1	TX+
2	RX+
3	TX-
4	RX-

3.6. Installazione dispositivi di protezione

Per evitare cortocircuiti, il prodotto deve essere alimentato da una linea protetta da dispositivi per la sovracorrente e per il cortocircuito in ottemperanza alle vigenti normative di sicurezza p.e. attraverso l'utilizzo di interruttori sezionatori con fusibili standard, ecc...

Per l'installazione di un interruttore a monte dell'alimentazione, si consiglia l'utilizzo di un interruttore sezionatore con fusibile ritardato a 20A.

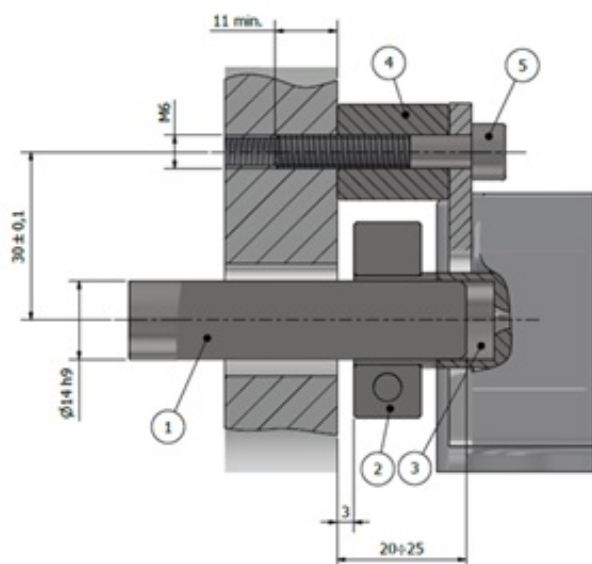
3.7. Installazione meccanica

Operazioni preliminari

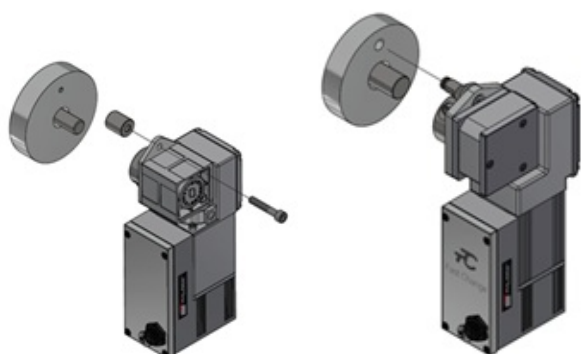
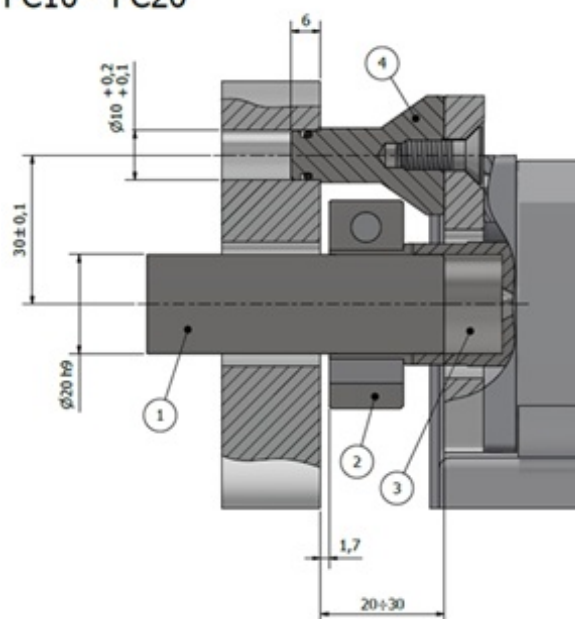
Operazioni preliminari 1. Predisporre albero di trasmissione autoportante $\varnothing$ con diametro e sporgenza secondo fig. 1; 2. Provvedere a realizzare foro di fissaggio con dimensioni e interasse prescritto dall'albero di trasmissione $\varnothing$ secondo fig. 1.

Montaggio 1. Sgrassare accuratamente da residui oleosi albero di trasmissione $\varnothing$ e albero del motoriduttore $\varnothing$ in corrispondenza della superficie di accoppiamento; 2. Allentare le viti dell'anello di serraggio $\varnothing$; 3. Inserire l'albero del motoriduttore $\varnothing$ all'interno dell'albero di trasmissione $\varnothing$, fino a raggiungere la battuta del perno antirotazione $\varnothing$; 4. Per i soli modelli FC3/FC6, serrare la vite $\varnothing$ con coppia 7÷9 Nm, applicando adesivo frena-filetti 5. Serrare l'anello di serraggio $\varnothing$ con adesivo frena-filetti, coppia di serraggio: a. Modelli FC3-FC6: 5,5÷6Nm b. Modelli FC10-FC20: 7,5÷8Nm

FC3 - FC6



FC10 - FC20



4. Interfaccia di Parametrizzazione

4.1. 3.1 Installazione software

1. Scaricare "BSI software" e "BSI Usb Driver" al seguente link:
2. <https://www.minimotor.com/prodotti/dbs/>
3. Estrarre ed eseguire i file scaricati poi seguire la procedura guidata di installazione sino al suo compimento.

Dopo il download decomprimere il file .zip ed eseguire il file BSI.exe dentro alla cartella (**BSI icon**).

ATTENZIONE: il file non è di installazione ma esegue direttamente il software. Per tale motivo ogni volta che si desidera lanciare il software bisognerà fare sempre riferimento a tale icona.

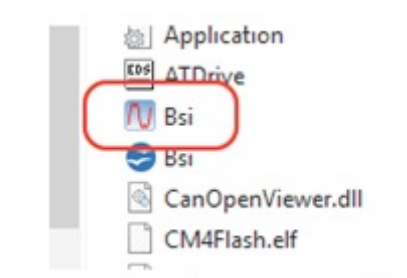


Figure 1. BSI icon

4. Collegare il dispositivo mediante la porta micro USB al pc ed accertarsi che sia alimentata la parte logica.
5. Dopo aver lanciato il programma selezionare il collegamento USB ed attendere il riconoscimento della porta se si intende usare il collegamento fisico. Se il DBS è collegato ad una rete fieldbus con funzionalità di scambio dati Ethernet (EIP, Profinet, Ethercat con EoE, Powerlink), potete collegarvi direttamente inserendo l'indirizzo IP del DBS (**BSI connection interface**) Porta UDP usata: 25113.



Figure 2. BSI connection interface

6. 5 Nel caso il firmware presente sul dispositivo sia antecedente a quello scaricato dal sito, si presenterà la schermata (**BSI update interface**) Premere sull'icona UPDATE per aggiornare il firmware stesso. Aggiornamento firmware possibile solo con collegamento USB. Attendere il completamento del processo e poi premere sull'icona CLOSE.

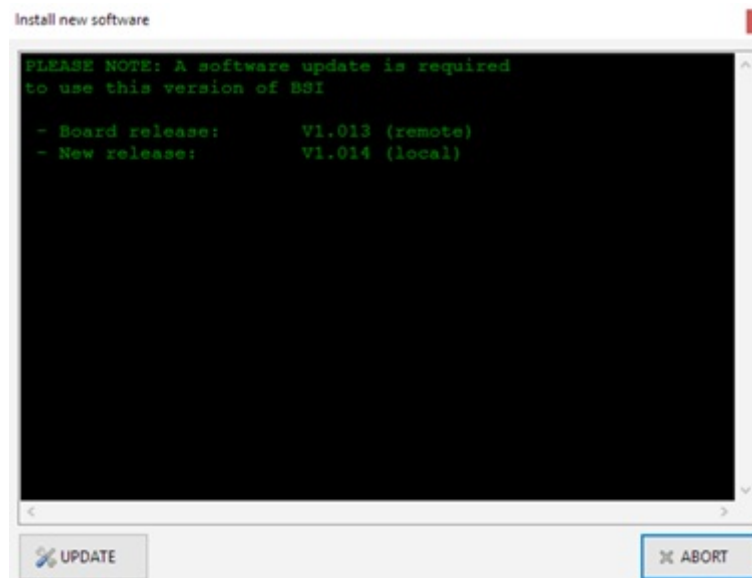


Figure 3. BSI update interface

4.2. Software

Una volta connesso il dispositivo, appare la schermata di dialogo principale del software BSI rappresentata in ([BSI update interface](#)). Da questa schermata, seguendo il menù ad albero è possibile raggiungere tutti i parametri utili al controllo ed al setting del dispositivo.

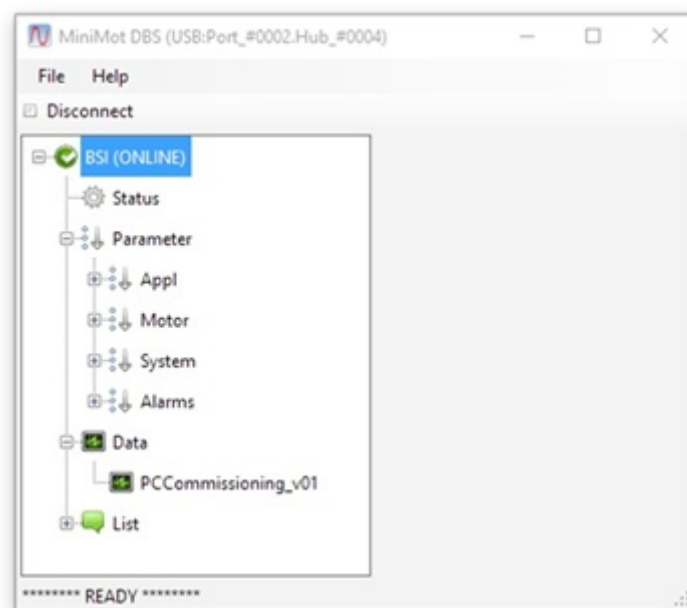


Figure 4. BSI update interface

4.2.1. Status

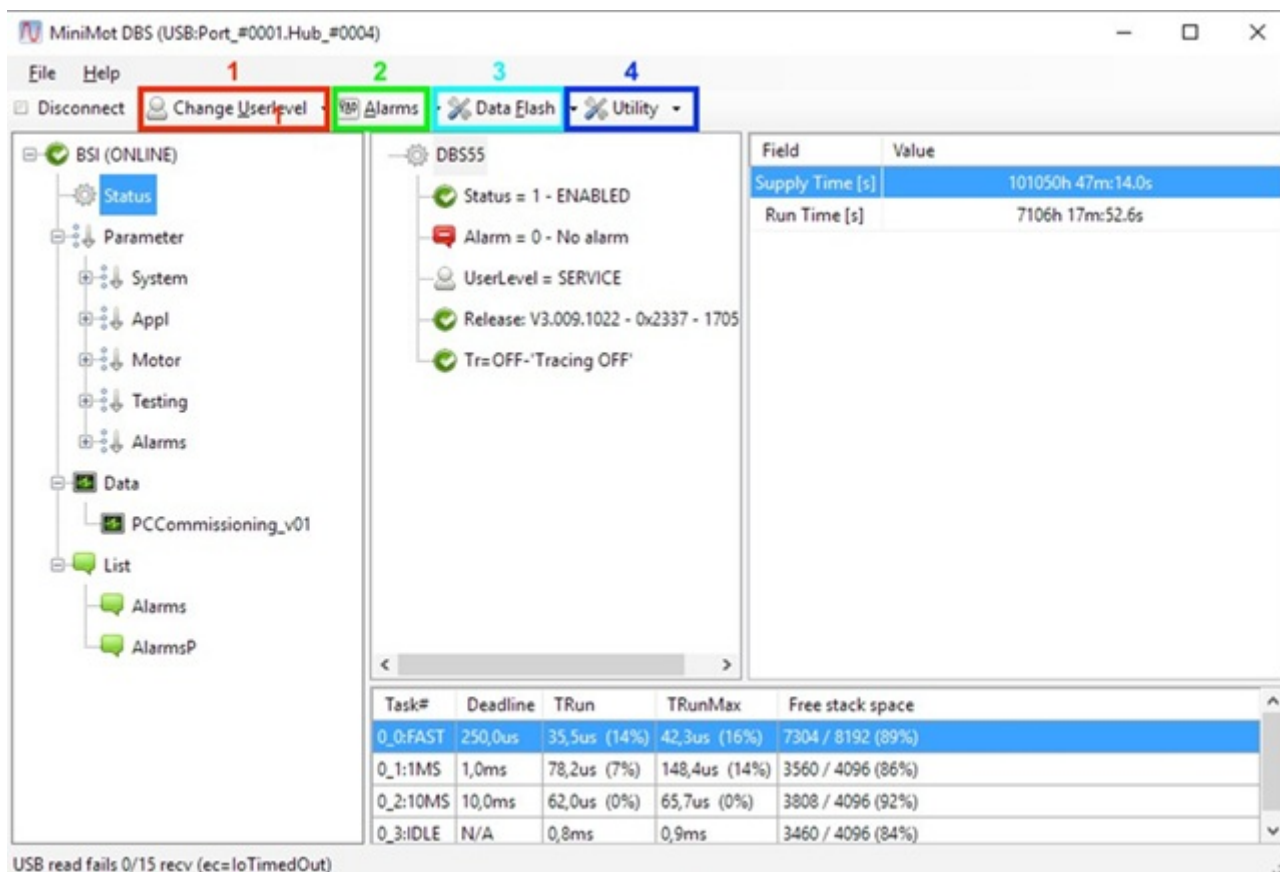


Figure 5. BSI main menu

Premere sulla voce “Status” per avere informazioni sullo stato del motore, gestire la presenza di eventuali allarmi e settare il livello di utilizzo del software.

1. “Change User Level”: consente di cambiare il livello di utilizzo del programma, avendo accesso ad un numero via via maggiore di parametri.

User	Libero
Advance	Libero
Eol	PW necessaria
Service	PW necessaria

2. Il tasto “Alarms” dà accesso al menù per la gestione degli errori, con il quale è possibile resettare errori attuali.
3. “Data Flash”: Strumento diagnostico per il salvataggio dell’immagine della memoria Flash.
4. “Utility”: Strumento diagnostico.

4.2.2. Alarm List

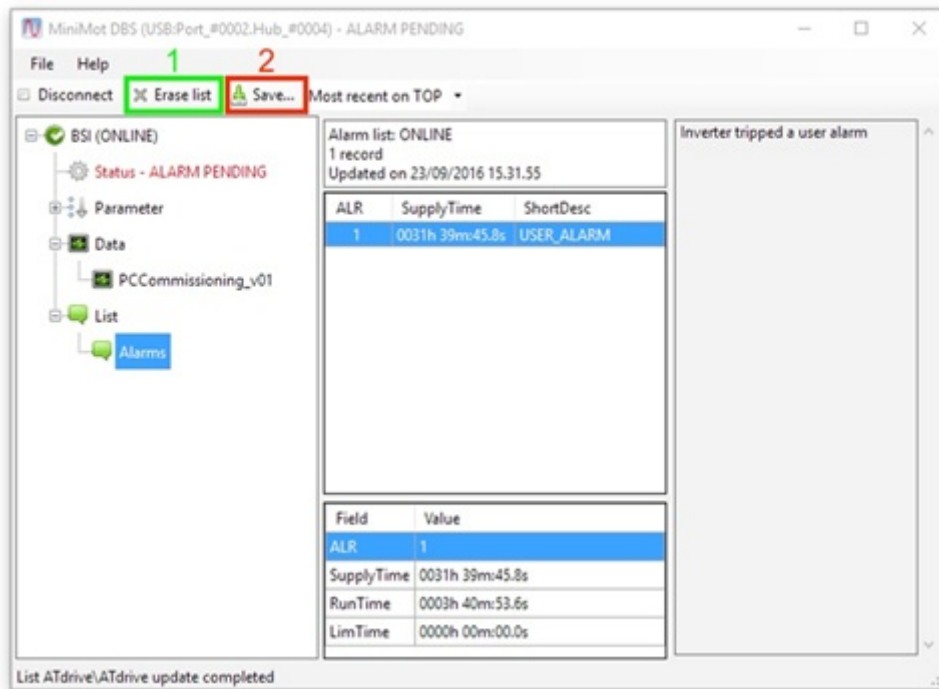


Figure 6. BSI Alarm list

All'interno del menù sotto la voc "list" selezionando l'opzione "alarm" è possibile visualizzare l'elenco dello storico allarmi.

1. "Erase List": attraverso questo comando è possibile cancellare lo storico allarmi
2. "Save": grazie a questo comando è possibile salvare la lista allarmi in un file esterno

4.2.3. Event List

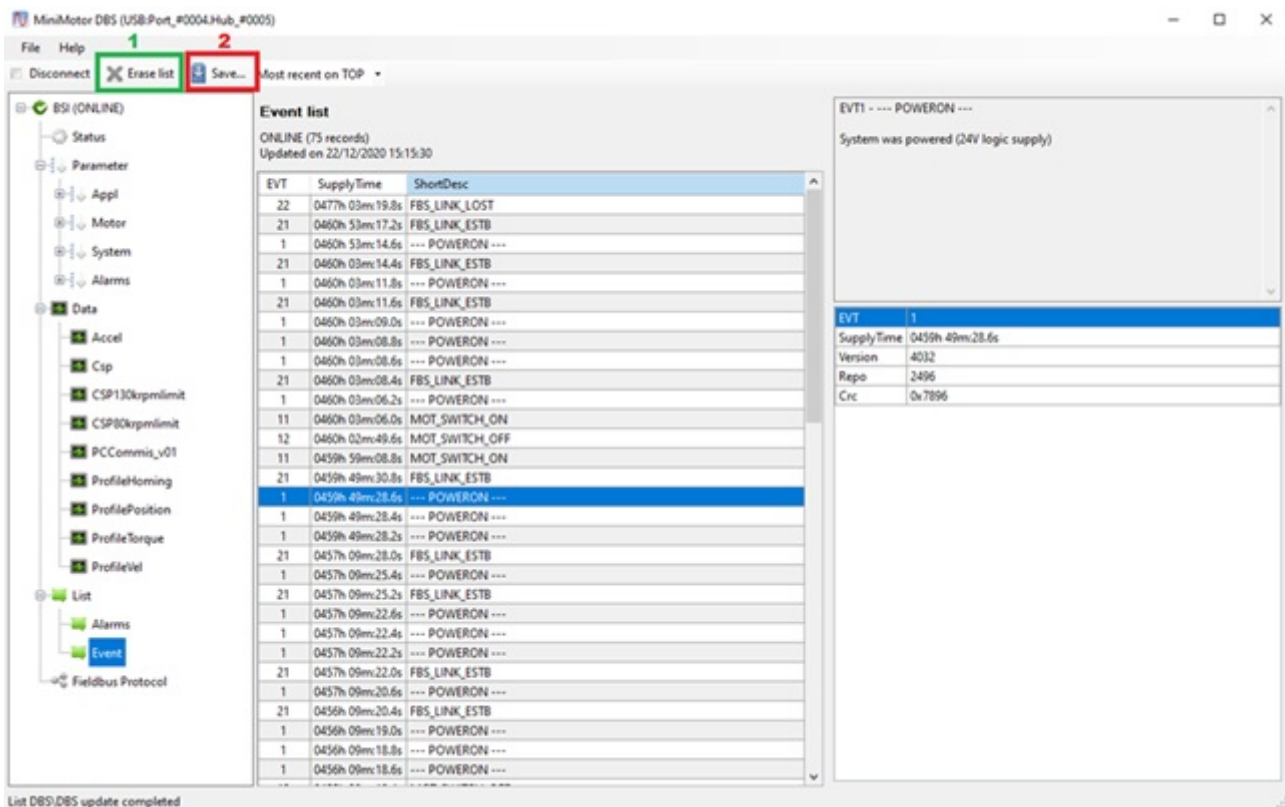


Figure 7. BSI Event List

All'interno del menù sotto la voce "list" selezionando l'opzione "Event" è possibile visualizzare l'elenco dello storico degli eventi registrati dal motore.

1. "Erase List": attraverso questo comando è possibile cancellare lo storico degli eventi
2. "Save": grazie a questo comando è possibile salvare la lista eventi in un file esterno

4.2.4. Parameter

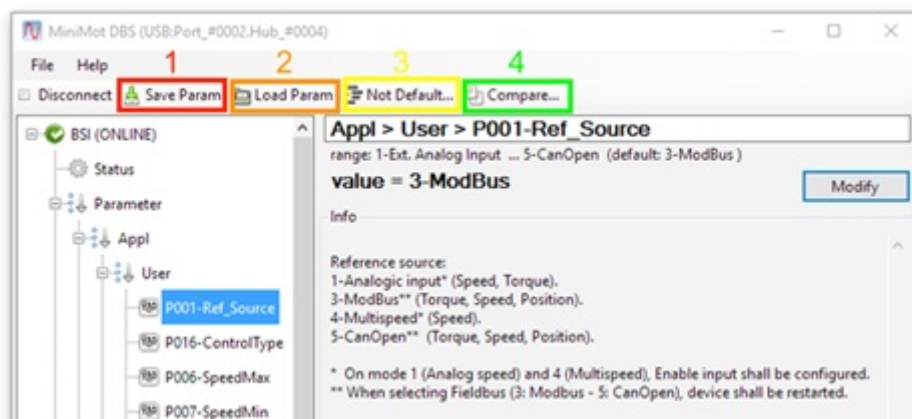


Figure 8. BSI Parameters

Premere sulla voce "Parameter" per raggiungere i vari parametri di controllo del drive. Il menù è strutturato a tendina e suddiviso secondo le varie voci.

Fare riferimento al paragrafo 4 Parametri del presente manuale per l'interpretazione l'impostazione dei valori desiderati. Per modificare il valore attuale e/o selezone una voce diversa premere sul tasto Modify, selezionale o immettere la voce desiderata e confermare premendo su Update come indicato nella figura sottostante

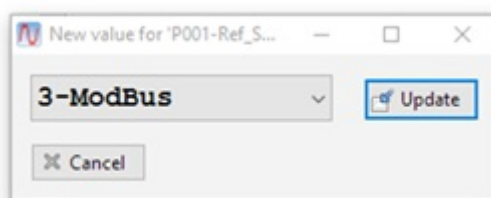


Figure 9. BSI P001

Nella parte alta della finestra di lavoro sono disponibili diverse opzioni utili: 1 "Save Param": consente il salvataggio dei parametri memorizzati sull'azionamento in un file esterno.

2 "Load Param": consente di caricare i parametri contenuti in un file esterno sull'azionamento

3 "Not default": evidenzia mediante una finestra di dialogo quali sono i parametri che sono stati cambiati e che quindi differiscono dai valori di default.

4 "Compare": consente il confronto tra i valori contenuti in un file esterno e quelli attualmente caricati nel dispositivo.

4.2.5. Monitoraggio

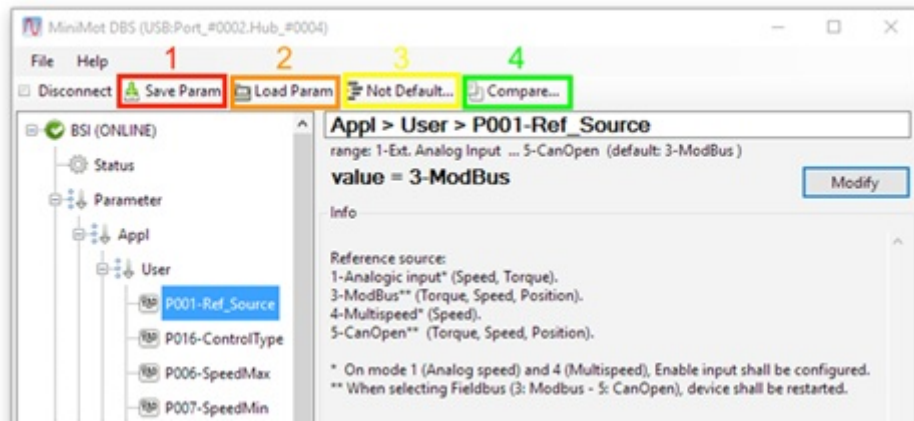


Figure 10. BSI Parameter monitoring

All'interno del programma BSI sotto la voce "Data" è presente un tool di monitoraggio delle variabili utile per controllare l'andamento delle grandezze di funzionamento del motore mediante un oscilloscopio virtuale. Per attivare il controllo di una o più variabili spuntare la casella corrispondente a destra della stessa nella colonna Upd. Il valore istantaneo sarà di conseguenza mostrato nella colonna Value.

Ci sono due modi di sfruttare l'oscilloscopio. Il primo è mostrato in Figura 20 ed è la funzione Trace, che permette di eseguire un'acquisizione su un tempo ridotto delle variabili di interesse. Una volta selezionata la voce trace, nella sezione Setting si impostano le variabili di interesse, i loro campi di interesse, il trigger della misurazione ed il campionamento. Premendo sul pulsante SINGLE, si esegue quindi una singola misurazione quando l'evento di trigger si verifica.

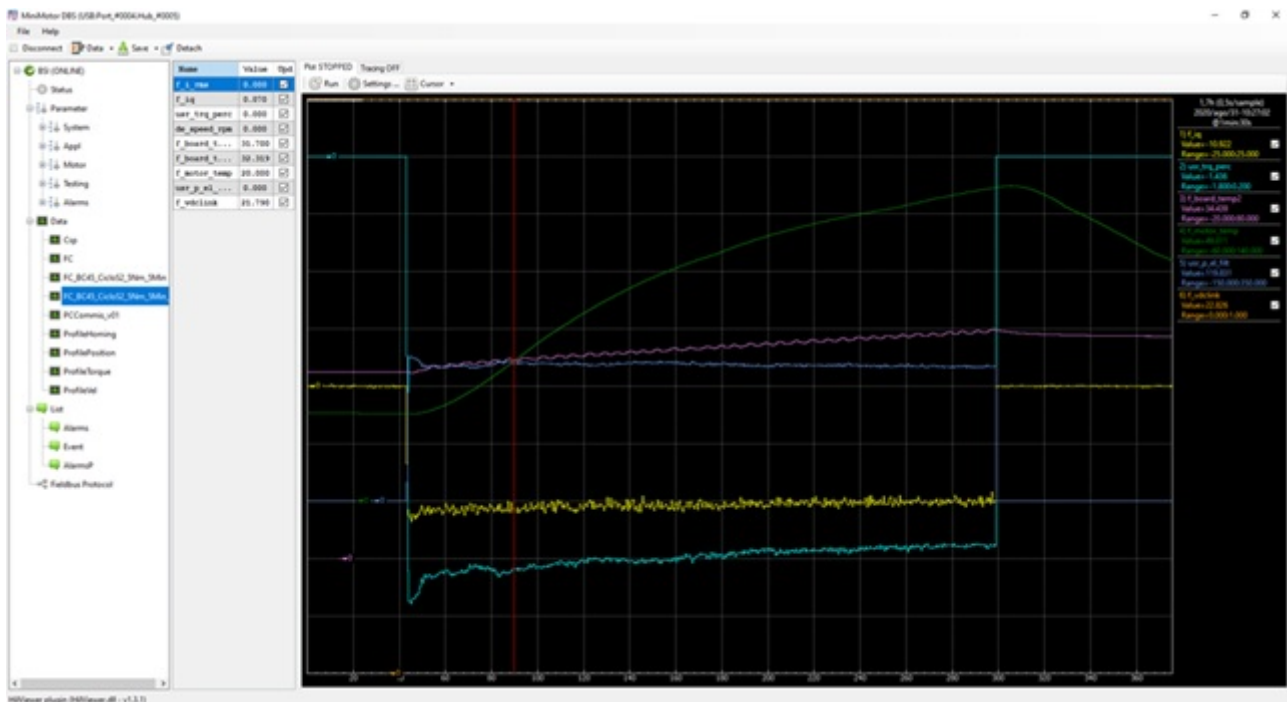


Figure 11. BSI Plot

La funzione PLOT, visibile nella Figura 21, permette di tracciare grandezze per un periodo di tempo maggiore, con un campionamento definito dall'utente nelle opzioni. In questo modo è possibile controllare le grandezze del motore per un lungo periodo.

Qui sotto una tabella con variabili comuni da monitorare

NAME	DESCRIPTION
co_op_mode	DS402 6061h Mode of Operation Display
co_control_word	DS402 6040h Control Word
co_status_word	DS402 6041h Status Word
co_pp_target_pu	DS402 607Ah Target Position
co_pp_max_pu	DS402 607Dh.2 Positive position limit
co_pp_min_pu	DS402 607Dh.1 Negative position limit
co_pp_tlimit	DS402 6072h Max Torque
co_pp_wm	DS402 6082h Profile Velocity
co_pv_accel	DS402 6083h Profile Acceleration
co_pv_decel	DS402 6084h Profile Deceleration
de_speed_rpm	DS402 605Ch Velocity Actual Value
usr_trq_perc	DS402 6077h Torque Actual Value
usr_pos_pu_1ms	DS402 6064h Position Actual Value
co_pp_cmdnewset	DS402 6060h Bit 4 "new setpoint"
f_iq	Corrente in Ampere picco erogata dall'azionamento
usr_poserror	Errore di posizione dell'anello di posizione
diag_alr_code	3008h Actual Alarm
co_dc_ferror_win	DS402 6065h Following Error Window
co_dc_pos_window	DS402 6067h Position Window

5. Parametri

5.1. System

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
000	MiniMotType	Modello di motore	Sola Lettura
082	UndervoltMode	Logica di report dell'errore Undervolt	When Run → Errore appare se motore è abilitato Always → Ogni volta che VDC viene persa
201	Year	Anno di Produzione	Sola Lettura
203	SerialNo	Matricola Motore	Sola Lettura
202	StartUL	Livello utente all'avvio motore	

5.2. Appl

5.2.1. User

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P001	MODE	Reference source selection	1 → Speed Analog Input1 Velocità+ 2 → ModBus + Dig.Input1 Velocità, Coppia, Posizione, Homing 3 → ModBus Velocità, Coppia, Posizione 4 → Multispeed1 Speed 5 → CanOpen ² Velocità, Torque, Position, Homing 6 → CanOverECAT ² Velocità, Torque, Position, Homing 7 → Ethernet PowerLink ² Velocità, Torque, Position, Homing 8 → Ethernet/IP ² Velocità, Torque, Position, Homing 9 → Profinet IO ² Velocità, Torque, Position, Homing 10 → CanOverAir ² Velocità, Torque, Position, Homing 11 → TrqAnalogIn ¹ Coppia 12 → MultiTrq ¹ Coppia 13 → MultiPos ¹ Posizione 14 → Ain Speed + Modbus Velocità, Torque, Position, Homing 15 → MultiSpeedCycle ¹ Velocità 16 → MultiPosCycle ¹ Posizione ¹ In MODE 1, 2, 4, 11, 12, 13, 15 and 16 devono avere almeno un input come Enable ² Reboot necessario nel cambio modalità
P006	Speed Max	Massimo riferimento di velocità	0 ÷ 6000 [rpm]
P007	Speed Min	Riferimento di velocità minima raggiungibile in Analog mode	0 ÷ 6000 [rpm]
P008	Ramp Acc	Accelerazione in posizione/velocità control	1 ÷ 120000 [rpm/s]

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P009	Ramp Dec	Decelerazione in posizione/velocitàcontrol	1 ÷ 120000 [rpm/s]
P017	IMax	Massima corrente operativa	0 ÷ 22.1 / 18.7 [A] (55-50 / 55-100)
P021	MotorChangeDir1	Controllo per invertire il verso di rotazione del motore	1 → None (Disable) 2 → Inverted (Invert rotation) ¹ Solo se P001=1,4,11,12 or 13
P164	PosMin	Limite di posizione minimo	0 ÷ -2147483648 [position units]
P166	PosMax	Limite di posizione massimo	0 ÷ +2147483647 [position units]

5.2.2. Input Output

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
Analog			
P004	MinRefAnalog	Valore min. del riferimento analogico	0.0% ÷ 100.0%
P005	MaxRefAnalog	Valore max. del riferimento analogico	0.0% ÷ 100.0%
P043	AinMode	Definisce la modalità di funzionamento dell'ingresso analogico	0 → Ingresso in tensione 0÷10 [V] 1 → Ingresso in tensione -10÷10 [V] 2 → Ingresso in corrente 0÷20 [mA] 3 → Ingresso in corrente 4÷20 [mA] Attenzione: 2 and 3 disponibili solo con funzione MA
P045	AinOffs	Correzione Offset per analogica	-10÷10 [V]
P046	AinGain	Correzione Guadagno per analogica	0.000÷2.000
P047	AinThre	Soglia Analogica	0.0÷100.0 [%]
Digital			

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P010	InputFunc1	Funzione di input digitale 1: Abilita la gestione dell'ingresso digitale 1 di tipo pnp.	0 → Not Used 1 → Enable/Stand-By ² 2 → Run/Stop ² 3 → Run Edge Triggered ² 4 → Stop Edge Triggered ² 5 → Forward/Reverse ² 6 → Run/Stop Forward ² 7 → Run/Stop Reverse ² 8 → Error Reset 9 → User Error 10 → Multispeed Binary Selection Bit 0 ² 11 → Multispeed Binary Selection Bit 1 ² 12 → Multispeed Binary Selection Bit 2 ² 14 → Brake Unlock 15 → CollisionSignal ² 28 → Homing Start (edge triggered) 29 → Homing Start (level triggered) 30 → Home Switch ¹ 31 → Fwd Limit Switch ¹ 32 → Rev Limit Switch ¹ ¹ Available in homing mode and local modes ² Only if P001=1,4,11,12,13
P011	InputFunc2	Funzione di input digitale 2	Vedi P010
P012	InputFunc3	Funzione di input digitale 3	Vedi P010 / STO 1 (optional)
P013	InputFunc4	Funzione di input digitale 4	Vedi P010 / STO 2 (optional)
P014	InputFunc5	Funzione di input digitale 5	Vedi P010
P032	AinFunc	Ingresso digitale associato ad ingresso analogico	Vedi P010
P020	DigInInvMask	Definisce lo stato attivo alto o attivo basso degli ingressi digitali	0b00001 → Input 1 Attivo basso 0b00101 → Inputs 1 & 3 Attivi basso
P015	OutFunc	Digital output – definisce logica attivazione uscita digitale	0 → Always Off 1 → Run 2 → Ready 7 → Homing Done 8 → Error 9 → Target Reached 10 → FieldBus DSP402
P064	TargReachedHyst	Finestra per "target reach"	Velocità [rpm] 0÷9999 Coppia [mA] Posizione [step]
P065	TargReachHyst	Finestra Temporale per "target reach" completion	0÷9999 [ms]
P033	ExpOutEnable	Maschera configurazione port expander (Solo su WBS/WDBS)	0b000000000000 [bit]

5.2.3. Accelerometer

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P035	Endscale	Definisce il fondoscala dell'Accelerometro	2 – 4 – 8 [G]
P036	DataRate	Definisce il campionamento dell'Accelerometro	10–50–100–200–400–800 [Hz]
P037	RmsTau	Definisce la costante di tempo del filtro RMS	0.001 ÷ 1000 [ms]
P038	EventLevel	Definisce il livello dell'accelerazione per attivare la funzione di autologging a seguito ad una sovraccelerazione	0.1 ÷ 10 [G]
P039	EventTime	Definisce la costante di tempo per il filtro per logging della sovraccelerazione	1 ÷ 1000 [ms]
P040	EventInhibit	Definisce il tempo di inibizione tra un primo e secondo evento di sovraccelerazione	1 ÷ 2400 [minuti]

5.2.4. Collision

Parametri per regolare il comportamento dell'evento collisione con ingress digitale su Collision Signal

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
050	Deceleration	Valore di decelerazione dopo input	Krpm/s
051	Bwspeed	Limite velocità per ritorno dopo decelerazione	rpm
052	BwAcc	Limite accelerazione per ritorno dopo decel	Krpm/s
053	BwDelta	Posizione per ritorno indietro dalla decelerazione	Impulsi

5.2.5. Multitrq

Impostazione delle coppie per la modalità SceltaMultipla

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P102	Multitorque 1	Definisce i preset di coppia in combinazione binaria per Multitorque In Multispeed/MultiPosition agisce come limitazione di coppia Solo con P001=4,12,13	-200 ÷ +200 [% nominale]
P103	Multitorque 2	Vedi P102	-200 ÷ +200 [% nominale]
P104	Multitorque 3	Vedi P102	-200 ÷ +200 [% nominal]
P105	Multitorque 4	Vedi P102	-200 ÷ +200 [% nominale]
P106	Multitorque 5	Vedi P102	-200 ÷ +200 [% nominale]
P107	Multitorque 6	Vedi P102	-200 ÷ +200 [% nominale]
P108	Multitorque 7	Vedi P102	-200 ÷ +200 [% nominale]

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P109	Multitorque 8	Vedi P102	-200 ÷ +200 [% nominale]

5.2.6. Multispeed

Impostazione delle velocità per la modalità SceltaMultipla.

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P110	Multispeed 1	Definisce il riferimento di velocità in combinazione binaria della modalità MultiSpeed. In MultiTorque/MultiPosition funziona come limite di velocità Solo con P001=4,12,13	-6000 ÷ 6000 [rpm]
P111	Multispeed 2	Vedi P110	-6000 ÷ 6000 [rpm]
P112	Multispeed 3	Vedi P110	-6000 ÷ 6000 [rpm]
P113	Multispeed 4	Vedi P110	-6000 ÷ 6000 [rpm]
P114	Multispeed 5	Vedi P110	-6000 ÷ 6000 [rpm]
P115	Multispeed 6	Vedi P110	-6000 ÷ 6000 [rpm]
P116	Multispeed 7	Vedi P110	-6000 ÷ 6000 [rpm]
P117	Multispeed 8	Vedi P110	-6000 ÷ 6000 [rpm]

5.2.7. Multipos_ref

Impostazione delle posizioni per la modalità SceltaMultipla

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P120	Multipositio n1	Definisce la posizione target in combinaizone binaria per la modalità MultiPosition Solo con P001=13	-2147483648 ÷ +2147483647 [unità utente]
P122	Multipositio n2	Vedi P120	-2147483648 ÷ +2147483647 [unità utente]
P124	Multipositio n3	Vedi P120	-2147483648 ÷ +2147483647 [unità utente]
P126	Multipositio n4	Vedi P120	-2147483648 ÷ +2147483647 [unità utente]
P128	Multipositio n5	Vedi P120	-2147483648 ÷ +2147483647 [unità utente]

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P132	Multiposio n6	Vedi P120	-2147483648 ÷ +2147483647 [unità utente]
P134	Multiposio n7	Vedi P120	-2147483648 ÷ +2147483647 [unità utente]
P135	Multiposio n8	Vedi P120	-2147483648 ÷ +2147483647 [unità utente]

5.2.8. Multipos_mMode

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P221	Multiposref 1_mode	Definisce la logica dietro al posizionamento (Assoluto, Relativo, Additivo) Solo con P001=13	0 → Absolute 1 → Relative 2 → Additive
P222	Multiposref 2_mode	Vedi P221	0 → Absolute 1 → Relative 2 → Additive
P223	Multiposref 3_mode	Vedi P221	0 → Absolute 1 → Relative 2 → Additive
P224	Multiposref 4_mode	Vedi P221	0 → Absolute 1 → Relative 2 → Additive
P225	Multiposref 5_mode	Vedi P221	0 → Absolute 1 → Relative 2 → Additive
P226	Multiposref 6_mode	Vedi P221	0 → Absolute 1 → Relative 2 → Additive
P228	Multiposref 8_mode	Vedi P221	0 → Absolute 1 → Relative 2 → Additive

5.2.9. Multidelay

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P142	MultiDelay1	Tempo di attesa tra i vari step della modalità ciclica automatica Solo con P001=15,16	0.001 ÷ 32 [sec]
P143	MultiDelay2	Vedi P142	0.001 ÷ 32 [sec]
P144	MultiDelay3	Vedi P142	0.001 ÷ 32 [sec]
P145	MultiDelay4	Vedi P142	0.001 ÷ 32 [sec]
P146	MultiDelay5	Vedi P142	0.001 ÷ 32 [sec]
P147	MultiDelay6	Vedi P142	0.001 ÷ 32 [sec]
P148	MultiDelay7	Vedi P142	0.001 ÷ 32 [sec]

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P149	MultiDelay8	Vedi P142	0.001 ÷ 32 [sec]

5.2.10. Homing

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P152	HomingType	Definisce il tipo di Homing secondo la codifica DS402.	A disposizione: 1 ÷ 14 33, 34, 37
P153	HomingSwitchSpeed	Velocità ricerca home o switch	0 ÷ 4000 [rpm]
P154	HomingIndexSpeed	Velocità ricerca impulso d'indice	0 ÷ 4000 [rpm]
P155	HomingAcceleration	Accelerazione motore in homing	0 ÷ 10000 [rpm/s]
P156	HomingDecel	Decelerazione motore in homing	0 ÷ 10000 [rpm/s]
P157	HomingTimeout	Timeout di ricerca dati in homing	1 ÷ 200 [s]
P158	HomingMaxCurr	limite di corrente in homing	0.001 ÷ 10 [A]
P159	HomingEnable	Comando di abilitazione o disabilitazione homing	0 → DISABLE 1 → ENABLE
P168	HomingOffsetLOW	Valore offset dell'offset Low Word + High Word	Esempio: Offset = 68000 (dec) → 0x109A0 (hex) P169 = 0x0001 P168 = 0x09A0 Offset = -1000 (dec) → FFFFFC18 (hex) P169 = 0xFFFF P168 = 0xFC18

5.2.11. Posscaling

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P160	PosFactorNum	Definisce il numeratore usato per la scalatura della posizione (position factor)	0 ÷ 32767
P161	PosFactorDen	Definisce il denominatore usato per la scalatura della posizione (position factor) used to represent the position in user defined unit.	0 ÷ 32767
P162	PosFactorDecimal	Definisce il numero di decimali da rappresentare	0 ÷ 32767
P163	UserPosInversion	Permette di invertire il conteggio dell'encoder	None → Conteggio positivo con movimento orario+ Inverted → Conteggio negativo con movimento orario

5.2.12. Fieldbus

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
EthernetIP			
P170	IpAddr	Indirizzo IP per Ethernet/IP	192.168.250.100
P172	IpMask	Sottomaskera di rete per EIP	255.255.0.0
P174	IpGateway	Gateway per EIP	0.0.0.0
P176	ProcDataLayout	Seleziona il process data da usare per EIP e ProfiNET	0 Default 1 Extended_A (D I/O) 2 Extended_B (Touch probe 402) 3 Extended_C (Touch probe MM) 4 Extended_D (Accelerometer)
P177	SpeedUnitMode	Scalatura per gli oggetti di velocità e accelerazione	0 RPM – RPM/s 1 Increments/s – Increments/s ²
CSP (Cyclic Synchronous Positioning)			
P178	WrongRefDelay	Ritardo della consistenza del riferimento posizione CSP	0 ÷ 1000 [ms]
P179	WrongRefBeh	Comportamento protezione posizione	0 NO ACTION 1 CORRECT 2 ALARM
P180	AccelMax	Accelerazione massima CSP	1 ÷ 3000 krpm/s
P190	CSP_FF_Mode	Calcolo Velocity Feedforward	1 Offset 60B1.0 2 Computed
Modbus			
P182	ModbusAddress	Indirizzo di accesso per la comunicazione con il dispositivo slave con RS485 in protocollo ModBus	1 ÷ 500
P183	ModbusMode	Definisce Comunicazione Modbus RTU : Word, Parity, Stop bits	8-N-2 → 8bit, none, 2bits 8-E-2 → 8bit, even, 1bits 8-O-1 → 8bit, odd, 1bits
P184	ModbusBaudrate	Imposta la velocità di comunicazione del dispositivo in protocollo Modbus	0 → 9.6 [Kbaud] 1 → 19.2 2 → 38.4 3 → 57.6 4 → 115.2
P185	WIPProcDataLayout	Selezionare Layout per CoA	0 WL_Default 1 CIP_Layout0 2 WL_XS_IO1 3 WL_XS_IO2
CanOpen			
P191	CanOPEN_Nodeid	Imposta il nodo del dispositivo slave nella rete can	1 ÷ 127

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P192	CanOPEN_Baudrate	Imposta la velocità di comunicazione del dispositivo in protocollo CanOpen	1 → 20 [Kbaud] 2 → 50 3 → 125 4 → 250 5 → 500 6 → 1 [Mbaud]
P193	CanOPEN_GuardTime	Imposta la NMT Guard Time	0–1000 [ms] (0 disables)
P194	CanOPEN_LifeFactor	Imposta NMT Life Factor	0–50 (0 disables)
Ecat (EtherCAT)			
P195	StationAddress	Imposta il default station adress	0 ÷ 32767
P198	ProductCsp	Imposta il product ID (e la relativa configurazione) del device	0 PROFILE 1 CSP
PowerLink			
P197	NodeId	Imposta il nodo ID Powerlink	0 ÷ 32767
ProfinetIO			
P199	ByteOrder	Impostare lo stile dell'ordine di byte	Little / Big endian
Modulo			
P205	PosOptCode	Impostazione valore 60F2h	Secondo specifica DS402
P206	PosRangeLimitMin	Range minimo del modulo	posunits
P208	PosRangeLimitMax	Range massimo del modulo	posunits

5.3. Motor

5.3.1. Brake

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P022	BrakeDeactTime	Tempo di disattivazione del freno dopo il comando del motore	[ms]
P023	BrakeActTime	Tempo di attivazione del freno prima del comando del motore	[ms]
P024	BrkUnlockTime	Tempo di cambio tensione tra Unlock e Hold V	[ms]
P025	BrkUnlockV	Tensione per sbloccare il freno	0–48 Volt
P026	BrkHoldV	Tensione per mantenere sbloccato il freno	0–48 Volt
P034	BrakeFreq	Frequenza PWM freno	400–10000 Hz
P057	BrkRand	Randomizzatore frequenza freno	OFF–200%

5.3.2. Encoder

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P094	EncStRes	Selettore di risoluzione singolo giro. Valori sopra i 12bit sono validi solo su motori con opzionale HRE	12–24 [bit]
P252	EncLPFTau	Costante di tempo del filtro passa-basso usato per filtrare la misura di velocità dell'encoder	0.001 ÷ 1.000 [s]

5.3.3. Control

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P237	KpSpeed	Guadagno proporzionale per il controllo di velocità PI	0 ÷ 3.2000
P238	kiSpeed	Guadagno integrale per il controllo di velocità PI	0 ÷ 3.2000
P253	kpPos	Guadagno proporzionale per il controllo di posizione P	0 ÷ 3.2000
P254	WstarFiltEnable	Abilita il filtro sul riferimento di velocità	Enable - Disable
P256	Jloadff	Inerzia del carico	0 ÷ 327.67 Kgcm ²

5.4. Alarms

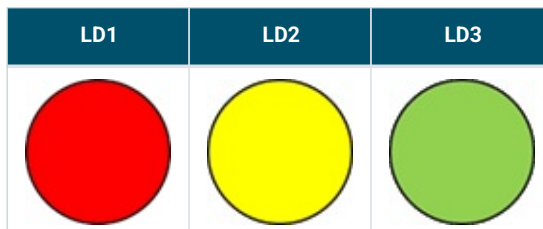
ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
P210	Nreset	Imposta il numero di eventi di allarme autoresettabili oltre il quale è generato un fault	0 ÷ 100
P211	TminReset	Imposta il tempo che deve trascorrere prima che un allarme possa essere autoresetato	0.5 ÷ 30 [s]
P212	Trestore	Imposta il tempo trascorso il quale il conteggio viene azzerato	0.5 ÷ 1800 [s]

6. Stato dei LED

Il colore dei LED e le modalità di funzionamento (modalità di lampeggio/accensione) dipendono dalla scheda di espansione Fieldbus montata (i.e. CanOpen, Ethercat, etc).

6.1. Scheda Fieldbus CanOpen\Modbus

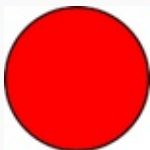
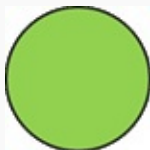
I LED di indicazione sono tre e sono mappati sui led del drive nel modo seguente:



LED	Indicazione	Stato
LD1	FLASHING (Rosso) 	Inverter in allarme Tacc = 0.5s Tperiod = 1s
	FLASHING (Rosso) 	PWM off Il numero di lampeggi rappresenta il tipo di controllo impostato • 0 lampeggi: controllo non selezionato • 1 lampeggio: controllo di coppia • 2 lampeggi: controllo di velocità • 3 lampeggi: controllo di posizione
	ON (Rosso) 	PWM acceso
LD2	OFF 	LED Giallo sempre spento

LED	Indicazione	Stato
LD3	OFF 	Allarme Inverter
	FLASHING (Verde) 	PWM off Il numero di lampeggi rappresenta il tipo di controllo impostato • 1 lampeggio: Riferimento Analogico • 3 lampeggi: Riferimento Modbus • 4 lampeggi: Riferimento Multispeed • 5 lampeggi: Riferimento CanOpen
	ON (Verde) 	PWM acceso (velocità di intermittenza proporzionale alla velocità di rotazione in rapporto a P006)

6.2. Scheda Fieldbus EtherCAT

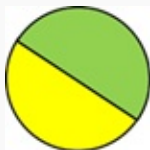
LD1	LD2	LD3
RUN/ERR	ERR	L/A IN
		

LED	Indicazione	Stato
LD1	OFF 	INIT
	ON (Verde) 	OPERATIONAL
	BLINKING (2.5hz Green) 	PRE-OPERATIONAL
	SINGLE FLASH (Verde) 	SAFE-OPERATIONAL
LD2	OFF 	Nessun Error La comunicazione funziona correttamente
	BLINKING (2.5hz Red) 	Errore Configurazione General Configuration Error Possible reason: State change commanded by master is impossible due to register or object settings.
	SINGLE FLASH (Rosso) 	Local Error: l'applicazione del dispositivo slave ha cambiato EtherCAT stato autonomamente. Possibile causa 1: si è verificato un timeout del watchdog host. Possibile causa 2: Errore di sincronizzazione, il dispositivo entra in Safe-Operativo automaticamente.
	DOUBLE FLASH (Rosso) 	Application Watchdog Timeout: L'applicativo del dispositivo slave ha causato un WD: ad esempio un Sync Manager Watchdog Timeout

LED	Indicazione	Stato
LD3	OFF 	No Connection Il dispositivo non ha link al cavo
	ON (Verde) 	Connected Link della connessione fisica ethernet stabilito correttamente (LINK)
	FLICKERING (Verde) 	Activity Il dispositivo invia e riceve frame ethernet correttamente sulla rete (ACT)

Indicator State	Definition
ON	Sempre acceso
OFF	Sempre spento
SINGLE FLASH	L'indicatore mostra un lampeggio breve (200 ms) seguito da una lunga fase "off" (1.000 ms).
DOUBLE FLASH	L'indicatore mostra una sequenza di due brevi lampeggi (ogni 200 ms), separati da una fase breve di off (200 ms). La sequenza è finita da una lunga Fase "Off" (1.000 ms)
BLINKING (2.5 Hz)	L'indicatore si accende e si spegne con una frequenza di 2,5 Hz: "on" per 200 ms, seguito da "off" per 200 ms
FLICKERING (Load Dependent)	Il led si accende e si spegne con una frequenza di 10Hz per indicare un livello alto di attività su Ethernet: "on" per circa 50ms seguito da off per 50ms. Il led si accende e si spegne ad intervalli irregolari per indicare un livello basso di attività.

6.3. Scheda Fieldbus EthernetIP

LD1	LD2	LD3
MS	NS	L/A IN
		

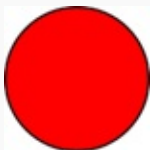
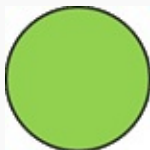
LED	Indicazione	Stato
LD1	OFF 	No Power: Il dispositivo è spento
	ON (Verde) 	Device operational il dispositivo funziona correttamente..
	FLASHING (1hz Green) 	Standby il dispositivo non è stato configurato
	ON (Rosso) 	Major Unrecoverable fault il dispositivo ha rilevato un errore grave non ripristinabile
	BLINKING (1 Hz Red) 	Major Unrecoverable fault il dispositivo ha rilevato un errore grave non ripristinabile NOTA: Una configurazione non corretta o incoerente viene considerata un fault grave ripristinabile
	FLASHING (Green/Red/Green) 	Self-Test Il device effettua il test all'accensione. Sequenza: off → verde 250ms → rosso 250ms → verde fino all'accensione.

LED	Indicazione	Stato
LD2	OFF 	Not powered, no IP address il dispositivo non dispone di un indirizzo IP o è spento
	ON (Verde) 	Connected l'indirizzo IP è configurato, almeno una connessione CIP è stabilita e una connessione "Exclusive Owner" non è in time out.
	BLINKING (1Hz Green) 	No Connections: l'indirizzo IP è configurato, nessuna connessione CIP è stabilita e una connessione "Exclusive Owner" non è in time out.
	ON (Rosso) 	Duplicate IP: il dispositivo ha rilevato che il suo indirizzo IP è già in uso.
	BLINKING (1 Hz Red) 	Connection Timeout: l'indirizzo IP è configurato e la connessione "Exclusive Owner" per il quale dispositivo è il target è scaduta. Il network status ritorna verde fisso quando tutte le connessioni vengono ristabilite.
	FLASHING (Green/Red/off) 	Serf test: All'accensione il modulo effettua un self test. Vedi Modul Status "Self Test"
LD3	OFF 	No Connection Il link non è stabilito
	ON (Verde) 	Connected Link della connessione fisica ethernet stabilito correttamente (LINK).
	FLASHING (Giallo) 	Activity Il dispositivo invia e riceve Ethernet frames.
	OFF (Giallo) 	No Activity Il dispositivo non invia e non riceve Ethernet frames.

Indicator State	Definition
ON	Sempre acceso
OFF	Sempre spento
BLINKING (1 Hz)	Il led si accende e si spegne con una frequenza di 1 Hz : "On" per 500 ms, seguito da "Off" per 500ms.

Indicator State	Definition
FLICKERING (Load Dependent)	Il led si accende e si spegne con una frequenza di 10Hz per indicare un livello alto di attività su Ethernet: "on" per circa 50ms seguito da off per 50ms. Il led si accende e si spegne ad intervalli irregolari per indicare un livello basso di attività.

6.4. Scheda Fieldbus Ethernet Powerlink

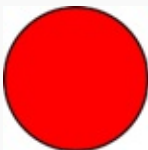
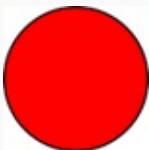
LD1	LD2	LD3
Status	Error	L/A IN
		

LED	Indicazione	Stato
LD1	OFF	Slave in fase di inizializzazione
	ON (Verde)	Slave in "OPERATIONAL" state
	TRIPLE FLASH (Verde)	Slave in "ReadyToOperate" state
	DOUBLE FLASH (Verde)	Slave in "Pre-Operational 2" state
	SINGLE FLASH (Green)	Slave in "Pre-Operational 1" state .
	FLICKERING (10hz)	Slave in "Basic Ethernet" state
	BLINKING (Verde)	Slave in "Stopped" state
LD2	OFF	No Error Lo slave non è in errore.
	ON (Rosso)	Error Lo slave è in errore

LED	Indicazione	Stato
LD3	OFF 	No Connection Il link non è stabilito
	ON (Verde) 	Connected il device è connesso all'Ethernet, ma non invia/riceve frame.
	FLASHING (Verde) 	Activity il device è connesso all'Ethernet ed invia/riceve frame.

Indicator State	Definition
ON	Sempre acceso
OFF	Sempre spento
BLINKING (2.5 Hz)	L'indicatore si accende e si spegne con una frequenza di 2,5 Hz: acceso per 200 ms seguito da off per 200 ms. Il LED rosso e il LED verde sono commutati alternativamente.
TRIPLE FLASH	L'indicatore mostra una sequenza di tre brevi lampeggi (ogni 200 ms), separati da una fase breve di off (200 ms). La sequenza è finita da una lunga Fase "Off" (1.000 ms)
DOUBLE FLASH	L'indicatore mostra una sequenza di due brevi lampeggi (ogni 200 ms), separati da una fase breve di off (200 ms). La sequenza è finita da una lunga Fase "Off" (1.000 ms)
SINGLE FLASH	L'indicatore mostra un lampeggio breve (200 ms) seguito da una lunga fase "off" (1.000 ms).
FLICKERING (10 Hz)	L'indicatore si accende e si spegne con una frequenza di 10 Hz: "on" per 50 ms, seguito da "off" per 50 ms. Il LED rosso e il LED verde sono accesi alternativamente
FLICKERING (Load Dependent)	Il led si accende e si spegne con una frequenza di 10Hz per indicare un livello alto di attività su Ethernet: "on" per circa 50ms seguito da off per 50ms. Il led si accende e si spegne ad intervalli irregolari per indicare un livello basso di attività.

6.5. Scheda Fieldbus Ethernet ProfiNet IO

LD1	LD2	LD3
System failure	Bus Failure	L/RX/TX
		

LED	Indicazione	Stato
LD1	OFF 	No Error
	ON (Rosso) 	Error Timeout del watchdog; canale, diagnosi generica o estesa presente; errore di sistema
	FLASHING (Red, 1Hz, 3s) 	DCP Signal Service Il servizio di segnale DCP viene avviato tramite il bus
LD2	OFF 	No Error
	ON (Rosso) 	Error Nessuna configurazione; o collegamento fisico a bassa velocità; o nessun collegamento fisico
	FLASHING (2 Hz Red) 	Nessuno scambio di dati.
LD3	OFF 	No Connection Il link non è stabilito
	ON (Verde) 	Connected Link della connessione fisica ethernet stabilito correttamente (LINK)
	FLASHING (Giallo) 	Activity Il dispositivo invia e riceve Ethernet frames.
	OFF (Giallo) 	No Activity Il dispositivo non invia e non riceve Ethernet frames.

Indicator State	Definition
ON	Sempre acceso
OFF	Sempre spento
FLASHING (1 Hz, 3 s)	L'indicatore si accende e si spegne per 3 secondi con una frequenza di 1 Hz: "on" per 500 ms, seguito da "off" per 500 ms.
FLASHING (2 Hz)	L'indicatore si accende e si spegne con una frequenza di 2 Hz: "on" per 250 ms, seguito da "off" per 250 ms.
FLICKERING (Load Dependent)	Il led si accende e si spegne con una frequenza di 10Hz per indicare un livello alto di attività su Ethernet: "on" per circa 50ms seguito da off per 50ms. Il led si accende e si spegne ad intervalli irregolari per indicare un livello basso di attività.

7. Allarmi

7.1. Allarmi

ID	NOME	DESCRIZIONE
0	NONE	Allarme ASSENTE
1	USER	Allarme utente
2	DATAFLASH	Allarme flash dati non funzionante
3	OVERVOLT	Allarme overvoltage (autoresettabile)
4	OVERCURR_HW1	Allarme overcurrent hardware (autoresettabile)
5	OVERCURR_SW1	Allarme overcurrent software (autoresettabile)
6	OVERTEMP_BOARD1	Allarme overtemperature scheda (autoresettabile)
7	OVERTEMP_MOTOR1	Allarme overtemperature motore (autoresettabile)
8	ENC_SPI_COMM	Allarme lettura encoder SPI (autoresettabile)
9	UNDERVOLT	Allarme undervoltage (autoresettabile)
10	ENC_ERR	Massima velocità encoder superata
11	MDB_WATCHDOG	Allarme del Watchdog Modbus
20	PARAM_ERROR	Allarme memoria parametri non accessibile o corrotta
21	PARAM_VAL_ERROR	Allarme parametro con valore sbagliato
22	PARAM_RESTORE_DEFAULT	Allarme restore parametri default fallita
23	MOTOR_PARAM_RESTORE_DEFAULT	Allarme restore parametri motore default fallita
24	DATAFLASH_READ	Errore lettura dataflash
25	COLLISION_DETECTED	Motore si è fermato in seguito ad una collisione individuata
30	FUNC_NOT_ENABLED	Funzione richiamata non è abilitata
90	EXT_DIG	Allarme utente da ingresso digitale
91	APPL_SWITCH_CONSISTENCY	Switch di homing non configurati correttamente
92	APPL_MOT_UNDEFINED	Tipo di Motore non Selezionato
99	SILCHK_ALARM	inconsistenza hardware dell'STO
101	CSP_SYNC	Errore nella sincronizzazione CSP
102	CSP_WRONGREF	Errore nel riferimento di posizione del modo CSP
105	1MS_OVERRUN	Task 1ms ha sforato la deadline realtime
106	10MS_OVERRUN	Task 10ms ha sforato la deadline realtime
107	FB_BOARD_MISMATCH	Scheda fieldbus non coerente con quella selezionata
108	FB_BOARD_FAILURE	Scheda fieldbus non inizializzata correttamente

ID	NOME	DESCRIZIONE
109	FB_SEC_MEMORY	Security memory scheda fieldbus non funzionante
110	FB_APP_FAILURE	Modalità fieldbus incompatibile con hardware presente
120	WL_BOARD_FAILURE	Scheda wireless non funzionante
150	WRONG_HOMING_PROCEDURE	Allarme durante la procedura di Homing
151	TIMEOUT_HOMING	Timeout durante procedura Homing
200	PMSM_ENCNOTALIGNED	Encoder non ancora allineato
201	PMSM_ENCALRMOTION	Encoder non rileva movimento
202	PMSM_ENCALRVERSO	Encoder rileva movimento lato sbagliato
203 ^[1]	PMSM_ENCSPI_MT	Allarme Encoder SPI della parte Multi Turn (la comunicazione SPI è comunque OK). La posizione multigiro non è più affidabile.
204	PMSM_ENCSPI_ST	Allarme Encoder SPI della parte Single Turn (la comunicazione SPI è comunque OK) La posizione singolo giro non è più affidabile.
205	PMSM_ENCALRTIMEOUT	Allineamento non completato nel tempo prestabilito
206	PMSM_24BIT_ENCSPI	Errore nell'encoder 24 bit
210	ELPARAUTOTUNE_TIMEOUT	Allarme di time-out procedura di autotuning parametri elettrici

7.2. Events

ID	NOME	DESCRIZIONE
1	STARTUP	Sistema riavviato
2	USER	Evento utente
3	ACCMAX_REACHED	Raggiunto limite di accelerazione
11	MOT_SWITCH_ON	Motore acceso dall'utente
12	MOT_SWITCH_OFF	Motore spento dall'utente
13	MOT_SWITCH_OFF_ALR	Motore spento per un allarme
21	FBS_LINK_ESTB	Collegamento Fieldbus stabilito
22	FBS_LINK_LOST	Collegamento Fieldbus perso
23	FBS_UPTIME_DSC_VHIGH	Discontinuità tempo netx
24	FBS_UPTIME_DSC_VLOW	Discontinuità tempo netx con voltaggio basso
25	FBS_UPTIME_DSC_KO	Discontinuità tempo netx (non risponde)

7.3. Risoluzione dei Problemi

7.3.1. ALR3 Overvoltage

- *Evento:* L'azionamento supera la tensione limite di 55V.
- *Causa più comune:* Sovratensione indotta dalla rigenerazione del motore.
- *Soluzione:* Ridurre la decelerazione /guadagni del motore. Aggiungere una resistenza di frenatura per dissipare l'energia. Leggere appendice G per maggiori informazioni.

7.3.2. ALR5 Overcurrent SW

- *Evento:* Corrente da erogare calcolata dall'azionamento superiore ai massimi limiti per la taglia comune.
- *Causa più comune:* Dinamica richiesta al motore troppo elevata.
- *Soluzione:* Verificare ed eventualmente diminuire taratura guadagni, accelerazioni e decelerazioni. Verificare possibili intoppi meccanici che aumentano il carico in modo non atteso. Valutare motore di taglia maggiore.

7.3.3. ALR9 Undervoltage

- *Evento:* Tensione di potenza scende <9V
- *Causa più comune:* Collegamenti elettrici e/o alimentatore.
- *Soluzione:* Verificare che la taglia dell'alimentatore sia adeguata a sopportare il carico motore. Verificare le connessioni elettriche e lo stato fisico di connettori su cavo e motore.

N.B. Un arresto di emergenza dell'alimentazione con il motore in Operation Enable genera un allarme 9. Se il motore ha il parametro P082 su 1-Always Questo allarme viene segnalato anche quando la potenza viene a mancare a motore non in Operation Enable.

7.3.4. ALR8, 102, 108

- *Evento:* Autodiagnostica delle componenti elettroniche dell'azionamento individua un errore.
- *Causa più comune:* Il componente specifico non funziona correttamente.
- *Soluzione:* Contattare l'assistenza del marchio.

7.3.5. ALR 6,7

- *Evento:* Superamento delle temperature limite. Motore $\geq 140^{\circ}\text{C}$, Elettronica $\geq 90^{\circ}\text{C}$
- *Causa più comune:* Carico di lavoro gravoso, operazione fuori specifica.
- *Soluzione:* Verificare temperatura ambiente tale per cui $\leq 40^{\circ}\text{C}$. Verificare possibili ostruzioni, sporcizia o scarsa areazione nell'ambiente del motore. Verificare ciclo di lavoro del motore.

7.3.6. ALR 203, 204

- *Evento:* Encoder non ha più confidenza sul valore della posizione multigiro dell'encoder.
- *Causa più comune:* Batteria dell'encoder scarica.
- *Soluzione:* Lasciare il motore collegato all'alimentazione logica per 24 ore almeno prima di scollegarlo. Leggere appendice E per maggiori informazioni.

7.3.7. Disconnessioni frequenti dalla rete fieldbus – Evento 22

- *Evento:* Connessione fisica con il cavo fieldbus persa. Segnalato da eventi 22 su BSI.
- *Causa più comune:* Connessione elettrica del cavo inconsistente.
- *Soluzione:* Verificare continuità cavo. Verificare solidità connettori. Verificare danni fisici sui connettori dei motori.

[1] La posizione multigiro non è più affidabile, si rende indispensabile rifare l'homing.

8. Registri Modbus

8.1. Modbus Register

Note: Available only in CanOpen/Modbus RTU driver version (DBS55/---/C)(DBS80/--/C)

8.1.1. Read and Write Registers

ID	NAME	DESCRIPTION	NOTE
3	Control type	Available motor control type	RW 16-bit unsigned integer + Equivalent to P016 parameter 0 None 1 Torque 2 Speed 3 Position
20	Watchdog time	Watchdog time (ms)	RW 16-bit unsigned integer Default value: 0 - If value is set to zero, watchdog is disabled - If set between 100ms–65000ms, register 840 is cleared and alarm MODBUS_WATCHDOG is triggered [1]
840	Run and direction	Enable the drive and set the rotating direction	RW 16-bit unsigned integer Equivalent to P021 parameter Bit 0: 0 Not enable / 1 Enable Bit 1: 0 Forward / 1 Reverse
829	Last alarm / clear alarm list	Shows last alarm stored and allows clearing the list	RW 16-bit unsigned integer Read = Last alarm Write = 0 → Clear alarm list
843	Alarm reset	Allows alarm reset	RW 16-bit unsigned integer 0 No reset 0 → 1 Clear on rising edge
4144	Actual alarm	Shows actual error code	See error description in Alarm Section
4177	Enable write params	Stores settled parameters in flash	0: storing disabled 0 → 1: changes are stored
11	Max current	Maximum motor current in torque control	RW 16-bit unsigned integer Equivalent to P017 parameter Range: 0–20000 [mA]
16	Max acceleration	Maximum acceleration (speed/position)	RW 16-bit unsigned integer Equivalent to P008 parameter Range: 1–15000 [rpm/s]
17	Max deceleration	Maximum deceleration (speed/position)	RW 16-bit unsigned integer Equivalent to P009 parameter Range: 1–15000 [rpm/s]
841	Speed target	Define motor target speed	RW 16-bit signed integer [rpm]
844 – 845	Position target	Define target position	RW 32-bit signed integer [User Unit]

8.1.2. Read only registers

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
801	Motor Speed	Shows the actual motor speed	R 16-bit signed integer [rpm]
802	Motor RMS Current	Shows the RMS current absorbed by the motor	R 16-bit signed integer [Arms*0.1]
804	Power supply voltage	Shows the DC motor bus voltage	R 16-bit unsigned integer [V*0.1]
805	Motor voltage supply	Shows the RMS voltage on the motor	R 16-bit signed integer [Vrms*0.1]
806	Motor temperature	Shows the motor temperature	R 16-bit signed integer [0.1°C]
808-809	Motor position	Shows the actual motor position	R 32-bit signed integer [User Unit]
810	Motor direction	Shows the rotating direction of the motor • 0 – Forward • 1 – Reverse	R 16-bit signed integer
812	Analog input value		R 16-bit signed integer
815	Board temperature Sensor 1	Shows the board temperature	R 16-bit signed integer [0.1°C]
816	Board temperature Sensor 2	Shows the board temperature	R 16-bit signed integer [0.1°C]
818	Digital Input	Shows the digital inputs status	R 16-bit signed integer
820	Digital output	Shows the digital outputs status	R 16-bit signed integer
822	Brake output	Shows the electromagnetic brake status	R 16-bit signed integer
825	Register Overload %	Describe the voltage overload percentage referred to the motor	R 16-bit signed integer [0–100%]
832	Supply time 16LSB	Supply time (seconds) – 16LSB	R 16-bit signed integer (latched on reading)
833	Supply time 16MSB	Supply time (seconds) – 16MSB	R 16-bit signed integer (latched on reading)
834	Inverter on 16LSB	Inverter on (seconds) – 16LSB	R 16-bit signed integer (latched on reading)
835	Inverter on 16MSB	Inverter on (seconds) – 16MSB	R 16-bit signed integer (latched on reading)
837	SW version micro	Indicates the software version stored in the drive	R 16-bit signed integer
838	SW version encoder	Indicates the software version stored in the encoder	R 16-bit signed integer

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
4132	Reference generator state	Indicates the drive status	* 0 – OFF: No enable * 1 – ENABLED: Enabled without run * 2 – HALTED: PWM on with zero speed control * 3 – ACCEL: PWM on with acceleration control * 4 – DECEL: PWM on with deceleration control * 5 – STEADY: PWM on with non-zero speed control * 6 – STOPPING: PWM with deceleration until zero speed

8.1.3. Homing Registers

ID	NOME	DESCRIZIONE	NOTE
257	Homing type	Defines the homing type according to the CanOpen CIA402 standard. Equivalent to P152 parameter. • Homing available: • 1 – 15 • 33 – 35	RW 16-bit signed integer
258–259	Home Offset	Defines the offset value taken into account during the homing. Equivalent to P168–169 parameters	RW 32-bit unsigned integer [User unit]
260	Homing switch search speed	Defines the motor speed during the research of the limit switch. Equivalent to P153 parameter	RW 16-bit unsigned integer [rpm]
261	Homing index search speed	Defines the motor speed during the achievement of the index pulse. Equivalent to P154 parameter	RW 16-bit unsigned integer [rpm]
262	Homing acceleration	Motor acceleration to reach the settled home velocity from zero. Equivalent to P155 parameter	RW 16-bit unsigned integer [rpm/s]
263	Homing deceleration	Motor deceleration to reach zero velocity from the target. Equivalent to P156 parameter	RW 16-bit unsigned integer [rpm/s]
264	Homing max time out	Time limit for data exchange during homing. If exceeded, an error is triggered. Equivalent to P157 parameter	RW 16-bit unsigned integer [s]
265	Homing max current	Current limit during homing. If exceeded, an error is triggered. Equivalent to P158 parameter	RW 16-bit unsigned integer [mA]
266	Homing Cmd	Enables or disables the homing procedure	RW 16-bit unsigned integer * 0 – None * 1 – Enable

[1] Note: values from 1ms–99ms are internally set as 100ms (timeout <100ms not allowed)

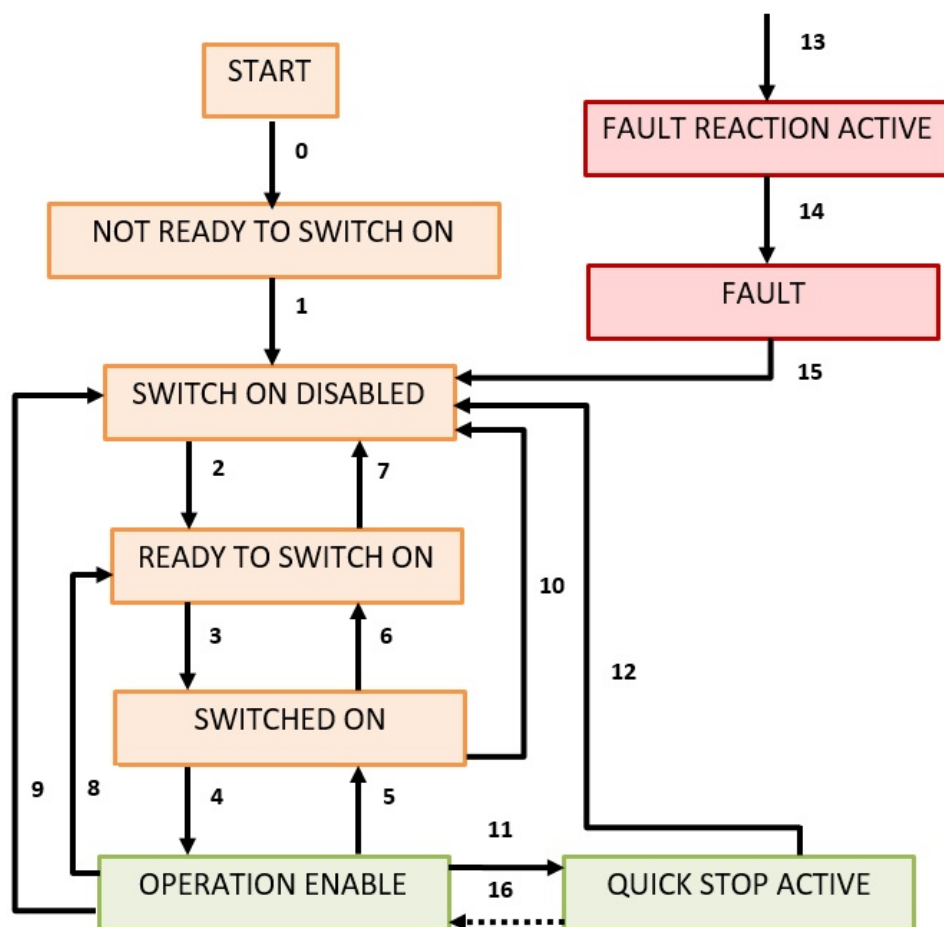
9. CiA402

9.1. Modi Supportati

Sono supportati i seguenti modi operativi:

Mode of Operation	Code
PROFILE POSITION MODE	1
PROFILE VELOCITY MODE	3
PROFILE TORQUE MODE	4
HOMING MODE	6
INTERPOLATED POSITION MODE (Optional)	7
CYCLIC SYNCHRONOUS POSITION MODE (Optional)	8

9.2. State Machine



Gli stati di colore giallo sono stati a potenza disabilitata sul motore. Gli stati verdi sono a potenza abilitata. Gli stati rossi sono degli allarmi. Descrizione della macchina a stati

Stato	Descrizione
Not Ready to Switch On	Asse non pronto a partire, inizializzazione non completata.
Switch On Disable	Asse pronto ad essere avviato, parametri possono essere trasferiti, potenza può essere abilitata.
Ready To Switch On	Parametri possono essere trasferiti, potenza può essere abilitata, motore non può essere azionato.
Switched On	Parametri possono essere trasferiti, potenza può essere abilitata, motore non può essere azionato.
Operation Enable	Nessun Fault Presente, funzioni motori e potenza abilitate.
Quick Stop Active	Drive si è fermato con rampa di emergenza, potenza abilitata, funzioni disabilitate
Fault Reaction Active	Un errore si è verificato, il drive è nel processo di arresto
Fault	Errore è attivo, il drive è fermo e disabilitato

Per passare da uno stato all'altro, seguendo le transizioni numerate, occorre inviare la control word, oggetto 6040h, con specifiche codifiche come indicato nella tabella sottostante.

Command	Bit 7	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Transizioni
Shutdown	0	X	1	1	0	2,6,8

Command	Bit 7	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	Transizioni
Switch On	0	0	1	1	1	3
Disable Voltage	0	X	X	0	X	7,9,10,12
Quick Stop	0	X	0	1	X	7,10,11
Disable Operation	0	0	1	1	1	5
Enable Operation	0	1	1	1	1	4,16
Fault Reset		X	X	X	X	15

La codifica della Control Word è la seguente

Bit	sigla	nome	funzionalità specifica
0	so	Switch On	
1	ev	Enable Voltage	
2	qs	Quick Stop	
3	eo	Enable Operation	
4	oms	Operating Mode Specific	New Setpoint - Homing Start - Enable Interpolation
5	oms	Operating Mode Specific	Change Setpoint Immediately
6	oms	Operating Mode Specific	Absolute/Relative
7	fr	Fault Reset	
8	h	Halt	
9	oms	Operating Mode Specific	Change on Setpoint
10	r	Reserved	
11	ms	Manufacturer Specific	Touch Probe Offset Mode (optional)
12	ms	Manufacturer Specific	Touch Probe Module mode (optional)
13	ms	Manufacturer Specific	
14	ms	Manufacturer Specific	
15	ms	Manufacturer Specific	

Lo stato del drive è comunicato dall'oggetto 6041h, la Status Word. Gli stati evidenziati nella macchina a stati DS402 sono comunicati con i seguenti valori della Status Word.

StatusWord bit	State Machine
xxxx xxxx x0xx 0000	Not Ready To Switch On
xxxx xxxx x1xx 0000	Switch On Disabled
xxxx xxxx x01x 0001	Ready To Switch On

StatusWord bit	State Machine
xxxx xxxx x01x 0011	Switched On
xxxx xxxx x01x 0111	Operation Enabled
xxxx xxxx x00x 0111	Quick Stop Active
xxxx xxxx x0xx 1111	Fault Reaction Active
xxxx xxxx x0xx 1000	Fault

La codifica della Status Word è la seguente:

Bit	abbreviation	Nome
0	rtso	Ready to Switch On
1	so	Switched On
2	oe	Operation Enabled
3	f	Fault
4	ve	Voltage Enabled
5	qs	Quick Stop
6	sod	Switch On Disabled
7	w	Warning
8	ms	Manufacturer Specific
9	rm	Remote
10	tr	Target Reached
11	ila	Internal Limit Active
12	oms	Operating Mode Specific
13	oms	Operating Mode Specific
14	ms	Manufacturer Specific
15	ms	Manufacturer Specific

I bit specifici delle modalità operative hanno la seguente codifica:

Bit	Profile Position	Profile Velocity	Profile Torque	Homing	Interpolation	CSP
10	Target Reached			Homing Done	Target Reached	Toggle
12	Set Point Ack	Zero Speed	–	–	Interpolation Active	Following Setpoint
13	Following Error	–	–	Homing Error	–	Following Error

9.3. position/speed/torque scaling

La scalatura della posizione è effettuata mediante un meccanismo “manufacturer specific”. Cambiando gli opportuni parametri è possibile settare la relazione fra gli impulsi e le unità di posizione secondo la seguente relazione:

- PosFactorNum (NUM)
- PosFactorDen (DEN)
- PosFactorDecimal (DEC)
- UserPosInversion (INV)

$$PPulses = PPosUnits * NUM / DEN * 10^{DEC} * INV$$

$$PPosUnits = PPulses * DEN / NUM * 10^{-DEC} * INV$$

Esempio Numerico:

- Motor pulses: 4096/rev.
- Gearbox Ratio: 7
- Passo della vite: 3

Voglio la posizione in millimetri con precisione 0.1.

$$(4096 * 7) / 3 = >28672 / 3$$

Quindi i valori da inserire nella scalatura sono:

$$PosFactorNum = 28672$$

$$PosFactorDen = 3$$

$$PosFactorDecimal = 1$$

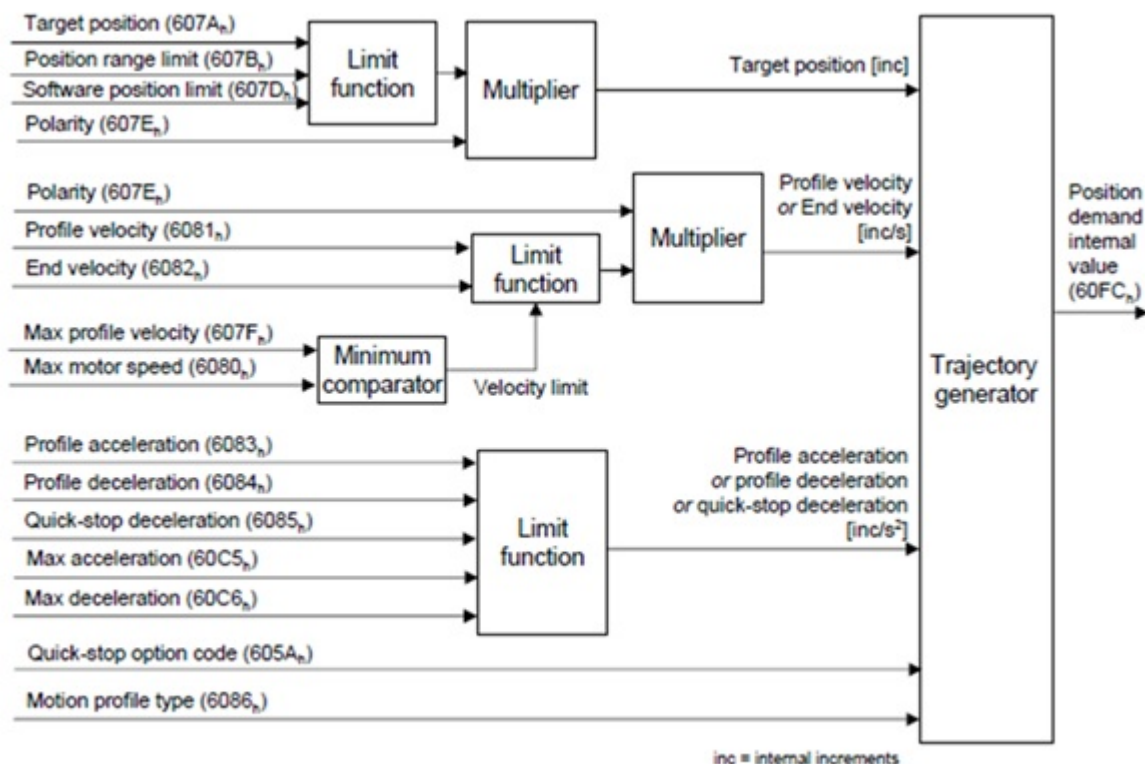
Inoltre è possibile impostare la polarità della posizione e della velocità. La scalatura della posizione non è accessibile via CanOpen ma definita mediante parametri ed è applicata a tutti gli Object Position.

L'unica eccezione è il polarity object (607Eh) che permette di invertire la direzione della posizione e/o della velocità come definito dalla Cia402:

- Position Polarity Flag influisce su Profile position
- Velocity Polarity Flag influisce su Profile velocity

Homing mode e Torque mode non sono modificate dal polarity object. Le velocità sono in [rpm]. Le accelerazioni sono in [rpm/s].

9.4. Profile Position



Il "Profile position" implementa le seguenti funzionalità:

- Standard (Set of setpoint) mode. Fino a 5 position targets possono essere memorizzati con il meccanismo NEW_SET/SET_ACK.
- Change Setpoint Immediately mode: dopo NEW_SET/SET_ACK il target è applicato immediatamente.
- Relativo / Assoluto
- Position limits (607Dh)
- Cambio Online dei limiti per Profile Velocity/Acceleration/Deceleration

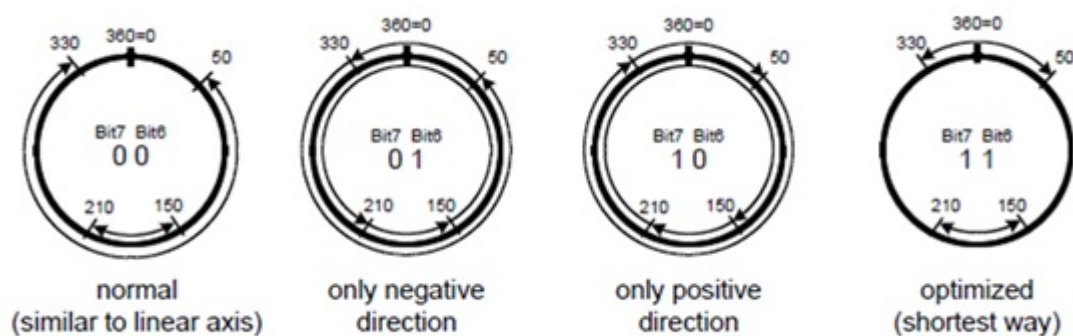
Funzionalità opzionali NON implementate:

- Change on setpoint mode: questa funzionalità è ignorata e sostituita dalla modalità "set of setpoint"
- Halt option code (605Dh): halt sarà sempre eseguito secondo il profile deceleration
- End velocity è sempre zero rpm (6082h)
- Motion profile type (6086h) NON è supportato, il profilo è sempre trapezoidale.
- Le seguenti modalità del Positioning option code (60F2h):
- Relative positioning è sempre riferito al precedente target
- Change setpoint immediately sarà sempre effettuato immediatamente
- Newset/setack sarà effettuato come specificato nella sezione 10.2 della CiA402
- Position wrap NON è supportato e causerà la saturazione dei limiti di posizione

Implementazione Modulo

- Il modulo viene definito dai valori nel parametro Position Range Limit (607Bh)

- I bit 6 e 7 dell'oggetto Position Option Code (60F2h) determinano il comportamento del movimento all'interno del modulo.



Position Option Code 60F2h	Bit7	Bit6
Normal	0	0
Only Negative	0	1
Only Positive	1	0
Optimized (Shortest Way)	1	1

Sono implementate le seguenti funzioni speciali del costruttore:

- Sfruttando i bit 11..15 è possibile implementare feature speciali del costruttore
- Le seguenti funzioni sono abilitate dai bit della seguente tabella

Function	Bit15	Bit14	Bit13	Bit12	Bit11
Funzionamento Standard	0	0	0	0	0
Posizionamento Touchprobe (DIN1 rising edge)	0	0	0	0	1
Posizionamento Touchprobe (DIN1 falling edge)	0	0	0	1	0
Posizionamento Touchprobe modulo (DIN1 rising edge)	0	0	0	1	1
Posizionamento Touchprobe modulo (DIN1 falling edge)	0	0	1	0	0
Attendi tempo globale	0	1	0	0	0
Attendi Sync	0	1	0	0	1

- Durante il Touch Probe la funzionalità della Status Word è estesa e vengono sfruttati i due bit liberi lasciati per le funzioni del costruttore per comunicare informazioni sullo stato del touch probe con il significato seguente:

Funzione	Bit15	Bit14
Comportamento Standard	0	0
Pronto alla lettura del TouchProbe : armed (attendi per touch_probe)	0	1

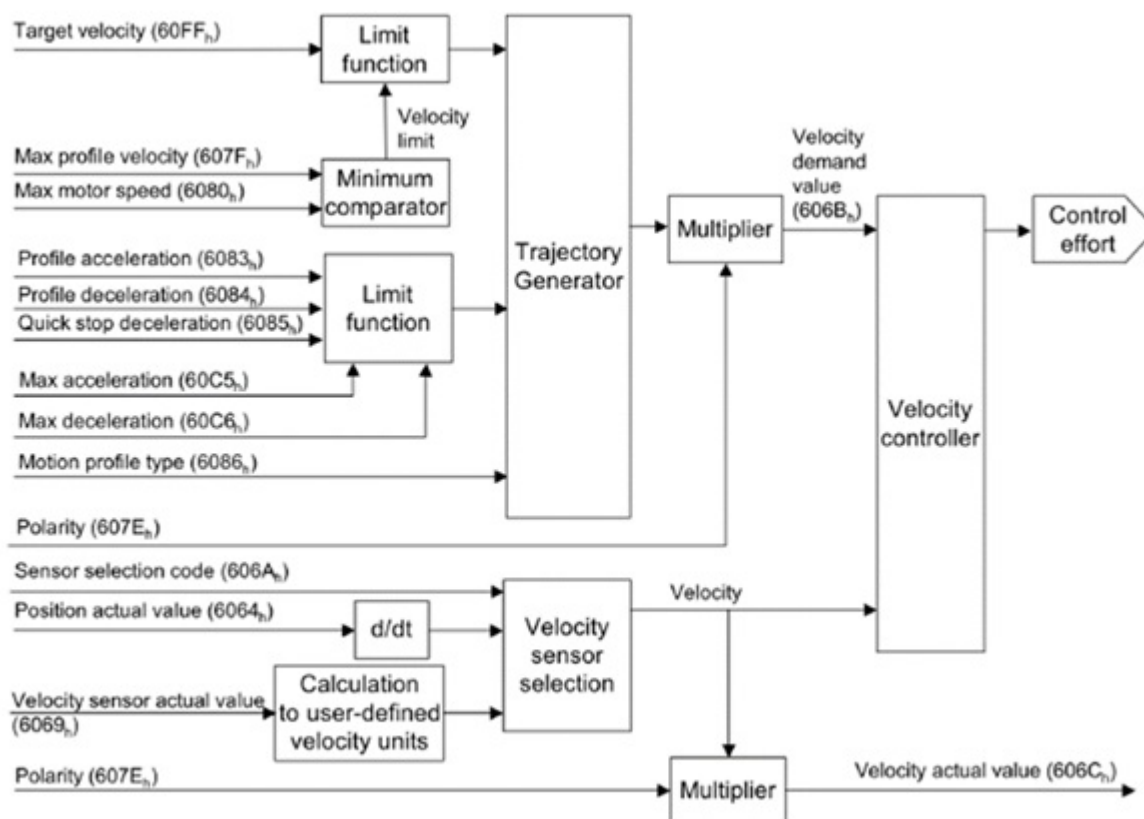
Funzione	Bit15	Bit14
Posizione Touchprobe letta, attendi il completamento della funzione	1	1
<i>Non permesso</i>	1	0

Rimandiamo alla sezione del touch probe per maggiori informazioni sulle modalità operative.

Le modalità “attendi tempo globale” e “attendi sync” permettono di demandare la partenza del profilo ad un evento specifico.

- Attendi tempo globale: funziona nei fieldbus dove esiste un tempo globale (EtherCAT o CanopenOverAir ad esempio) usando l’oggetto 3018h (profile position sync time) è possibile differire la partenza sino a quando il tempo di sincronizzazione non raggiunge un valore specifico.
- Attendi Sync: usato in CanOpen, è possibile differire la partenza sino a quando il motore non individua un messaggio SYNC dal bus.

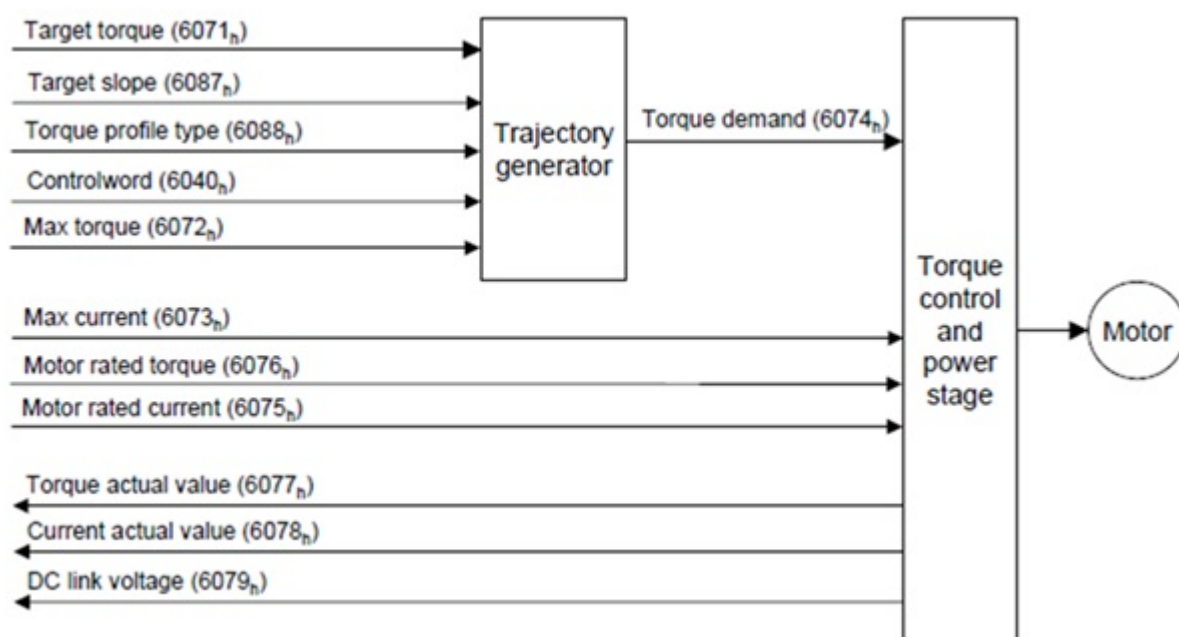
9.5. Profile Velocity



Funzionalità opzionali NON IMPLEMENTATE:

- Sensor code (6069h); la velocità è derivata dall'informazione di posizione
- Sensor selector code (606Ah); il sensore di posizione non può essere selezionato
- Max slippage (60F8h) non è implementato perché non applicabile al tipo di motore
- Motion profile type (6086h) non è supportato, il profilo è sempre trapezoidale

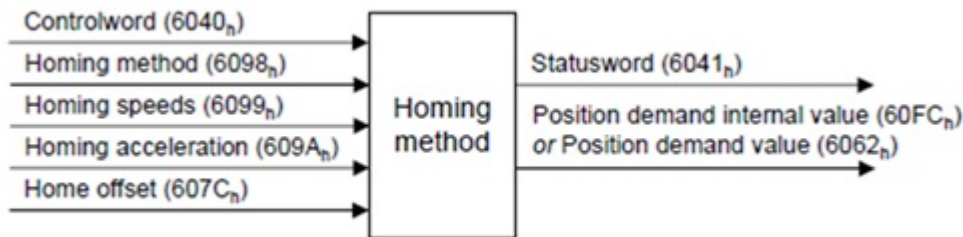
9.6. Profile Torque



Funzionalità opzionali NON IMPLEMENTATE:

- Torque profile type (6088h) non è supportato, il profilo è sempre trapezoidale

9.7. Homing



Tipi di Homing implementati:

- Negative/positive switches (1, 2)
- Home + index (3,4,5,6)
- Home on the right + index (7,8,9,10)
- Home on the left + index (11,12,13,14)
- Index (33, 34)
- Set quota (37)

Gli homing sono descritti nel paragrafo Homing.

Funzionalità opzionali NON IMPLEMENTATE:

- Supported homing methods object (60E3h)

9.8. Touch Probe (optional)

Questa funzionalità è implementata e sfrutta come segnale di comando l'ingresso digitale 1. Il touch probe permette la cattura precisa della posizione del motore mentre questo sta girando. Funzione touch-probe 60B8h

Bit	Value	Definition
0	0	Switch off touch probe 1
	1	Enable touch probe 1
1	0	Trigger first event
	1	continuous
4	0	Switch off sampling at positive edge of touch probe 1
	1	Enable sampling at positive edge of touch probe 1
5	0	Switch off sampling at negative edge of touch probe 1
	1	Enable sampling at negative edge of touch probe 1

bit 2..3 and 6..15 sono riservati e dovrebbero essere lasciati a 0.

Touch-probe status 60B9h

Bit	Value	Definition
0	0	Touch probe 1 is switched off
	1	Touch probe 1 is enabled
1	0	Touch probe 1 no positive edge value stored
	1	Touch probe 1 negative edge position stored
2	0	Touch probe 1 no negative edge value stored
	1	Touch probe 1 positive edge position stored

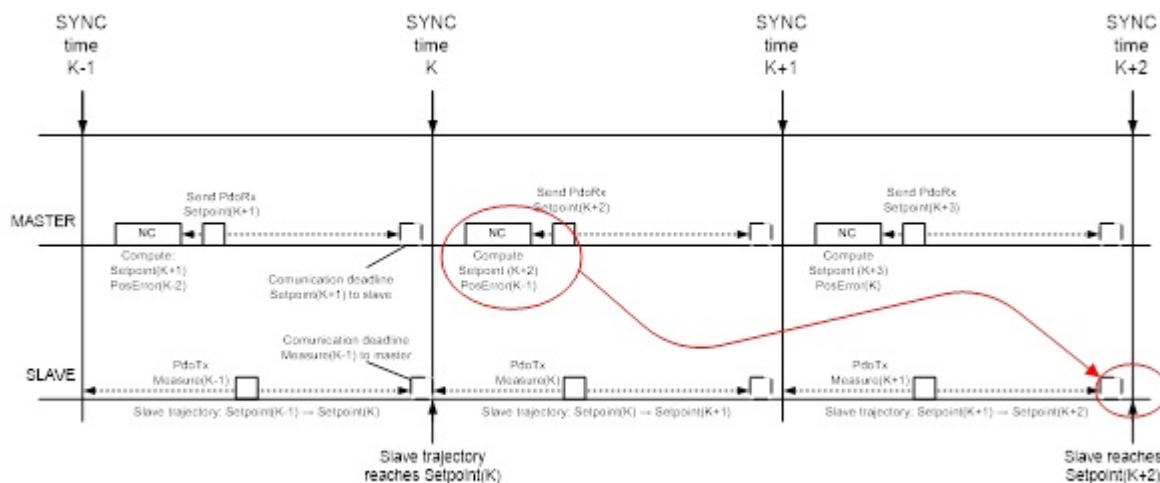
bit 3..15 sono riservati e dovrebbero essere lasciati a 0.

Modo di funzionamento:

1. La funzionalità del Touch-probe è abilitata attraverso il bit 0 della funzione; la cattura della posizione avviene o con il primo evento o continuativamente (deciso dal Bit 1 della funzione) su un fronte di salita o discesa dell'input digitale DIN1. Almeno uno dei bit 4 o 5 devono essere abilitati per permettere alla funzionalità di poter funzionare.
2. La funzione è considerata abilitata quando il bit 0 dello Stato è ad 1.
3. Quando avviene la prima cattura (sia essa su un fronte di salita, discesa o entrambi) i Bit 1 e 2 dello Stato danno informazione al master. Gli oggetti 60Bah e 60BBh permettono al master di leggere le posizioni acquisite.
4. Se è stato selezionato il modo di probe continuo, gli eventi successivi aggiorneranno la posizione letta dal master, ma i bit 1 / 2 dello Stato rimarranno abilitati.

9.9. modo Interpolated (optional)

Questo profilo consente il funzionamento con un controllo numerico; il target buffering NON è implementato: il master deve inviare un valore per ogni ciclo di sincronizzazione, il dispositivo genererà una rampa che condurrà il motore a quella posizione alla fine del SUCCESSIVO periodo di sincronizzazione; la figura successiva illustra come funziona lo scambio di dati.



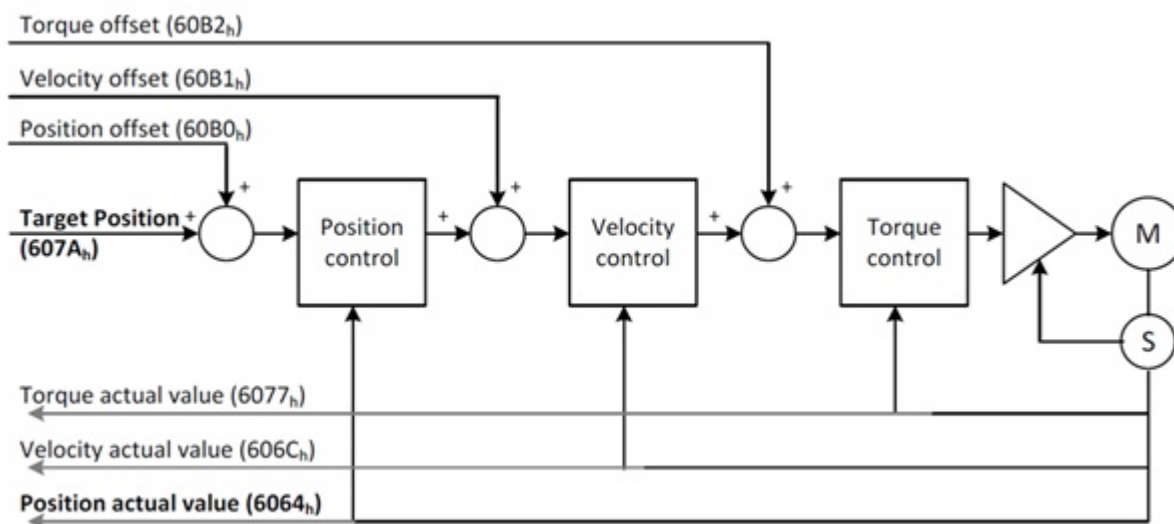
Vale la pena notare che modalità di posizione interpolata inserisce un ritardo di due periodi di sincronizzazione dal punto di vista del master: per esempio al tempo K, il controllo numerico si calcolerà l'errore di posizione del periodo di sincronizzazione precedente (K-1) e calcolerà il target che lo slave raggiungerà al tempo (K + 2).

Dettagli delle funzionalità implementate:

- Selezione sottomodalità di interpolazione (60C0h, tipo 0), solo l'interpolazione lineare di default può essere selezionata
- è permessa l'interpolazione del range del periodo (1.0ms ... 100.0ms) Le caratteristiche opzionali non implementate:
- position range objects non sono implementati (607Bh)
- interpolation data configuration (60C4h) non è implementata in quanto non c'è nessun buffer dei dati di interpolazione sul dispositivo; un target deve essere trasferito dal master per ogni periodo di sincronizzazione
- parametri di profilo non influenzano la generazione di traiettorie; il master è responsabile di limitare velocità / accelerazione / decelerazione in questa modalità

9.10. Cyclic Synchronous Position mode (CSP) (optional) - Solo EtherCAT/Powerlink

La modalità posizione sincrona ciclica permette interpolazione in modo simile della modalità interpolata; questa modalità permette al master di gestire con maggiore precisione la generazione di riferimento all'interno del servodrive. È utilizzato il seguente schema:



Utilizzando gli oggetti di offset, il master può dare azioni di feedforward nei cicli interni del servodrive permettendo, ad esempio, la compensazione della coppia di carico.

Le seguenti funzionalità opzionali non sono supportate nella realizzazione CSP:

- Il contatore del ciclo di uscita (bit5 / bit6 della control word) non è supportato; Gli oggetti 60D9h, 60DAh non sono implementati.
- Il bit13 della status word è l'errore inseguimento (following error) e non il secondo bit del contatore del ciclo di ingresso.

9.11. Default PDO Mapping

PDO	COB-ID	Mapping	Trasm Type
PDORX1	0200h + NODEID	6040h: control word 607Ah: target position 3012h: Max current [mA]	Enabled by default
PDORX2	0300h + NODEID	60FFh: target velocity 6071h: target torque 6060h: mode of operation	Enabled by default
PDORX3	0400h + NODEID	–	Disabled by default
PDORX4	0500h + NODEID	–	Disabled by default
PDOTX1	0180h + NODEID	6041h: status word 6064h: position actual value 3011h: current value [mA]	255 + event time 100ms Enabled by default
PDOTX2	0280h + NODEID	606Ch: velocity actual value 3010h: tension value 6061h: mode of operation display	255 + event time 100ms Enabled by default
PDOTX3	0380h + NODEID	–	Disabled by default
PDOTX4	0480h + NODEID	–	Disabled by default

9.12. EMCY codes

La seguente tabella contiene i codici di errore e la relativa descrizione.

Code	Meaning
2220h	Continuous overcurrent
2230h	Instantaneous overcurrent
3110h	Overvoltage in power supply
4210h	Overtemperature in the power stage
4310h	Overtemperature in the motor
5530h	Hardware data storage error
5531h	Software data storage error
5532h	Parameter value error
6200h	User generated alarm
9000h	Digital input generated alarm
FF04h	Motor parameters copy error
FF05h	Motor parameter copy error (speed loop)
FF15h	1ms task overtime
FF16h	10ms task overtime

Code	Meaning
FF19h	Parameter restore error
FF20h	Motor not calibrated
FF21h	No movement during encoder calibration procedure
FF22h	Wrong direction during encoder calibration procedure
FF23h	Error during autoconfiguration procedure
FF24h	Error reading encoder multiturn information
FF25h	Error reading encoder singleturn information

9.13. DBS estensione touch-probe (optional)

La famiglia DBS fornisce alcune funzionalità extra al normale funzionamento Touch-probe.

9.13.1. Posizionamento Touch-probe

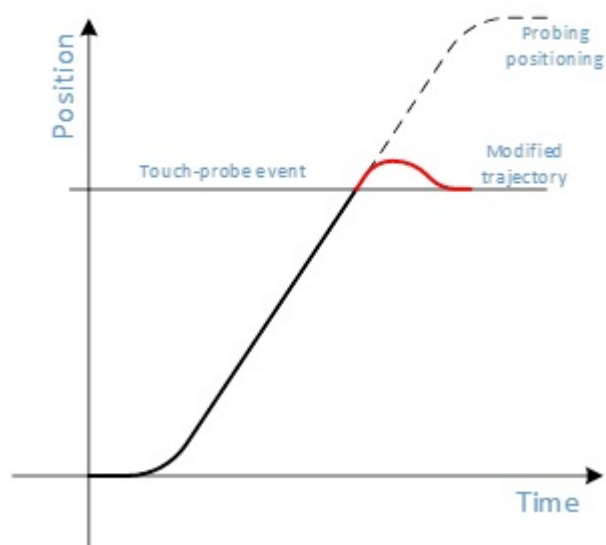
Questa funzionalità permette la modifica al volo della traiettoria del posizionamento corrente così da raggiungere una posizione collegata all'evento touch probe. Questa funzione è disponibile nel profilo di posizionamento.

La modalità Posizionamento Touch-Probe permette il seguente funzionamento:

- Il motore è fermo
- Il master dà inizio ad un movimento con il normale bit "new_set" (control_word=001Fh)
- Il motore inizia a muoversi secondo il profilo di posizione attenendosi ai limiti impostati di velocità ed accelerazione
- Il master abilita il touch-probe abilitando i bit 11..15 della control Word. Ad esempio con control_word = 181Fh per abilitarlo sul fronte di salita del DIN 1. Il bit 14 della status_word si alza segnalando l'abilitazione.
- Quando il segnale del touch-probe viene rilevato la posizione è salvata (TP_Pos) e la status_word abilita il bit 15 informandoci dell'avvenuta lettura.
- Il motore modifica la sua posizione obiettivo per raggiungere TP_Pos+TP_Modulo (object 3020h)
- Il motore raggiunge la sua nuova posizione e si ferma (la status word si aggiorna con il bit 10 di posizione raggiunta come di consueto)

La figura seguente mostra il comportamento del motore durante il "Posizionamento Touch-Probe":

Touch-probe positioning



9.13.2. Posizionamento Touch-probe modulo

Questa funzione è simile alla precedente, ma gestisce la posizione attraverso un modulo. Questo permette di lavorare con assi circolari dove lo stesso punto può essere raggiunto da multipli del modulo.

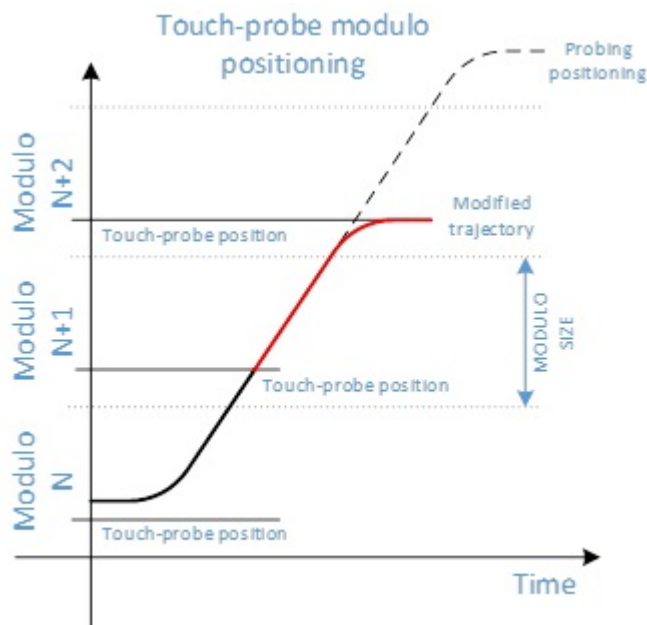
L'esempio tipico è quando il modulo MOD è esattamente 1 giro motore. Il DBS ha un encoder da 4096 impulsi/giro, valore che usiamo come default per il parametro TP_Modulo 3021h.

Il compito del Posizionamento Touch-probe Modulo è quello di raggiungere la posizione catturata senza invertire la direzione di moto nel più breve tempo possibile.

Un'operazione tipo potrebbe essere la seguente:

- Il motore è fermo
- Il master dà inizio ad un movimento con il normale bit "new_set" (control_word=001Fh)
- Il motore inizia a muoversi secondo il profilo di posizione attenendosi ai limiti impostati di velocità ed accelerazione
- Il master abilita il touch-probe abilitando i bit 11..15 della control Word. Ad esempio con control_word = 081Fh per abilitarlo sul fronte di salita del DIN 1. Il bit 14 della status_word si alza segnalando l'abilitazione.
- Quando il segnale del touch-probe viene rilevato la posizione è salvata (TP_Pos) e la status_word abilita il bit 15 informandoci dell'avvenuta lettura.
- Il motore modifica la sua posizione obiettivo per raggiungere TP_Pos+TP_Offset (object 3021h) senza cambiare direzione
- Il motore raggiunge la sua nuova posizione e si ferma (la status word si aggiorna con il bit 10 di posizione raggiunta come di consueto)

La seguente figura mostra il comportamento della funzionalità Posizionamento Touch-Probe Modulo



È utile notare come i vincoli cinematici di velocità ed accelerazione/decelerazione possono alterare la posizione raggiungibile senza invertire la direzione di modulo, facendola scalare al modulo successivo. Questo esempio numerico dovrebbe chiarire meglio cosa si intende dire con la frase antistante:

- Grandezza modulo: 4096
- Posizione iniziale: 2048
- Posizione catturata: 0 (and 4096, 8192, 12288 etc.). Una sorta di contagiri per così dire.
- Il posizionamento viene avviato in direzione positiva ad alta velocità ed accelerazione ma bassa decelerazione.
- Il motore raggiunge la prima posizione catturata (posizione=4096);
- Il motore si accorge che con la decelerazione attualmente impostata, non riesce a decelerare entro 4096 impulsi (il modulo) richiedendo ad esempio 6000 impulsi per frenare; il motore quindi modifica la posizione da raggiungere in 12288 (2 giri dopo il probe)
- Il motore raggiunge la posizione 12288 e si ferma.

Questo meccanismo è perché in questa modalità il motore non cambia mai direzione e fa un calcolo dello spazio richiesto per la frenata. Per evitare di superare il singolo modulo quindi, occorre impostare corrette accelerazioni e decelerazioni

10. CanOpen/EtherCAT/Powerlink

10.1. Overview



Nota: Applicabile solo su azionamenti dotati di interfaccia opzionale CanOpen/Modbus RTU oppure CanOpen over EtherCAT (DBS55/---/C; DBS55/---/ETH; DBS55/---/EPL).

Il presente documento descrive la conformità dello stack Minimotor per le seguenti specifiche:

CanOPEN

- CiA DS301 v4.02 (CanOPEN DLL)
- CiA DS402 v3.0.1.15 (servodrive profile)

CanOPEN over EtherCAT:

- ETG1000-2 v1.0.1 (physical layer)
- ETG1000-3 v1.0.1 (DLL services)
- ETG1000-4 v1.0.1 (DLL protocols)
- ETG1000-5 v1.0.1 (AL services)
- ETG1000-6 v1.0.1 (AL protocols)
- CiA DS402 v3.0.1.15 (servodrive)
- ETG6010 v1.1.0 (CiA 402 impl. directives)

Ethernet PowerLink (EPL)

- EPSG DS 301 V1.2.0 (Powerlink DLL)

Lo scopo del presente documento è quello di descrivere quali caratteristiche opzionali sono implementate nel servomotore CanOPEN, CoE oppure EPL.

Applicabile ---/---/--- software release: $\geq$ v4.036

10.2. DS301 Communication Layer

Questo paragrafo descrive i dettagli della norma DS301 dell'interfaccia CANopen. Si applica solo all'implementazione del CANopen over can-bus

10.2.1. Physical Layer

Velocità supportate:

- 1Mbps tq=71ns SamplingPoint=11tq
- 500Kbps tq=142ns SamplingPoint=12tq

- 250Kbps tq=284ns SamplingPoint=12tq
- 125Kbps tq=571ns SamplingPoint=12tq
- 50Kbps tq=1.43us SamplingPoint=12tq
- 20Kbps tq=3.57us SamplingPoint=12tq

10.2.2. SDO protocol

- Maximum supported object size: 32bit
- Expedited transfer supported SUPPORTED
- Segmented transfer: NOT SUPPORTED
- Block transfer: NOT SUPPORTED

10.2.3. TIME protocol

Il time Protocol NON è supportato.

10.2.4. PDO protocol

L'implementazione supporta fino a 4 Pdo TX e 4 Pdo RX; ciascun Pdo può mappare fino a 8 oggetti. La mappatura può essere fatta solo utilizzando l'intera dimensione dell'oggetto (es. non è possibile mappare 8 bit di un oggetto a 32 bit).

Per i PDO TX Sono implementati i seguenti modi di trasmissione :

Tipo di trasmissione	Descrizione
0	Il PDO è trasmesso dopo la ricezione di un SYNC
1..240	Il PDO è trasmesso dopo la ricezione di un numero di SYNC pari a quelli indicati nel tipo trasmissione.
241..251	Non supportato
252	Il PDO è trasmesso dopo la ricezione RTR * dati acquisiti su SYNC, emessi dopo RTR
253	Il PDO è trasmesso dopo la ricezione RTR * dati acquisiti ed emessi dopo RTR
254	Non supportato
255	Il PDO è trasmesso in modo asincrono 2 modalità sono supportate: * Inhibit time (trasmissione ad ogni variazione del PDO) * Event timer (trasmissione periodica asincrona)

Defaults:

- inhibit time: 100ms
- event time: 0 (emissione periodica su TT = 255 disabilitata per default)

Per la configurazione di default vedi paragrafo 8.2 ==== EMCY protocol

Il protocollo EMCY è implementato per segnalare gli allarmi del servodrive; per controllare la trasmissione dei messaggi EMCY, l'inhibit time (object 1015h) deve essere configurato. Come default l'inhibit time è 0 (inhibition disabled). Per la lista dettagliata degli allarmi riferirsi alla DS301 vedi paragrafo 8.3.

10.2.5. NMT protocol

L'implementazione del protocollo NMT include i comandi standard della macchina a stati NMT. Per verificare se un nodo è attivo il protocollo NODE GUARDING è implementato; il comportamento è impostato dagli oggetti 100Ch (guard time) e 100Dh (life factor).

10.2.6. HEARTBEATING

L'heartbeat Protocol è supportato. Il registro 1016h definisce il tempo in multipli di 1ms per il consumatore del protocollo Heartbeat. Il registro 1017h definisce il tempo in multipli di 1ms per il produttore del protocollo. L'oggetto 1029h determina il comportamento allo scattare dell'errore.

10.3. Object Dictionary

L'Object dictionary è diviso nelle seguenti sezioni:

Range Oggetti	Funzioni
1000h .. 1FFFh	Communication profile area
2000h .. 21FFh	Manufacturer parameter area
3000h .. 3FFFh	Manufacturer specific object area
6000h .. 67FFh	Profiled objects

Altre aree sono inutilizzate; la lista degli oggetti è comune tra l'implementazione CANopen, CoE ed EPL.

10.3.1. Communication area

La tabella seguente riporta la lista degli oggetti dell'area comunicazione; dal momento che alcuni oggetti sono rilevanti solo per l'implementazione CanOPEN, CoE oppure EPL, la tabella mostra in quale campo l'oggetto è rilevante.

Indice	Descrizione	CANopen	CoE	EPL
1000	Device type	X	X	X
1001	Error register	X	X	X
1003	Predefined error	X	X	
1006	Cycle length			X
100C	Guard time	X		
100D	Life factor	X		
1010	Store parameters ^[1]	X	X	X
1014	EMCY cob-id	X		

Indice	Descrizione	CANopen	CoE	EPL
1015	EMCY inhibit time	X	X	
1016	Consumer Heartbeat Time	X		
1017	Producer Heartbeat Time	X		
1018	Identity object	X	X	X
1020	CFM Verify Configuration			X
1029	Error Behaviour	X		
1030	NMT Interface Group 0h			X
1300	SDO Sequ Layer Timeout			X
1400	PDO RX 1 – config ^[2]	X	X	X
1401	PDO RX 2 – config	X		
1402	PDO RX 3 – config	X		
1403	PDO RX 4 – config	X		
1600	PDO RX 1 – mapping ^[2]	X	X	X
1601	PDO RX 2 – mapping	X		
1602	PDO RX 3 – mapping	X		
1603	PDO RX 4 – mapping	X		
1800	PDO TX 1 – config ^[2]	X	X	X
1801	PDO TX 2 – config	X		
1802	PDO TX 3 – config	X		
1803	PDO TX 4 – config	X		
1A00	PDO TX 1 – mapping ^[2]	X	X	X
1A01	PDO TX 2 – mapping	X		
1A02	PDO TX 3 – mapping	X		
1A03	PDO TX 4 – mapping	X		
1C00	Sync manager types		X	
1C0A	DLL_CnCollision REC			X
1C0B	DLL_CnLoss REC			X
1C0C	DLL_CnLossSoC_REC			X
1C0D	DLL_CnLossSoA REC			X
1C0E	DLL_CnSpCJitter REC			X
1C0F	DLL_CnCRCError REC			X
1C10	Sync manager 0 config		X	
1C11	Sync manager 1 config		X	

Indice	Descrizione	CANopen	CoE	EPL
1C12	Sync manager 2 config		X	
1C13	Sync manager 3 config ^[2]		X	
	DLL_CnSocJitterRange ^[2]			X
1C14	DLL_CnLossOfSocTolerance			X
1C32	Output sync parameters		X	
1C33	Input sync parameters		X	
1E40	NWL_IpAddrTable_0h_REC			X
1E4A	NWL_IpGroup_REC			X
1F82	NMT_FeatureFlags_U32			X
1F83	NMT_EPLVersion_U8			X
1F8C	NMT_CurrNMTState_U8			X
1F93	NMT_EPLNodeID_REC			X
1F98	NMT_CycleTiming_REC			X
1F99	NMT_CNBasicEthernetTimeout_U32			X
1F9A	NMT_HostName_VSTR			X
1F9E	NMT_ResetCmd_U8			X

10.3.2. Manufacturer parameter area

L'intervallo 2000h ... 21FFh consente l'accesso ai parametri del servozionamento. La seguente tabella mostra la corrispondenza tra l'indirizzo CanOpen ed il numero del parametro usato su BSI.

Object details

Campo	Valore
Subidx	0
Object type	16bit, signed integer
Access	Read/Write
PDO mappable	NO

Object dictionary for manufacturer parameters

Index	Description
2000h	Parameter 0
2001h	Parameter 1
...	...
21FFh	Parameter 511

Per i dettagli del significato dei parametri e della codifica fare riferimento al manuale del servomotore.

NOTA: scrivere gli oggetti nel range 2000h ... 21FFh, altererà solo l'immagine RAM del parametro; per effettivamente salvare il parametro nella memoria non volatile, occorre eseguire una scrittura all'oggetto 1010h.0 (vedi 1010h).

10.3.3. Manufacturer Specific Area

Questa area contiene diversi oggetti che permettono la lettura/scrittura di dati specifici del drive.

Index	Access	Data type	PDO mappable	Description
3000h	RO	INT16	YES	Ain0 value (-32768 to 32768)
3001h	RO	UINT16	YES	Digital input bits 0–4
3002h	RW	UINT16	YES	Digital output bit0
3003h	RO	INT16	YES	Heatsink temperature (x0.1 °C)
3005h	RO	INT16	YES	Motor temperature (x0.1 °C)
3008h	RO	UINT16	YES	Actual alarm code (not EMCY)
3009h	RO	UINT	NO	Events (0–16, see section 6.1)
3010h	RO	UINT16	YES	Power stage tension (x0.1 V)
3011h	RO	INT16	YES	Motor IQ current (mA)
3012h	RW	UINT16	YES	Motor IQ limit (mA)
3014h	RO	INT16	YES	Output power (1W/lb)
3020h	RW	INT32	YES	Touchprobe positioning offset
3021h	RW	UINT32	YES	Touchprobe positioning modulo
3030h	RO	UINT16	YES	Acceleration RMS modulus (milli-G)
3031h	RO	UINT16	YES	Acceleration RMS x (milli-G)
3032h	RO	UINT16	YES	Acceleration RMS y (milli-G)
3033h	RO	UINT16	YES	Acceleration RMS z (milli-G)
3034h	RO	UINT16	YES	Acceleration DC x (milli-G)
3035h	RO	UINT16	YES	Acceleration DC y (milli-G)
3036h	RO	UINT16	YES	Acceleration DC z (milli-G)
3037h	RO	INT16	YES	Instantaneous Acceleration x (milli-G)
3038h	RO	INT16	YES	Instantaneous Acceleration y (milli-G)
3039h	RO	INT16	YES	Instantaneous Acceleration z (milli-G)

10.3.4. Profiled Objects

L'area 6000h ... 67FFh contiene oggetti definiti nella specifica CiA402; riferirsi alla specifica per ulteriori

informazioni.

Index	Access	Type	PDO mappable	Description
6040h	RW	U16	YES	Control word
6041h	RO	U16	YES	Status word
605Ah	RW	U16		Quickstop option code
605Bh	RW	U16		Shutdown option code
605Ch	RW	U16		Disable operation option code
605Dh	RW	U16		Halt option code
605Eh	RW	U16		Fault reaction option code
6060h	RW	S8	YES	Mode of operation
6061h	RO	S8	YES	Mode of operation display
6062h	RO	S32	YES	Position demand value
6064h	RO	S32	YES	Position actual value
6065h	RW	U32		Following error window
6066h	RW	U16		Following error time
6067h	RW	U32		Position window
6068h	RW	U16		Position window time
606Bh	RO	S32	YES	Velocity demand
606Ch	RO	S32	YES	Velocity actual value
606Dh	RW	U16		Velocity window
606Eh	RW	U16		Velocity window time
606Fh	RW	U16		Velocity threshold
6070h	RW	U16		Velocity threshold time
6071h	RW	S16	YES	Target torque
6072h	RW	U16	YES	Max torque
6073h	RW	U16	YES	Max current
6074h	RO	S16	YES	Torque demand value
6075h	RO	U32	YES	Motor rated current
6076h	RO	U32	YES	Motor rated torque
6077h	RO	S16	YES	Torque actual value
6078h	RO	S16	YES	Current actual value
6079h	RO	U32	YES	DC link voltage
607Ah	RW	S32	YES	Target position

Index	Access	Type	PDO mappable	Description
607Bh.0	RO	U8	YES	Position Range Limit – number of subindex
607Bh.1	RW	S32	YES	Negative limit
607Bh.2	RW	S32	YES	Positive limit
607Ch	RW	S32	YES	Home offset
607Dh.0	RO	U8	YES	Software position limit – number of subindex
607Dh.1	RW	S32	YES	Negative limit
607Dh.2	RW	S32	YES	Positive limit
607Eh	RW	U8		Polarity
607Fh	RO	U32	YES	Max speed
6080h	RO	U32	YES	Max speed (duplicate index)
6081h	RW	U32	YES	Profile velocity
6083h	RW	U32	YES	Profile acceleration
6084h	RW	U32	YES	Profile deceleration
6085h	RW	U32	YES	Quick stop deceleration
6087h	RW	U32	YES	Torque slope
6098h	RW	S8	YES	Homing method
6099h.0	RO	U8	YES	Homing speed – number of subindex
6099h.1	RW	U32	YES	Switch speed
6099h.2	RW	U32	YES	Index speed
609Ah	RW	U32	YES	Homing acceleration
60B0h	RW	S32	YES	Position offset
60B1h	RW	S32	YES	Velocity offset
60B2h	RW	S16	YES	Torque offset
60B8h	RW	U16	YES	Touch-probe function
60B9h	RW	U16	YES	Touch-probe status
60BAh	RW	S32	YES	Touch-probe positive edge latched position
60BBh	RW	S32	YES	Touch-probe negative edge latched position
60C0h	RO	S16	NO	IpData submode selection
60C1h.0	RO	U8	YES	IpDataRecord – number of subindex
60C1h.1	RW	S32	YES	IpData record
60C2h.0	RO	U8		Interpolation time period – number of subindex
60C2h.1	RW	S8		Ip time units

Index	Access	Type	PDO mappable	Description
60C2h.2	RW	S8		Ip time index
60F2h	RW	U16	YES	Position Option Code
60F4h	RO	U32	YES	Following Error
60FDh	RO	U32	YES	Digital inputs
60FEh.0	RO	U8	YES	Digital outputs – number of subindex
60FEh.1	RW	U32	YES	Physical outputs
60FEh.2	RW	U32	YES	Output mask
60FFh	RW	S32	YES	Target velocity
6502h	RO	U32	NO	Supported mode of operation

[1] Per salvare i parametri con indice 2000h in memoria non volatile è necessario eseguire una scrittura a 32 bit per l'oggetto 1010h.1; in particolare il valore da scrivere per salvare il parametro è 65766173h ("SAVE").

[2] La configurazione e la mappatura del PDO hanno codifica diversa per CoE, CanOPEN e EPL. Si prega di controllare il manuale DLL per i dettagli.

11. Ethernet IP



Nota: Applicabile solo su azionamenti dotati di interfaccia opzionale Ethernet IP (---/---/EIP).

Questo documento delinea la conformità dello stack Ethernet/IP e dello stack CIP implementato nel servodrive; i seguenti documenti saranno applicabili salvo diversa indicazione:

- CIP Network library – Volume 1 (edition 3.3, november 2007)
- CIP Network library – Volume 2; Ethernet/IP adaptation of CIP (edition 1.4, november 2007)
- CiA DS402 v3.0.1.15

L'integrazione CiA DS402 al CIP è descritta nella relativa sezione.

11.1. CIP Objects

11.1.1. Overview

Il servodrive implementa i seguenti oggetti CIP:

- CIP common objects
 - Identity object – 01h
 - Assembly object – 04h
 - TCP object – F5h
 - Ethernet object – F6h;
- Manufacturer specific objects
 - COM object – 0x64
 - PAR object – 0x65
 - MISC object – 0x66
 - CIA402 objects – 0x67

Inoltre, i seguenti ASSEMBLIES contengono i process data:

- O>>T: Assembly 0x64

- T>>O: Assembly 0x65
- CFG: Assembly 0x66

11.1.2. COM object - 0x64

Instance	Attribute ID	Name	Data Type	Unit meas.	Access
0x0	0x01	Revision	UINT		RO
0x1	0x01	Software edition	UINT		RO
	0x02	Software CRC	UDINT		RO
	0x10	Save parameters	UDINT		RO

11.1.3. COM object - 0x65

Instance	Attribute ID	Name	Data Type	Unit meas.	Access
0x0	0x01	Revision	UINT		RO
0x1	0x00–0xFF	P000–P255	UINT		RW
0x2	0x00–0xFF	P256–P511	UINT		RW

Special parameters Tutti i parametri a 32 Bit sono divisi in due 16 Bit a numerazione contigua per i bit più e meno significativi.

Questi Parametri sono:

- P170 - Ip Addr
- P172 - Ip Mask
- P174 - Ip Gateway
- P120-135 - Multipos Ref 1 - 8

11.1.4. Misc objects - 0x66

Instance	Attribute ID	Name	Data Type	Unit meas.	Access
0x0	0x01	Revision	UINT		RO
0x30 (48)	0x00	Analog input 0	UINT		RO
	0x01	Digital inputs	UINT		RO
	0x02	Digital outputs	UINT		RW
	0x03	Heatsink temperature	UINT	0.1 °C	RO
	0x05	Board temperature	UINT	0.1 °C	RO
	0x08	Actual Alarm	UINT	N/A	RO
	0x10	Dclink voltage	UINT	0.1 V	RO
	0x11	Current actual value	UINT	mA	RO
	0x12	Current limit for PP/PV/PT	UINT	mA	RO

11.1.5. CiA 402 Objects - 0x67

Instance	Attr. ID	Name	Data Type	Unit meas.	Access
0x0	0x01	Revision	UINT		RO
0x60 (96)	0x40	Control word	UINT		RW
	0x41	Status word	UINT		RO
	0x5A	Quick-stop option code	INT		RW
	0x5C	Disable operation option code	INT		RW
	0x5E	Fault reaction code	INT		RW
	0x60	Mode of operation	SINT		RW
	0x64	Position actual value	DINT	pulses	RO
	0x65	Following error window	DINT	pulses	RW
	0x66	Following error time	INT	ms	RW
	0x67	Position window	DINT	pulses	RW
	0x68	Position window time	INT	ms	RW
	0x6C	Velocity actual value	DINT	rpm	RO
	0x6D	Velocity window	DINT	rpm	RW
	0x6E	Velocity window time	INT	ms	RW
	0x6F	Velocity threshold	DINT	rpm	RW
	0x70	Velocity threshold time	INT	ms	RW
	0x71	Target torque	INT	thousand-th of rated	RW
	0x72	Max torque	INT	thousand-th of rated	RW
	0x73	Max current	INT	thousand-th of rated	RW
	0x75	Motor rated current	DINT	milliA	RO
	0x76	Motor rated torque	DINT	milliNm	RO
	0x77	Torque actual value	INT	thousand-th of rated	RO
	0x78	Current actual value	INT	thousand-th of rated	RO
	0x7A	Target position	DINT	pulses	RW
	0x7B	Position Range index1: min limit index2: max limit	ARRAY[1..2] OF DINT	pulses	RW
	0x7C	Home offset	DINT	pulses	RW
	0x7D	Position limits index1: min limit index2: max limit	ARRAY[1..2] OF DINT	pulses	RW

Instance	Attr. ID	Name	Data Type	Unit meas.	Access
	0x7E	Polarity	USINT		RW
	0x80	Max motor speed	DINT	rpm	RO
	0x81	Profile velocity	DINT	rpm	RW
	0x83	Profile acceleration	DINT	rpm/s	RW
	0x84	Profile deceleration	DINT	rpm/s	RW
	0x85	Quick stop deceleration	DINT	rpm/s	RW
	0x87	Torque slope	INT	thousandth of rated / s	RW
	0x98	Homing method	SINT		RW
	0x99	Homing speed index1: switch speed index2: index speed	ARRAY[1..2] OF DINT	rpm	RW
	0x9A	Homing acceleration	DINT	rpm/s	RW
	0xF2	Profile Option Code	INT		RW
	0xFF	Target velocity	DINT	rpm	RW

11.2. Process Data

_Valido dal Firmware ≥ v4.036 _ Ci sono 4 possibili process data tra i quali scegliere. Si dovrà selezionare la descrizione dispositivo adeguata nel programma ed impostare il parametro P176 al valore richiesto.

- **Default (DFL):** Il process data base, che implementa i profili base di velocità/coppia/posizione/homing
- **A:** Al profile di Default viene aggiunta la possibilità di reggere gli input analogici e digitali e comandare via fieldbus l'uscita digitale. Impostare il parametro P015 su 10-Fieldbus.
- **B:** Process data A con la funzionalità di Touch Probe della CiA 402.
- **C:** Process data A con funzionalità custom del Touch probe.
- **D:** process data A con in aggiunta i valori RMS dei tre assi dell'accelerometro

11.2.1. Layout Default (DFL)

La configurazione dei dati è la seguente:

Assembly 0x64 (Originator to Target, DBS/FC inputs - PLC outputs)

Assembly Length : 50 Bytes

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x00	U16	ControlWord	0x67	0x60	0x40	0000h	see DSP402
0x02	S32	TargetPosition	0x67	0x60	0x7A	+0	position units
0x06	U16	TorqueLimit	0x67	0x60	0x72	1000	× 0.1% Trq

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x08	S32	TargetVelocity	0x67	0x60	0xFF	+0	rpm
0x0C	S16	TargetTorque	0x67	0x60	0x71	+0	× 0.1% Trq
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x67	0x60	0x60	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte					
0x10	U32	ProfileVelocity	0x67	0x60	0x81	+3000	rpm
0x14	U32	ProfileAccel	0x67	0x60	0x83	+3000	rpm/s
0x18	U32	ProfileDecel	0x67	0x60	0x84	+3000	rpm/s
0x1C	S32	PositionLimit.Neg	0x67	0x60	0x7D.1	-2147483648	position units
0x20	S32	PositionLimit.Pos	0x67	0x60	0x7D.2	+2147483647	position units
0x24	S32	HomingOffset	0x67	0x60	0x7C	+0	position units
0x28	S8	HomingMethod	0x67	0x60	0x98	37	SetQuota ^[1]

Assembly 0x65 (Target to Originator, DBS/FC outputs - PLC inputs)

Assembly Length : 20 Bytes

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x00	U16	StatusWord	0x67	0x60	0x41	0250h	Motor Status ^[1]
0x02	S32	PositionActualValue	0x67	0x60	0x64	+0	position units
0x06	S16	TorqueActualValue	0x67	0x60	0x77	+0	× 0.1% Trq
0x08	S32	VelocityActualValue	0x67	0x60	0x6C	+0	rpm
0x0C	U16	VDclink	0x67	0x30	0x10	+0	× 0.1 V
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x67	0x60	0x60	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte					
0x10	U16	ActualAlarm	0x67	0x30	0x08	0	see DBS Manual

11.2.2. Layout A

La configurazione dei dati è la seguente:

Assembly 0x64 (Originator to Target, DBS/FC inputs - PLC outputs)

Assembly Length : 50 Bytes

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x00	U16	ControlWord	0x67	0x60	0x40	0000h	see DSP402
0x02	S32	TargetPosition	0x67	0x60	0x7A	+0	position units
0x06	U16	TorqueLimit	0x67	0x60	0x72	1000	× 0.1% Trq
0x08	S32	TargetVelocity	0x67	0x60	0xFF	+0	rpm
0x0C	S16	TargetTorque	0x67	0x60	0x71	+0	× 0.1% Trq
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x67	0x60	0x60	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte					
0x10	U32	ProfileVelocity	0x67	0x60	0x81	+3000	rpm
0x14	U32	ProfileAccel	0x67	0x60	0x83	+3000	rpm/s
0x18	U32	ProfileDecel	0x67	0x60	0x84	+3000	rpm/s
0x1C	S32	PositionLimit.Neg	0x67	0x60	0x7D.1	-2147483648	position units
0x20	S32	PositionLimit.Pos	0x67	0x60	0x7D.2	+2147483647	position units
0x24	S32	HomingOffset	0x67	0x60	0x7C	+0	position units
0x28	S8	HomingMethod	0x67	0x60	0x98	37	SetQuota ^[1]
0x29	U8	Padding Byte					
0x2A	U16	Digital output	0x67	0x30	0x02	0	bit0: DOUT1 bit1..15: not used ^[2]

Assembly 0x65 (Target to Originator, DBS/FC outputs - PLC inputs)

Assembly Length : 30 Bytes

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x00	U16	StatusWord	0x67	0x60	0x41	0250h	Motor Status ^[1]
0x02	S32	PositionActualValue	0x67	0x60	0x64	+0	position units
0x06	S16	TorqueActualValue	0x67	0x60	0x77	+0	× 0.1% Trq
0x08	S32	VelocityActualValue	0x67	0x60	0x6C	+0	rpm
0x0C	U16	VDclink	0x67	0x30	0x10	+0	× 0.1 V
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x67	0x60	0x60	1	Profile ^[1]

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x0F	U8	Padding Byte					
0x10	U16	ActualAlarm	0x67	0x30	0x08	0	see DBS Manual
0x12	S16	Analog Input	0x67	0x30	0x00	0	-32768 ... +32767
0x14	U16	Digital Input	0x67	0x30	0x01	0	Bit0: DIN1 Bit1: DIN2 Bit2: DIN3 Bit3: DIN4 Bit4: DIN5 Bit5..15: not used

11.2.3. Layout B

La configurazione dei dati è la seguente:

Assembly 0x64 (Originator to Target, DBS/FC inputs - PLC outputs)

Assembly Length : 50 Bytes

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x00	U16	ControlWord	0x67	0x60	0x40	0000h	see DSP402
0x02	S32	TargetPosition	0x67	0x60	0x7A	+0	position units
0x06	U16	TorqueLimit	0x67	0x60	0x72	1000	× 0.1% Trq
0x08	S32	TargetVelocity	0x67	0x60	0xFF	+0	rpm
0x0C	S16	TargetTorque	0x67	0x60	0x71	+0	× 0.1% Trq
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x67	0x60	0x60	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte					
0x10	U32	ProfileVelocity	0x67	0x60	0x81	+3000	rpm
0x14	U32	ProfileAccel	0x67	0x60	0x83	+3000	rpm/s
0x18	U32	ProfileDecel	0x67	0x60	0x84	+3000	rpm/s
0x1C	S32	PositionLimit.Neg	0x67	0x60	0x7D.1	-2147483648	position units
0x20	S32	PositionLimit.Pos	0x67	0x60	0x7D.2	+2147483647	position units
0x24	S32	HomingOffset	0x67	0x60	0x7C	+0	position units
0x28	S8	HomingMethod	0x67	0x60	0x98	37	SetQuota ^[1]

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x29	U8	Padding Byte					
0x2A	U16	Digital output	0x67	0x30	0x02	0	bit0: DOUT1 bit1..15: not used ^[2]
0x2C	U16	Touch Probe Function	0x67	0x60	0xB8	0	^[1]

Assembly 0x65 (Target to Originator, DBS/FC outputs - PLC inputs)

Assembly Length : 40 Bytes

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x00	U16	StatusWord	0x67	0x60	0x41	0250h	Motor Status ^[1]
0x02	S32	PositionActualValue	0x67	0x60	0x64	+0	position units
0x06	S16	TorqueActualValue	0x67	0x60	0x77	+0	× 0.1% Trq
0x08	S32	VelocityActualValue	0x67	0x60	0x6C	+0	rpm
0x0C	U16	VDclink	0x67	0x30	0x10	+0	× 0.1 V
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x67	0x60	0x60	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte					
0x10	U16	ActualAlarm	0x67	0x30	0x08	0	see DBS Manual
0x12	S16	Analog Input	0x67	0x30	0x00	0	-32768 ... +32767
0x14	U16	Digital Input	0x67	0x30	0x01	0	Bit0: DIN1 Bit1: DIN2 Bit2: DIN3 Bit3: DIN4 Bit4: DIN5 Bit5..15: not used
0x16	U16	Touch Probe Status	0x67	0x60	0xB9	0	^[1]
0x18	S32	Touch Probe Rising Edge position	0x67	0x60	0xBA	0	position units
0x1C	S32	Touch Probe Falling Edge position	0x67	0x60	0xBB	0	position units

11.2.4. Layout C

La configurazione dei dati è la seguente:

Assembly 0x64 (Originator to Target, DBS/FC inputs - PLC outputs)

Assembly Length : 60 Bytes

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x00	U16	ControlWord	0x67	0x60	0x40	0000h	see DSP402

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x02	S32	TargetPosition	0x67	0x60	0x7A	+0	position units
0x06	U16	TorqueLimit	0x67	0x60	0x72	1000	× 0.1% Trq
0x08	S32	TargetVelocity	0x67	0x60	0xFF	+0	rpm
0x0C	S16	TargetTorque	0x67	0x60	0x71	+0	× 0.1% Trq
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x67	0x60	0x60	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte					
0x10	U32	ProfileVelocity	0x67	0x60	0x81	+3000	rpm
0x14	U32	ProfileAccel	0x67	0x60	0x83	+3000	rpm/s
0x18	U32	ProfileDecel	0x67	0x60	0x84	+3000	rpm/s
0x1C	S32	PositionLimit.Neg	0x67	0x60	0x7D.1	-2147483648	position units
0x20	S32	PositionLimit.Pos	0x67	0x60	0x7D.2	+2147483647	position units
0x24	S32	HomingOffset	0x67	0x60	0x7C	+0	position units
0x28	S8	HomingMethod	0x67	0x60	0x98	37	SetQuota ^[1]
0x29	U8	Padding Byte					
0x2A	U16	Digital output	0x67	0x30	0x02	0	bit0: DOUT1 bit1..15: not used ^[2]
0x2C	S32	Touch Probe positioning offset	0x67	0x30	0x20	0	Position Units
0x2C	S32	Touch Probe positioning modulo	0x67	0x30	0x21	0	Position Units

Assembly 0x65 (Target to Originator, DBS/FC outputs - PLC inputs)

Assembly Length : 30 Bytes

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x00	U16	StatusWord	0x67	0x60	0x41	0250h	Motor Status ^[1]
0x02	S32	PositionActualValue	0x67	0x60	0x64	+0	position units
0x06	S16	TorqueActualValue	0x67	0x60	0x77	+0	× 0.1% Trq

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x08	S32	VelocityActualValue	0x67	0x60	0x6C	+0	rpm
0x0C	U16	VDclink	0x67	0x30	0x10	+0	× 0.1 V
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x67	0x60	0x60	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte					
0x10	U16	ActualAlarm	0x67	0x30	0x08	0	see DBS Manual
0x12	S16	Analog Input	0x67	0x30	0x00	0	-32768 ... +32767
0x14	U16	Digital Input	0x67	0x30	0x01	0	Bit0: DIN1 Bit1: DIN2 Bit2: DIN3 Bit3: DIN4 Bit4: DIN5 Bit5..15: not used

11.2.5. Layout D

La configurazione dei dati è la seguente:

Assembly 0x64 (Originator to Target, DBS/FC inputs - PLC outputs)

Assembly Length : 50 Bytes

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x00	U16	ControlWord	0x67	0x60	0x40	0000h	see DSP402
0x02	S32	TargetPosition	0x67	0x60	0x7A	+0	position units
0x06	U16	TorqueLimit	0x67	0x60	0x72	1000	× 0.1% Trq
0x08	S32	TargetVelocity	0x67	0x60	0xFF	+0	rpm
0x0C	S16	TargetTorque	0x67	0x60	0x71	+0	× 0.1% Trq
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x67	0x60	0x60	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte					
0x10	U32	ProfileVelocity	0x67	0x60	0x81	+3000	rpm
0x14	U32	ProfileAccel	0x67	0x60	0x83	+3000	rpm/s
0x18	U32	ProfileDecel	0x67	0x60	0x84	+3000	rpm/s
0x1C	S32	PositionLimit.Neg	0x67	0x60	0x7D.1	-2147483648	position units
0x20	S32	PositionLimit.Pos	0x67	0x60	0x7D.2	+2147483647	position units

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x24	S32	HomingOffset	0x67	0x60	0x7C	+0	position units
0x28	S8	HomingMethod	0x67	0x60	0x98	37	SetQuota ^[1]
0x29	U8	Padding Byte					
0x2A	U16	Digital output	0x67	0x30	0x02	0	bit0: DOUT1 bit1..15: not used ^[2]

Assembly 0x65 (Target to Originator, DBS/FC outputs - PLC inputs)

Assembly Length : 30 Bytes

Offset	Type	Attribute	Class	Instance	Attr. ID	Default	Meaning
0x00	U16	StatusWord	0x67	0x60	0x41	0250h	Motor Status ^[1]
0x02	S32	PositionActualValue	0x67	0x60	0x64	+0	position units
0x06	S16	TorqueActualValue	0x67	0x60	0x77	+0	× 0.1% Trq
0x08	S32	VelocityActualValue	0x67	0x60	0x6C	+0	rpm
0x0C	U16	VDclink	0x67	0x30	0x10	+0	× 0.1 V
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x67	0x60	0x60	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte					
0x10	U16	ActualAlarm	0x67	0x30	0x08	0	see DBS Manual
0x12	S16	Analog Input	0x67	0x30	0x00	0	-32768 ... +32767
0x14	U16	Digital Input	0x67	0x30	0x01	0	Bit0: DIN1 Bit1: DIN2 Bit2: DIN3 Bit3: DIN4 Bit4: DIN5 Bit5..15: not used
0x16	U16	Acceleration rms	0x67	0x30	0x31		
0x19	U16	Acceleration rms	0x67	0x30	0x32		
0x1A	U16	Acceleration rms	0x67	0x30	0x33		

[1] see DSP402

[2] P015=10 required for fieldbus operation

12. ProfiNET



Nota: Applicabile solo su azionamenti dotati di interfaccia opzionale ProfiNET (---/---/EPN).

Questo documento descrive i dettagli dell'implementazione ProfiNET per il servomotore con drive integrato di Minimotor DBS55. Attivando Profinet / DSP402 "modalità di riferimento", il servomotore viene comandato tramite la macchina a stati ed i profile della Canopen DSP402.

Per ulteriori informazioni, fare riferimento a:

- DBS55 manuale utente: informazioni sulla parametrizzazione tramite interfaccia USB e PC;
- Dsp402 v3: informazioni sulla macchina a stati dell'apparecchio, la codifica della control word/status word ed il dizionario degli oggetti.

12.1. Device identity

- Vendor_ID: 0x0419
- Device_ID: 0x0001

12.2. Process Data

Ci sono 4 possibili process data tra i quali scegliere.

- **Default:** Il process data base, che implementa i profili base di velocità/coppia/posizione/homing
- **A:** Al profile di Default viene aggiunta la possibilità di reggere gli input analogici e digitali e comandare via fieldbus l'uscita digitale. Impostare il parametro P015 su 10-Fieldbus.
- **B:** Process data A con la funzionalità di Touch Probe della CiA 402.
- **C:** Process data A con funzionalità custom del Touch probe.
- **D:** process data A con in aggiunta i valori RMS dei tre assi dell'accelerometro

Si dovrà selezionare la descrizione dispositivo adeguata nel programma ed impostare il parametro P176 al valore richiesto.

12.2.1. Layout Default (DFL)

PLC Outputs (42 Bytes)

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x00	U16	ControlWord	0x6040	0000h	see DSP402
0x02	S32	TargetPosition	0x607A	+0	position units
0x06	U16	TorqueLimit	0x6072	1000	× 0.1% Trq
0x08	S32	TargetVelocity	0x60FF	+0	rpm
0x0C	S16	TargetTorque	0x6071	+0	× 0.1% Trq
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x6060	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte			
0x10	U32	ProfileVelocity	0x6081	+3000	rpm
0x14	U32	ProfileAccel	0x6083	+3000	rpm/s
0x18	U32	ProfileDecel	0x6084	+3000	rpm/s
0x1C	S32	PositionLimit.Neg	0x607D.1	-2147483648	position units
0x20	S32	PositionLimit.Pos	0x607D.2	+2147483647	position units
0x24	S32	HomingOffset	0x607C	+0	position units
0x28	S8	HomingMethod	0x6098	37	SetQuota ^[1]
0x29	U8	Padding Byte			

PLC Inputs (18 Bytes)

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x00	U16	StatusWord	0x6041	0250h	Motor Status ^[1]
0x02	S32	PositionActualValue	0x6064	+0	position units
0x06	S16	TorqueActualValue	0x6077	+0	× 0.1% Trq
0x08	S32	VelocityActualValue	0x606C	+0	rpm
0x0C	U16	VDclink	0x3010	+0	× 0.1 V
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x6060	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte			
0x10	U16	ActualAlarm	0x3008	0	see DBS Manual

12.2.2. Layout A

PLC outputs (44 Bytes)

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x00	U16	ControlWord	0x6040	0000h	see DSP402
0x02	S32	TargetPosition	0x607A	+0	position units
0x06	U16	TorqueLimit	0x6072	1000	× 0.1% Trq
0x08	S32	TargetVelocity	0x60FF	+0	rpm
0x0C	S16	TargetTorque	0x6071	+0	× 0.1% Trq
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x6060	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte			
0x10	U32	ProfileVelocity	0x6081	+3000	rpm
0x14	U32	ProfileAccel	0x6083	+3000	rpm/s
0x18	U32	ProfileDecel	0x6084	+3000	rpm/s
0x1C	S32	PositionLimit.Neg	0x607D.1	-2147483648	position units
0x20	S32	PositionLimit.Pos	0x607D.2	+2147483647	position units
0x24	S32	HomingOffset	0x607C	+0	position units
0x28	S8	HomingMethod	0x6098	37	SetQuota ^[1]
0x29	U8	Padding Byte			
0x2A	U16	Digital output	0x3002	0	bit0: DOUT1 bit1..15: not used ^[2]

PLC inputs (22 bytes)

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x00	U16	StatusWord	0x6041	0250h	Motor Status ^[1]
0x02	S32	PositionActualValue	0x6064	+0	position units
0x06	S16	TorqueActualValue	0x6077	+0	× 0.1% Trq
0x08	S32	VelocityActualValue	0x606C	+0	rpm
0x0C	U16	VDclink	0x3010	+0	× 0.1 V
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x6060	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte			
0x10	U16	ActualAlarm	0x3008	0	see DBS Manual
0x12	S16	Analog Input	0x3000	0	-32768 ... +32767

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x14	U16	Digital Input	0x3001	0	Bit0: DIN1 Bit1: DIN2 Bit2: DIN3 Bit3: DIN4 Bit4: DIN5 Bit5..15: not used

12.2.3. Layout B

PLC outputs (46 bytes)

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x00	U16	ControlWord	0x6040	0000h	see DSP402
0x02	S32	TargetPosition	0x607A	+0	position units
0x06	U16	TorqueLimit	0x6072	1000	× 0.1% Trq
0x08	S32	TargetVelocity	0x60FF	+0	rpm
0x0C	S16	TargetTorque	0x6071	+0	× 0.1% Trq
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x6060	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte			
0x10	U32	ProfileVelocity	0x6081	+3000	rpm
0x14	U32	ProfileAccel	0x6083	+3000	rpm/s
0x18	U32	ProfileDecel	0x6084	+3000	rpm/s
0x1C	S32	PositionLimit.Neg	0x607D.1	-2147483648	position units
0x20	S32	PositionLimit.Pos	0x607D.2	+2147483647	position units
0x24	S32	HomingOffset	0x607C	+0	position units
0x28	S8	HomingMethod	0x6098	37	SetQuota ^[1]
0x29	U8	Padding Byte			
0x2A	U16	Digital output	0x3002	0	bit0: DOUT1 bit1..15: not used ^[2]
0x2C	U16	Touch Probe Function	0x60B8	0	^[1]

PLC inputs (32 bytes)

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x00	U16	StatusWord	0x6041	0250h	Motor Status ^[1]

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x02	S32	PositionActualValue	0x6064	+0	position units
0x06	S16	TorqueActualValue	0x6077	+0	× 0.1% Trq
0x08	S32	VelocityActualValue	0x606C	+0	rpm
0x0C	U16	VDclink	0x3010	+0	× 0.1 V
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x6060	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte			
0x10	U16	ActualAlarm	0x3008	0	see DBS Manual
0x12	S16	Analog Input	0x3000	0	-32768 ... +32767
0x14	U16	Digital Input	0x3001	0	Bit0: DIN1 Bit1: DIN2 Bit2: DIN3 Bit3: DIN4 Bit4: DIN5 Bit5..15: not used
0x16	U16	Touch Probe Status	0x60B9	0	^[1]
0x18	S32	Touch Probe Rising Edge position	0x60BA	0	position units
0x1C	S32	Touch Probe Falling Edge position	0x60BB	0	position units

12.2.4. Layout C

PLC outputs (52 Bytes)

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x00	U16	ControlWord	0x6040	0000h	see DSP402
0x02	S32	TargetPosition	0x607A	+0	position units
0x06	U16	TorqueLimit	0x6072	1000	0.1% Trq
0x08	S32	TargetVelocity	0x60FF	+0	rpm
0x0C	S16	TargetTorque	0x6071	+0	0.1% Trq
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x6060	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte			
0x10	U32	ProfileVelocity	0x6081	+3000	rpm
0x14	U32	ProfileAccel	0x6083	+3000	rpm/s
0x18	U32	ProfileDecel	0x6084	+3000	rpm/s
0x1C	S32	PositionLimit.Neg	0x607D.1	-2147483648	position units

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x20	S32	PositionLimit.Pos	0x607D.2	+2147483647	position units
0x24	S32	HomingOffset	0x607C	+0	position units
0x28	S8	HomingMethod	0x6098	37	SetQuota ^[1]
0x29	U8	Padding Byte			
0x2A	U16	Digital output	0x3002	0	bit0: DOUT1 bit1..15: not used ^[2]
0x2C	S32	Touch Probe positioning offset	0x3020	0	Position Units
0x2C	S32	Touch Probe positioning modulo	0x3021	0	Position Units

PLC inputs (22 bytes)

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x00	U16	StatusWord	0x6041	0250h	Motor Status ^[1]
0x02	S32	PositionActualValue	0x6064	+0	position units
0x06	S16	TorqueActualValue	0x6077	+0	× 0.1 % Trq
0x08	S32	VelocityActualValue	0x606C	+0	rpm
0x0C	U16	VDclink	0x3010	+0	× 0.1 V
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x6060	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte			
0x10	U16	ActualAlarm	0x3008	0	see DBS Manual
0x12	S16	Analog Input	0x3000	0	-32768 ... +32767
0x14	U16	Digital Input	0x3001	0	Bit0: DIN1 Bit1: DIN2 Bit2: DIN3 Bit3: DIN4 Bit4: DIN5 Bit5..15: not used

12.2.5. Layout D

PLC outputs (44 Bytes)

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x00	U16	ControlWord	0x6040	0000h	see DSP402
0x02	S32	TargetPosition	0x607A	+0	position units

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x06	U16	TorqueLimit	0x6072	1000	× 0.1% Trq
0x08	S32	TargetVelocity	0x60FF	+0	rpm
0x0C	S16	TargetTorque	0x6071	+0	× 0.1% Trq
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x6060	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte			
0x10	U32	ProfileVelocity	0x6081	+3000	rpm
0x14	U32	ProfileAccel	0x6083	+3000	rpm/s
0x18	U32	ProfileDecel	0x6084	+3000	rpm/s
0x1C	S32	PositionLimit.Neg	0x607D.1	-2147483648	position units
0x20	S32	PositionLimit.Pos	0x607D.2	+2147483647	position units
0x24	S32	HomingOffset	0x607C	+0	position units
0x28	S8	HomingMethod	0x6098	37	SetQuota ^[1]
0x29	U8	Padding Byte			
0x2A	U16	Digital output	0x3002	0	bit0: DOUT1 bit1..15: not used ^[2]

PLC inputs (28 Bytes)

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x00	U16	StatusWord	0x6041	0250h	Motor Status ^[1]
0x02	S32	PositionActualValue	0x6064	+0	position units
0x06	S16	TorqueActualValue	0x6077	+0	× 0.1% Trq
0x08	S32	VelocityActualValue	0x606C	+0	rpm
0x0C	U16	VDclink	0x3010	+0	× 0.1 V
0x0E	U8	ModeOfOperation	0x6060	1	Profile ^[1]
0x0F	U8	Padding Byte			
0x10	U16	ActualAlarm	0x3008	0	see DBS Manual
0x12	S16	Analog Input	0x3000	0	-32768 ... +32767
0x14	U16	Digital Input	0x3001	0	Bit0: DIN1 Bit1: DIN2 Bit2: DIN3 Bit3: DIN4 Bit4: DIN5 Bit5..15: not used
0x16	U16	Acceleration rms x	0x3031		

Offset	Type	Attribute	CIA402 Object	Default	Meaning
0x19	U16	Acceleration rms y	0x3032		
0x1A	U16	Acceleration rms z	0x3033		

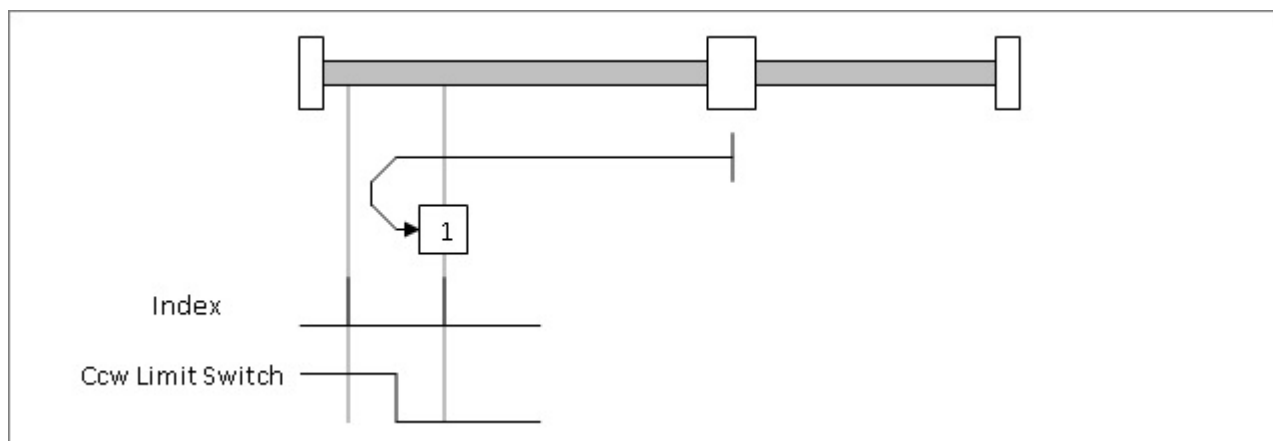
[1] see DSP402

[2] P015=10 required for fieldbus operation

13. Homing Types

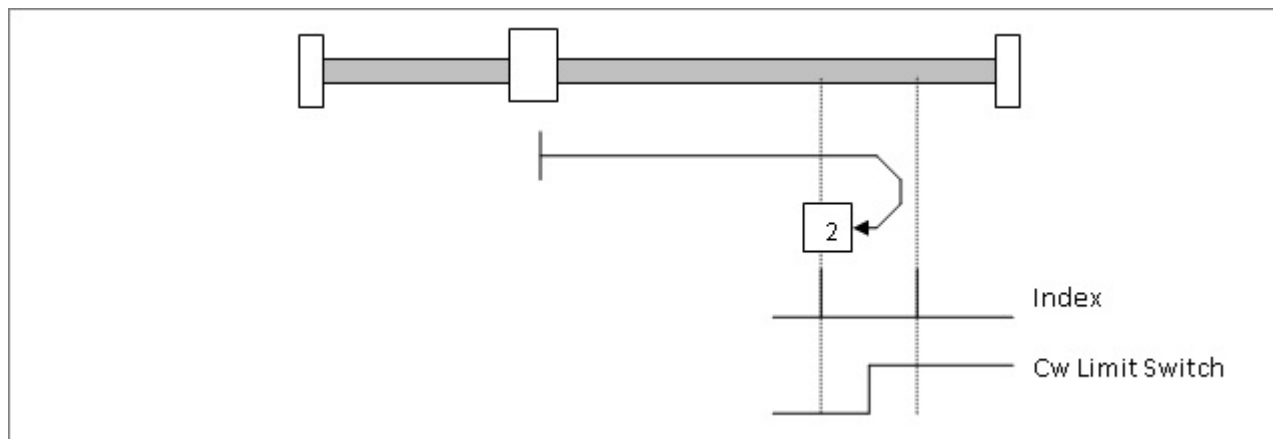
13.1. Tipo 1: homing sul Limit Switch antiorario e Index Pulse (zero resolver).

La direzione iniziale di movimento è antioraria verso il Limit Switch (antiorario) se questo è inattivo. La posizione di riferimento (Home position) è sul primo Index Pulse (zero resolver) a destra del Limit Switch antiorario quando quest'ultimo diventa basso.



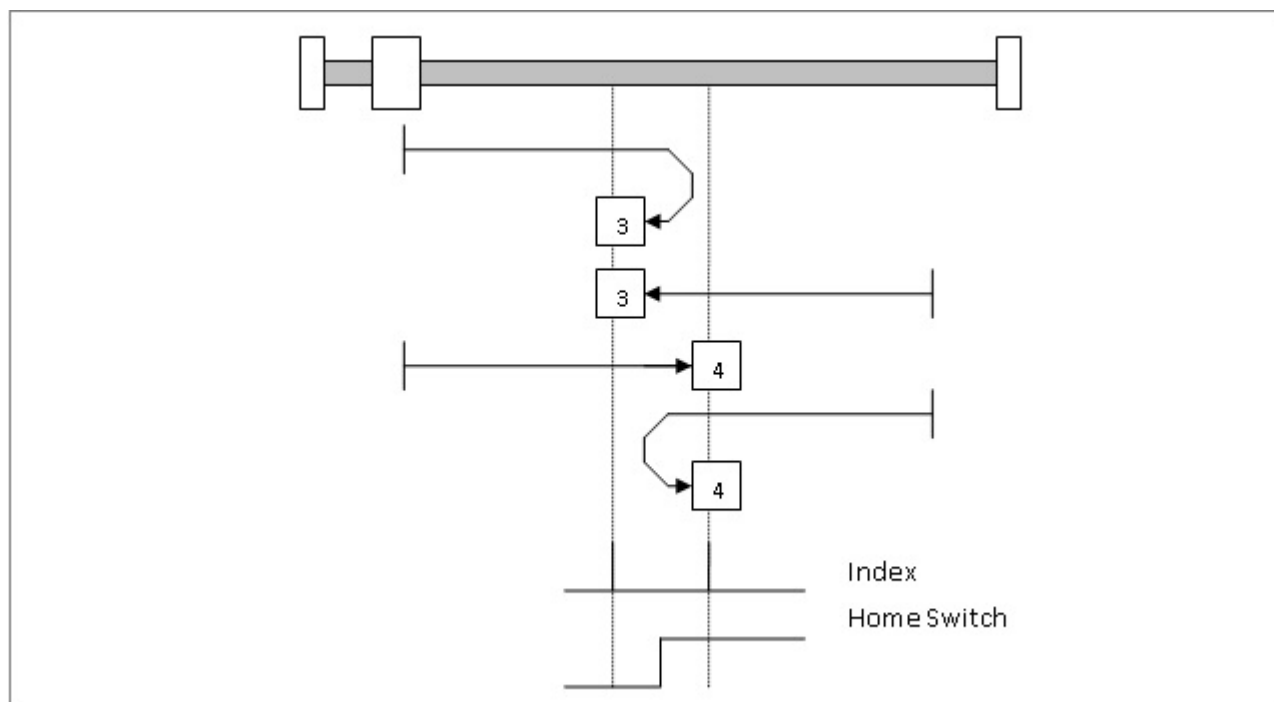
13.2. Tipo 2: homing sul Limit Switch orario e Index Pulse (zero resolver)

La direzione iniziale di movimento è oraria verso il Limit Switch (orario) se questo è inattivo. La posizione di riferimento (Home position) è sul primo Index Pulse (zero resolver) a sinistra del Limit Switch orario quando quest'ultimo diventa basso.



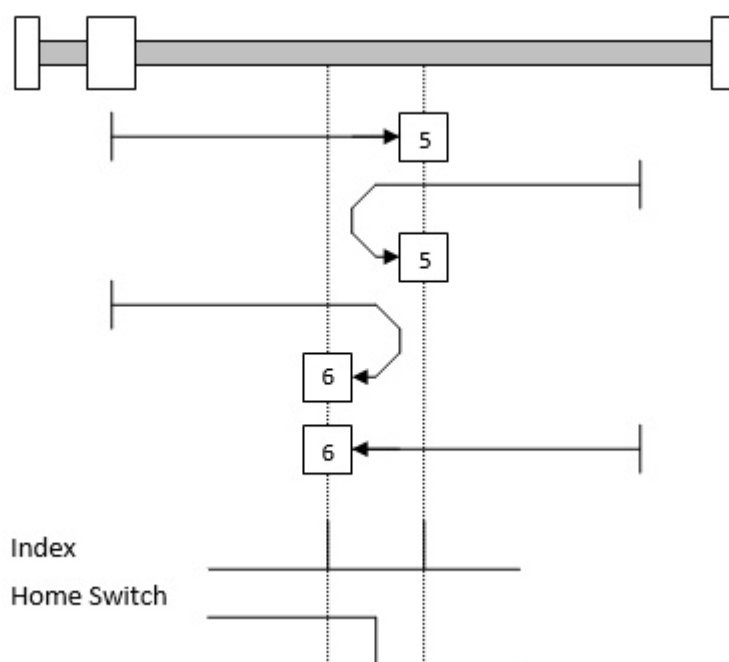
13.3. Tipo 3 e 4: homing sull'Home Switch positivo e Index Pulse (zero resolver)

La direzione iniziale del movimento dipende dallo stato dell'Home Switch. La posizione di riferimento (Home position) è sull'Index Pulse (zero resolver) a sinistra (tipo 4) o destra (tipo 3) del punto di commutazione dell'Home Switch. Se la posizione di partenza è tale per cui è richiesta l'inversione di marcia quest'ultima avviene dopo il cambio di stato dell'Home Switch.



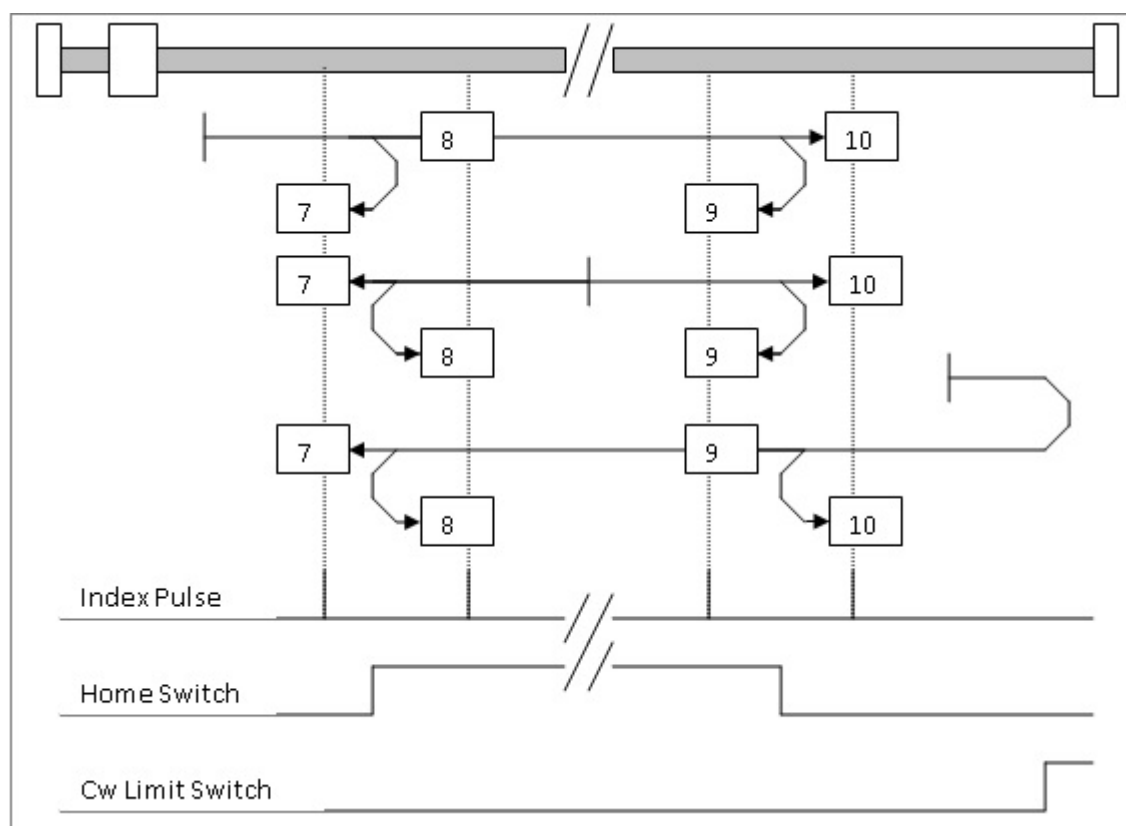
13.4. Tipo 5 e 6: homing sull'Home Switch negativo e Index Pulse (zero resolver)

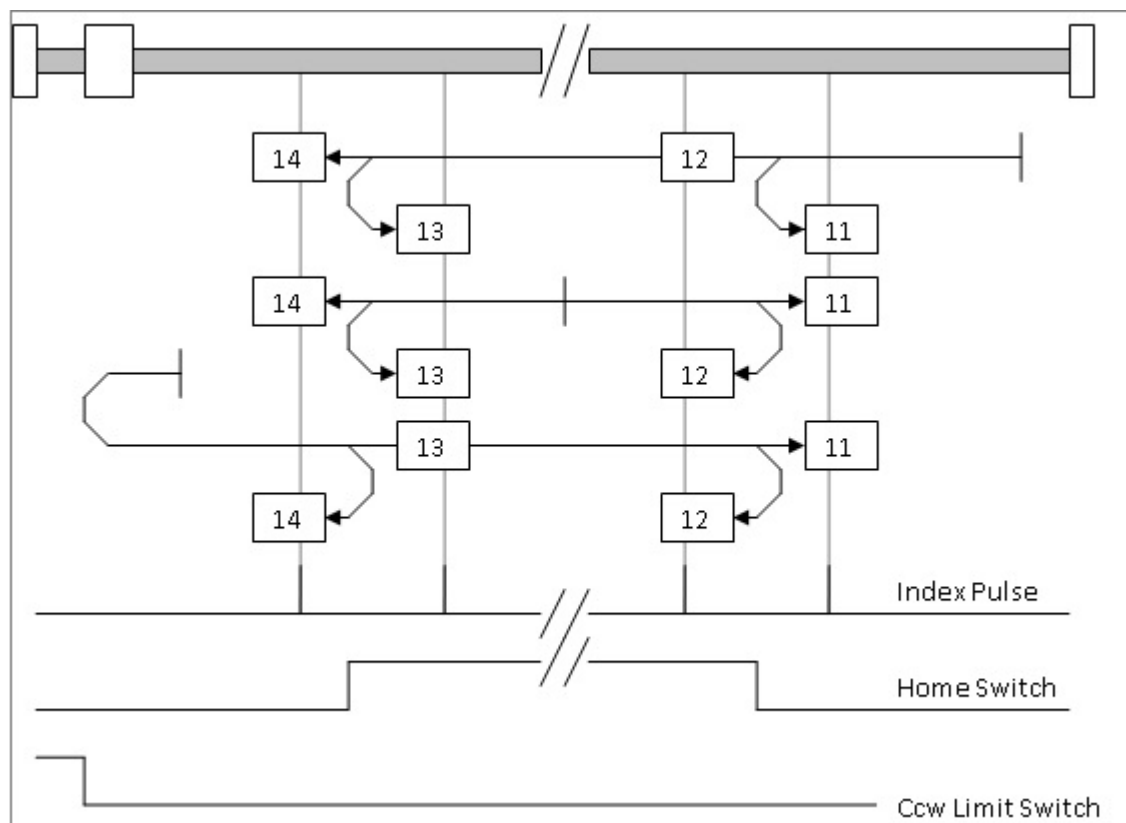
La direzione iniziale del movimento dipende dallo stato dell'Home Switch. La posizione di riferimento (Home position) è sull'Index Pulse (zero resolver) a sinistra (tipo 6) o destra (tipo 5) del punto di commutazione dell'Home Switch. Se la posizione di partenza è tale per cui è richiesta l'inversione di marcia quest'ultima avviene dopo il cambio di stato dell'Home Switch.



13.5. Tipo 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14: homing sull'Home Switch e Index Pulse (zero resolver)

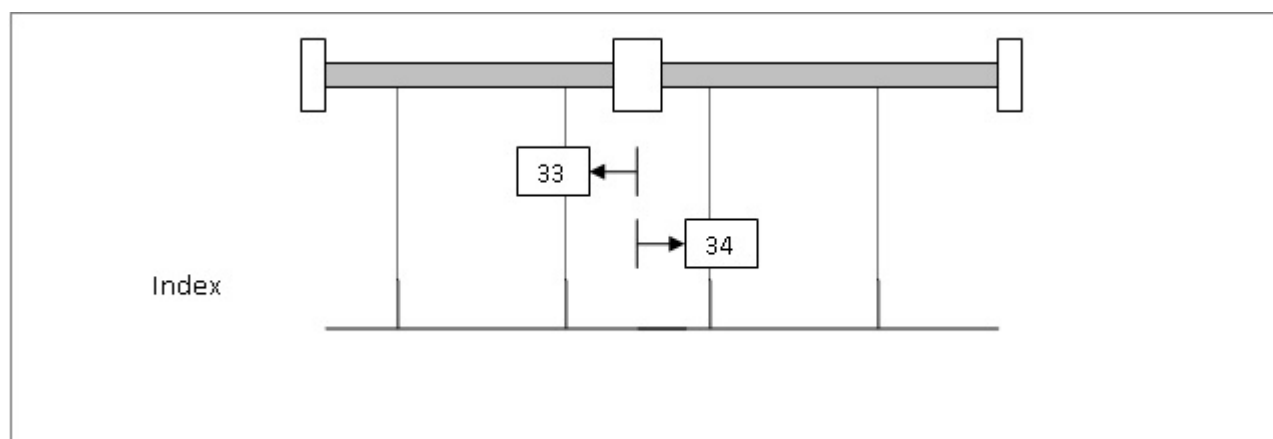
La direzione iniziale del movimento è oraria per i tipi da 7 a 10, mentre è antioraria per i tipi da 11 a 14 tranne quando l'Home Switch è alto all'inizio del movimento. Questi tipi di Homing usano l'Home Switch che è alto solo per una porzione dell'intera escursione. In questo caso la direzione iniziale del movimento dipende dal fronte cercato. La posizione di riferimento (Home position) è sull'Index Pulse (zero resolver) a sinistra o destra del fronte di salita o discesa dell'Home Switch. Se la direzione iniziale non incontra l'Home Switch il senso viene invertito sul Limit Switch.





13.6. Tipo 33 e 34: Homing su Index Pulse (zero resolver).

Con tipo Homing 33 la direzione iniziale del movimento è antioraria; viceversa con tipo 34 è orario. La posizione di riferimento (Home Position) è sul primo Index Pulse (zero resolver) trovato nella direzione selezionata.



13.7. Tipo 37: homing nella posizione attuale.

14. Condizioni di Garanzia

Prima di procedere all'acquisto del prodotto, si consiglia di leggere attentamente e comprendere questo documento. Per eventuali quesiti, rivolgersi direttamente al costruttore.

Il costruttore garantisce i propri prodotti da difetti di materiali e/o da vizi di costruzione per un periodo di **dodici (12) mesi** (o diverso se specificato nelle norme contrattuali) dalla data di consegna. La garanzia si limita alla riparazione del prodotto o, a giudizio esclusivo del costruttore, alla sua sostituzione.

La garanzia non copre danni, malfunzionamenti, perdite, richieste di indennizzo, dovuti a:

- Errori operativi di utilizzo e/o di installazione
- Modifiche effettuate dall'acquirente
- Riparazioni non autorizzate
- Caduta del dispositivo
- Calamità naturali (incendi, fulmini, inondazioni, ...)
- Immagazzinamento e/o manutenzione non corretta L'onere della prova del difetto (e di una eventuale richiesta di intervento sul luogo dell'applicazione) è a carico dell'acquirente.

15. Dichiarazione di non responsabilità

Il costruttore non sarà responsabile:

- Sulla determinazione dell'idoneità del prodotto a soddisfare le esigenze dell'acquirente, che rimane a carico di quest'ultimo
- Sull'utilizzo di questo prodotto come dispositivo di sicurezza per le macchine che rappresentano un rischio per le persone o per i beni
- Sulla conformità del prodotto a normative, regolamenti e leggi, applicabili all'insieme dei prodotti necessari per l'applicazione dell'acquirente. Spetta dunque all'acquirente garantire la conformità della sua macchina a tali norme.

Inoltre:

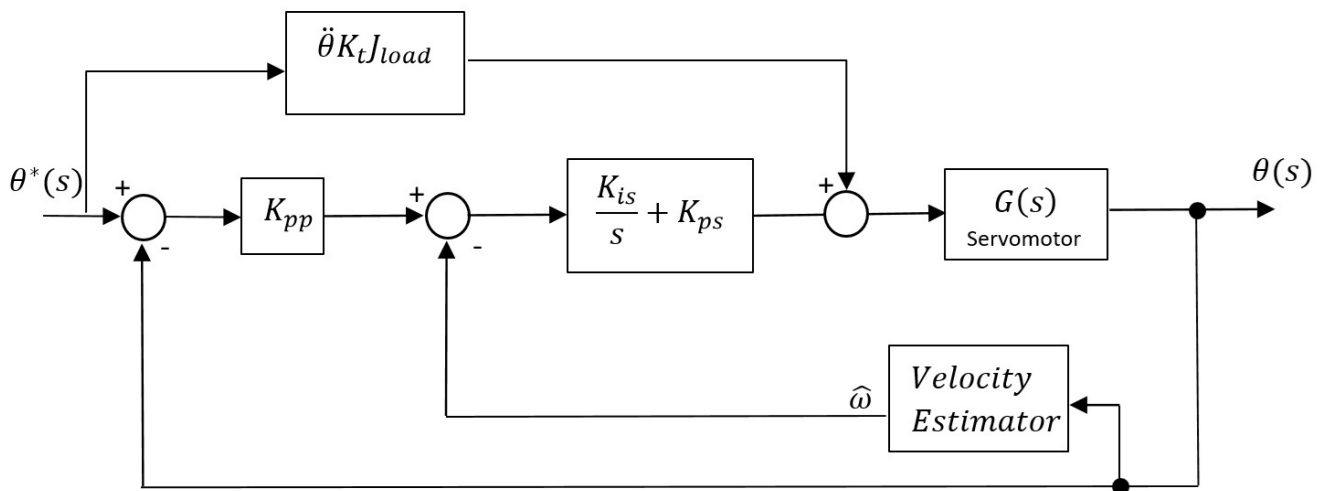
- Le prestazioni del prodotto dichiarate in questo documento, non costituiscono una garanzia ma solo un riferimento per la scelta della soluzione più opportuna ed adeguata all'esigenze dell'acquirente, essendo il risultato delle condizioni di collaudo del costruttore
- Il prodotto può essere soggetto a modifiche a scopo di perfezionamento o per motivi di altra natura. Per la conferma delle stesse, rivolgersi al costruttore
- Le informazioni contenute nel seguente documento non rivestono alcun aspetto contrattuale e potranno contenere omissioni, errori tipografici/ortografici pertanto possono essere soggette a modifiche senza che vi sia alcun preavviso.

Appendix A: Tuning Guadagni

A.1. Regolazione Guadagni PIV

Il servomotoriduttore Minimotor DBS è dotato di un sistema di controllo PIV integrato e regolabile dall'utente. Questa regolazione può essere eseguita usando il nostro software BSI andando a modificare i parametri P237, P238, P253, P254, P256. Sfruttando invece i bus di campo, è possibile accedere a questi parametri attraverso i protocolli di scrittura ciclica/SDO del master PLC che state usando agli indirizzi 20EDh, 20EEh, 20FDh, 2100h.

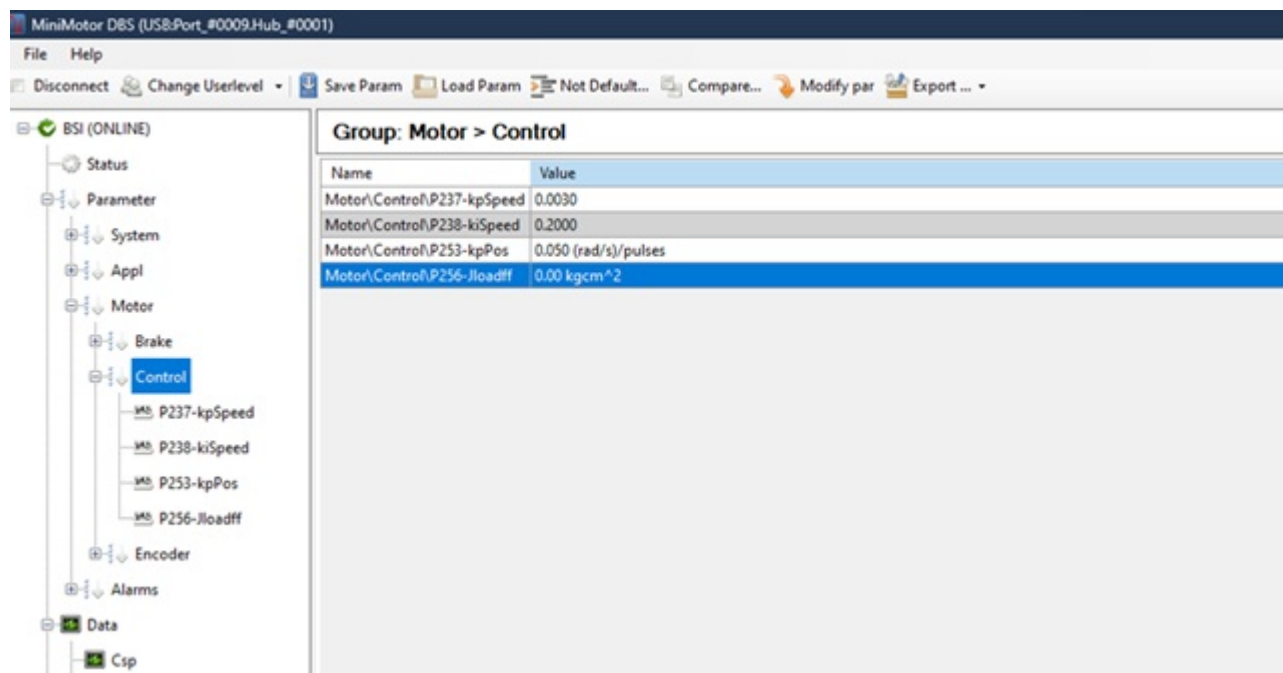
Lo schema del loop di controllo semplificato è il seguente:



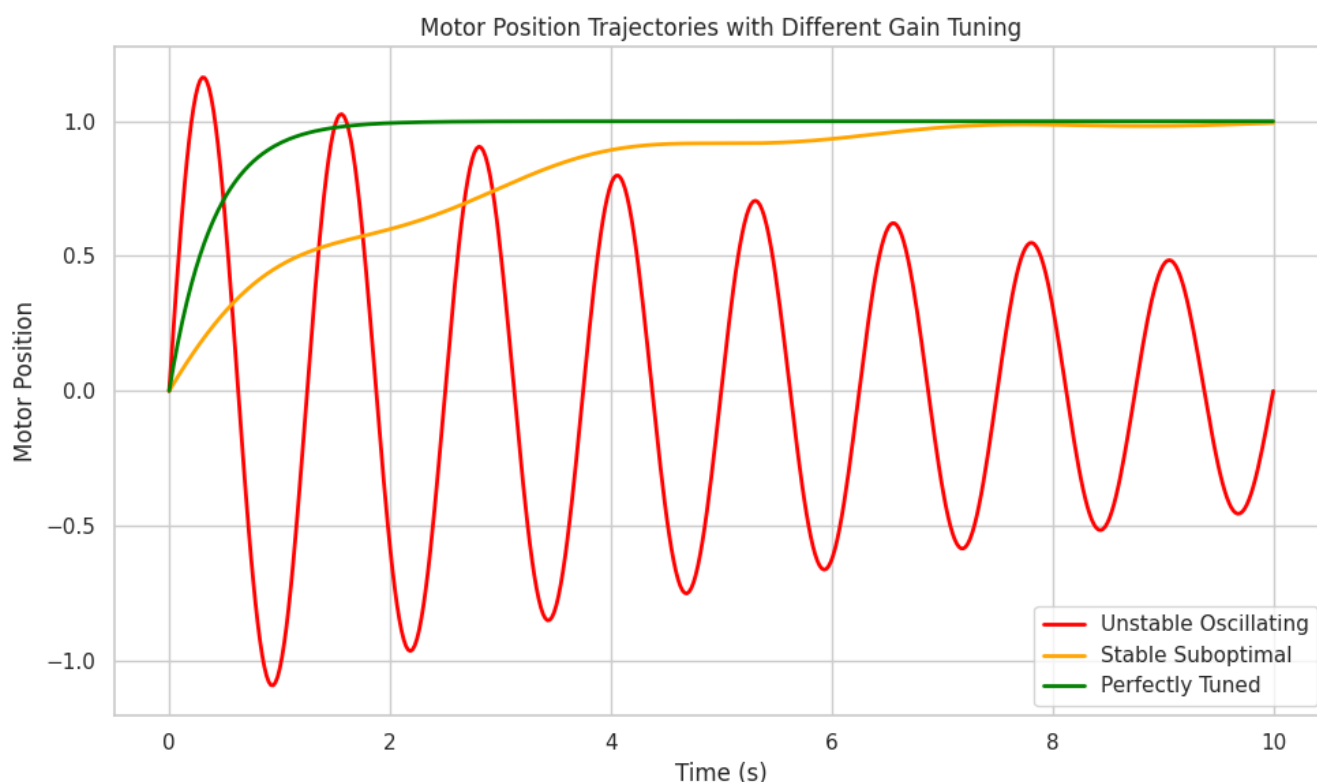
Il setpoint di posizione viene scalato dall'azione proporzionale K_{pp} che lo trasforma in un setpoint di velocità. Questo viene poi elaborato dall'azione integrale K_{is} e proporzionale K_{ps} del controllo di velocità. Il feedback di posizione dato dall'encoder viene derivato per ottenere la velocità necessaria a retroazionare

L'intensità di queste azioni di controllo dipendono dai valori numerici delle variabili P237, P238, P253, P256 rispettivamente K_{ps} , K_{is} , K_{pp} , J_{load}

La differenza tra il valore comandato e valore attuale è definito errore. I parametri proporzionali creano un'azione di controllo proporzionale all'errore. Questi valori sono collegati alla rigidità del sistema. I valori integrali invece accumulano l'errore nel tempo e applicano un'azione correttiva per raggiungere lo stato di errore nullo a regime.



I valori di default caricati nel DBS garantiscono il corretto funzionamento del motore nella maggior parte delle applicazioni. In alcuni casi però il sistema potrebbe comportarsi in modo non atteso, come è possibile vedere nel grafico sottostante.



Un'instabilità può portare a forti oscillazioni, che possono causare da comportamenti non voluti a potenzialmente pericolosi. In altri casi invece possiamo avere delle performance inferiori a quel che ci si può aspettare.

Se la vostra applicazione richiede una regolazione dei parametri per un funzionamento ottimale diverso dai quelli impostati di default, ci sono alcune linee guida da seguire.

Per prima cosa occorre tarare il loop di velocità.

- Settate l'azionamento in modalità velocità e monitorate la salita della velocità filtrata dopo un input a gradino di velocità.
- Aumentare il guadagno proporzionale K_{ps} fino alla soglia oltre la quale appare della sovraelongazione.
- Aumentare il guadagno integrale K_{is} fino a quando non compare una piccola sovraelongazione, sul 5-10% rispetto alla velocità obiettivo.

A questo punto, si passa al loop di posizione

- Impostare l'azionamento in modo posizione, con alte accelerazioni e con un profilo di velocità pari a circa la metà della velocità del ciclo da tarare
- Iniziate da bassi valori di K_{pp} fino ad arrivare alla soglia di sovraelongazione.
- Aumentare la velocità a quella del ciclo da eseguire e verificare che funzioni tutto regolarmente.

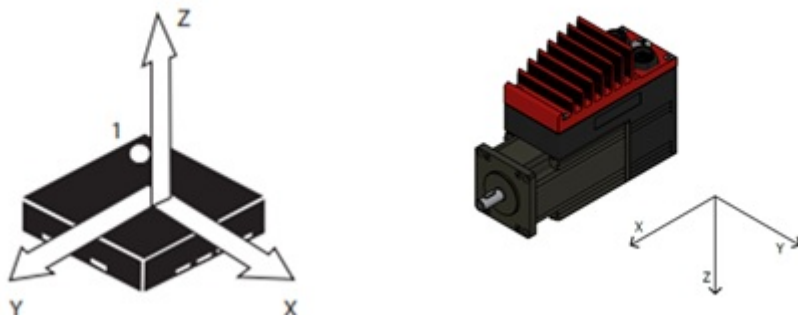
Qualora le performance di inseguimento della traiettoria siano insoddisfacenti, si può passare ad inserire il valore di inerzia del carico del motoriduttore all'interno del parametro P256.

Il sistema di controllo potrebbe non avere sufficiente banda per raggiungere la performance richiesta. Siccome la banda è influenzata dal dato dell'encoder usato come feedback, agendo sul parametro P252 si possono migliorare le performance del sistema. Abbassando il valore del filtro aumenta la banda del controllo.

Un altro modo per aumentare la banda di regolazione è disabilitare il parametro P254 quando il motore opera in modo locale (profilo posizione), in quanto il setpoint di velocità è interno e non ha bisogno di essere filtrato. Se questo arriva dall'esterno (ad esempio in un modo CSP), è opportuno filtrarlo adeguatamente per evitare incongruenze temporali.

Appendix B: Accelerometro

B.1. Accelerometro



La famiglia DBS è dotata di un accelerometro a 3 assi MEMS, atto al monitoraggio delle vibrazioni meccaniche sul servomotore. Questo permette di monitorare lo stress meccanico sul motoriduttore ed eventualmente registrare eventi di accelerazione eccessiva.

Le sue caratteristiche tecniche principali sono:

- $\pm 2g/\pm 4g/\pm 8g$ full-scale
- 16-bit data output
- 10 – 800 Hz sampling rate
- RMS output

I dati in uscita dell'accelerometro a disposizione dell'utente sono tre:

- Accelerazione istantanea [mg]
- Accelerazione DC [mg]
- Accelerazione RMS [mg]

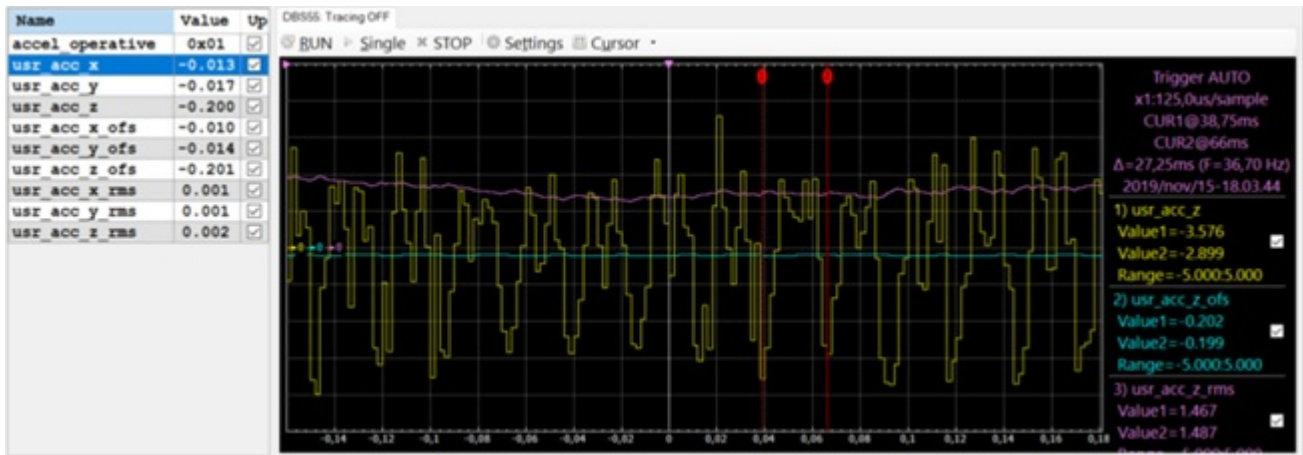
L'accelerazione istantanea misura l'accelerazione subita sugli assi x,y e z. L'accelerazione DC è la componente DC e può essere usata per stimare i vettori peso.

Ad ogni accensione del servomotore la componente DC viene automaticamente ricalcolata e filtrata, così che le accelerazioni istantanee non siano influenzate da forze costanti, come la forza peso.

L'accelerazione RMS estrae la parte sinusoidale dalla vibrazione e va tarata in base all'applicazione specifica.

Taratura Filtro RMS

- Usate il workspace Accel ed impostate il tracciato sui valori del workspace.
- Abilitate i doppi cursori e cercate due picchi della vibrazione.
- Andate a leggere il periodo tra i due picchi
- Prendete questo valore, moltiplicatelo per 3 o 5 volte ed inseritelo nel parametro P037 Rms Tau



B.1.1. Vademecum Vibrazioni

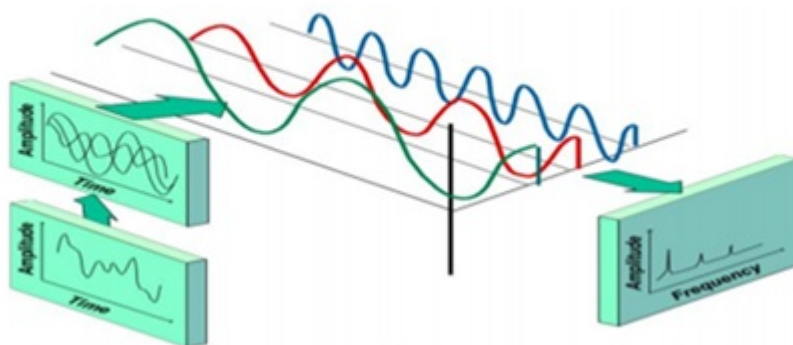
L'accelerometro della famiglia DBS restituisce dati nel dominio del tempo. In questi si possono individuare diverse caratteristiche con apposite analisi offline dei dati.

- **Picco-Picco:** indica l'escursione massima dell'onda, indice della severità della sollecitazione meccanica o del gioco meccanico
- **Picco:** escursione massima positiva o negativa, indice dell'intensità degli urti di breve durata
- **RMS:** Valore medio efficace, legato al contenuto energetico della vibrazione

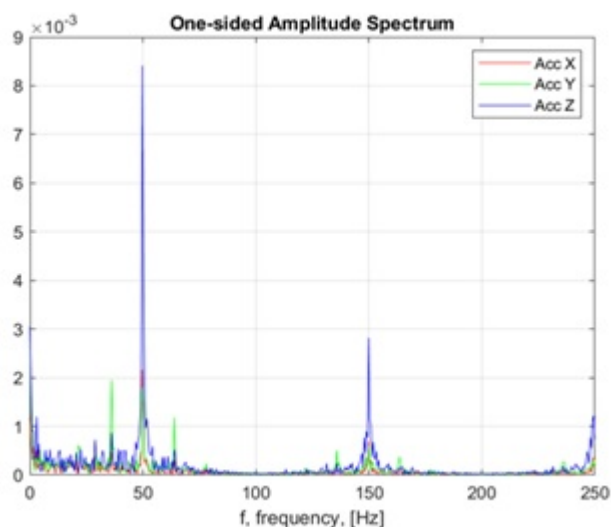
$$RMS = \sqrt{\frac{1}{T} \int_0^T x^2(t) dt}$$

- **Valore Medio:** utile per avere un'indicazione dell'andamento dell'onda nel tempo, ma non è legato a nessuna grandezza fisica.
- **Fattore di cresta:** rapporto tra valore di picco e valore RMS. Fattori di cresta alti identificano fenomeni di carattere impulsivo

Un'importante step dell'analisi delle vibrazioni è passare all'analisi del dominio delle frequenze, ottenute operando una trasformata di Fourier alle accelerazioni nel dominio del tempo, sfruttando strumenti di calcolo matematici.



Con l'analisi nel dominio delle frequenze è possibile individuare le frequenze delle componenti principali che contribuiscono alla vibrazione e la loro entità.



L'analisi dello spettro delle vibrazioni è complessa e da informazioni diverse in base all'applicazione. È fuori dallo scopo di questo manuale fornire una guida omnicomprensiva. Per comprendere ed analizzare correttamente i dati occorre effettuare delle misurazioni sulla macchina durante il suo corretto funzionamento e monitorarne l'andamento nel tempo.

B.1.2. Campionamento

L'elemento fondamentale per una corretta acquisizione dei dati è allineare correttamente il campionamento dei vari dati. Il parametro P036 determina il campionamento dei dati dell'accelerometro da parte del microcontrollore. I valori a disposizione sono:

- 10Hz – 100ms
- 50Hz – 20ms
- 100Hz – 10ms
- 200Hz – 5ms
- 400Hz – 2,5ms
- 800Hz – 1,25ms

Selezionare gli ultimi due valori, di 400 Hz e 800 Hz, può incorrere in aliasing. L'aliasing è un fenomeno che va a rendere indistinguibili due segnali analogici diversi una volta campionati. Questo fenomeno è dovuto al sottocampionamento che intercorre tra il microcontrollore e l'accelerometro.

Un altro fenomeno da tenere in considerazione è come per una data frequenza di campionamento è possibile individuare segnali analogici univoci pari alla metà del campionamento. Quindi selezionando 200Hz come frequenza di campionamento, è possibile individuare vibrazioni fino ai 100Hz.

Allo stesso modo, il ciclo di scambio dati tra PLC e DBS è importante per stabilire se si stanno ottenendo dati corretti. Selezionare un campionamento a 400hz, ovvero un'acquisizione ogni 2,5 millisecondi, per poi scambiare dati tra DBS e PLC a 4ms, incorre in un problema di sottocampionamento.

Pertanto il valore più utile da acquisire via fieldbus è il valore RMS, a disposizione nei fieldbus Ethernet IP e Profinet. Per EtherCAT e Powerlink, selezionate gli oggetti da scambiare per voi più consoni in base alle performance del sistema.

Appendix C: Encoder

C.1. Gestione batteria encoder assoluto



Il sistema DBS è dotato di un encoder assoluto multigiro, con una risoluzione di 4096 impulsi per giro motore ed una risoluzione totale di 32 bit.

La parte assoluta permette al motore di ricordare la posizione del suo asse motore anche da spento, anche se messo in rotazione. Per fare ciò il circuito dell'encoder magnetico a bordo deve rimanere alimentato. La soluzione adottata da Minimotor prevede una batteria ricaricabile montata all'interno del motoriduttore.

Il prodotto prima della sua immissione sul mercato riceve una carica completa. Come consigliamo nel paragrafo 1.5 del manuale alla prima accensione o dopo un periodo superiore a due mesi di inattività di lasciare il motoriduttore con alimentazione logica (vedere sezione 2.4 e 2.5 per connessioni elettriche) accesa per almeno 24 ore per ricaricare la batteria.

C.1.1. Gestione batteria magazzino

Come indicato nella sezione 1.6, ogni 6 mesi di inutilizzo la batteria andrebbe ricaricata con una carica completa per garantirne performance e salute. Per la carica completa bisogna alimentare la parte logica dell'azionamento per almeno 24 ore.

C.1.2. Gestione batteria software

In condizioni di normale utilizzo, la presenza della batteria è invisibile al sistema. Una volta collegata l'alimentazione logica al motoriduttore, la batteria verrà mantenuta al suo stato di carica massimo e il sistema funzionerà con l'energia di rete.

Qualora si verificano condizioni tali da avere la batteria scarica, alla successiva riaccensione del motore questo si troverà in fault. Un caso che potrebbe capitare se dopo il montaggio e collaudo di una macchina, il

viaggio in nave fino alla destinazione impieghi molto tempo. Il bit 3 della Status Word sarà a valore 1 ed il registro 3008, l'Actual Alarm, indicherà il codice 203 PMSM_ENCSPi_MT, secondo la codifica del paragrafo 6.

Questo errore è resettabile dall'utente portando il bit 7 della Control Word ad un valore logico alto.

A seguito di un errore 203, la posizione multigiro non è più affidabile. **Pertanto è richiesto effettuare di nuovo un homing della posizione.** Il registro 3008 viene scambiato all'interno del PDO di Ethernet IP e Profinet, ed è liberamente accessibile da CanOpen, EtherCAT e Powerlink.

Il nostro consiglio è quello di prevedere una routine che vada a controllare il tipo di errore del motore in fault e ne predisponga una gestione intelligente. Se viene rilevato l'errore 203, occorrerà eseguire un riallineamento di quello specifico servomotore prima di riprendere con le normali operazioni.

Appendix D: Cavi Precablati

D.1. Cavi Precablati

Uno degli accessori a disposizione del sistema DBS sono i cavi precablati. Per disponibilità, quantità minime, tempistiche di consegna e lunghezze a disposizione fare riferimento al configuratore del modello o contattare Mini Motor.

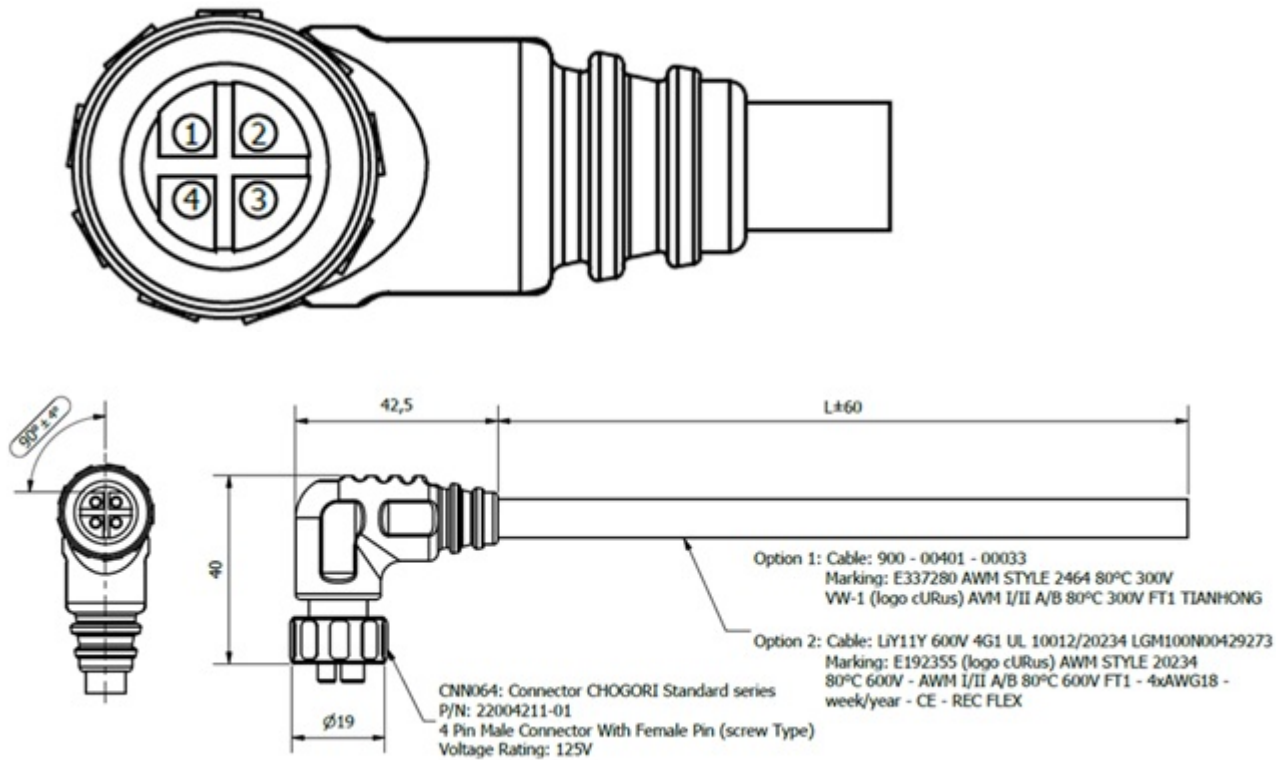
I codici e modelli a disposizioni sono i seguenti:

Product Code	Posa	Angolo	Funzione
CBL023	Fissa	90°	CN1 DBS55
CBL024	Fissa	90°	CN2
CBL031	Mobile	90°	CN1 DBS55
CBL032	Mobile	90°	CN2
CBL033	Fissa	Straight	CN1 DBS55
CBL034	Fissa	Straight	CN2
CBL035	Mobile	Straight	CN1 DBS55
CBL036	Mobile	Straight	CN2
CBL037	Fissa	Straight	CN1 DBS 80
CBL038	Mobile	Straight	CN1 DBS 80
CBL039	Fissa	90°	CN1 DBS 80
CBL040	Mobile	90°	CN1 DBS 80

Gli schemi di collegamento sono i seguenti:

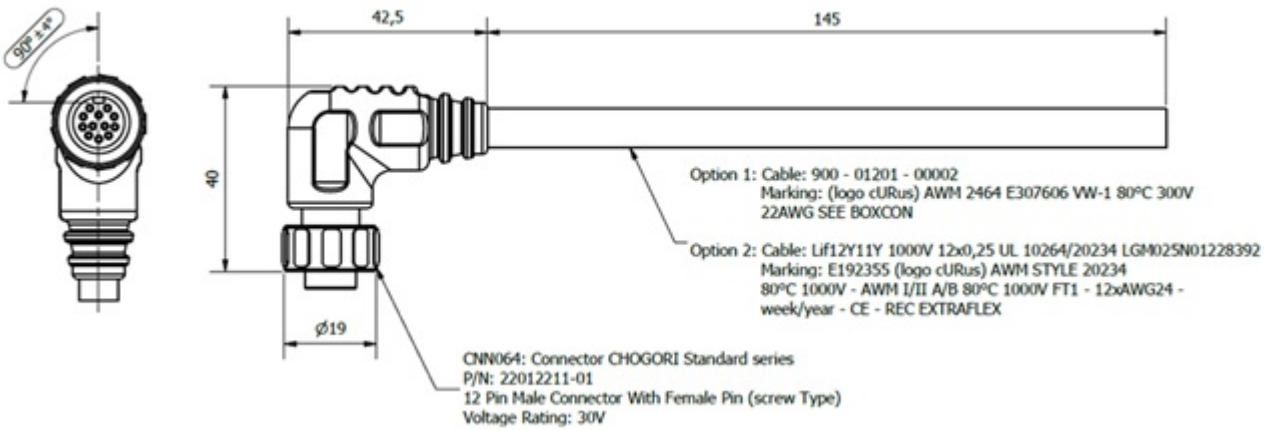
D.1.1. CBL023

Pin Assignments Front View			
Conn	Mode	Wire Color Option 1	Wire Color Option 2
4	+ Logica	Brown	Brown
3	+ Potenza	Red	Gray
2	- Potenza	Black	Black
1	- Logica	Blue	Blue



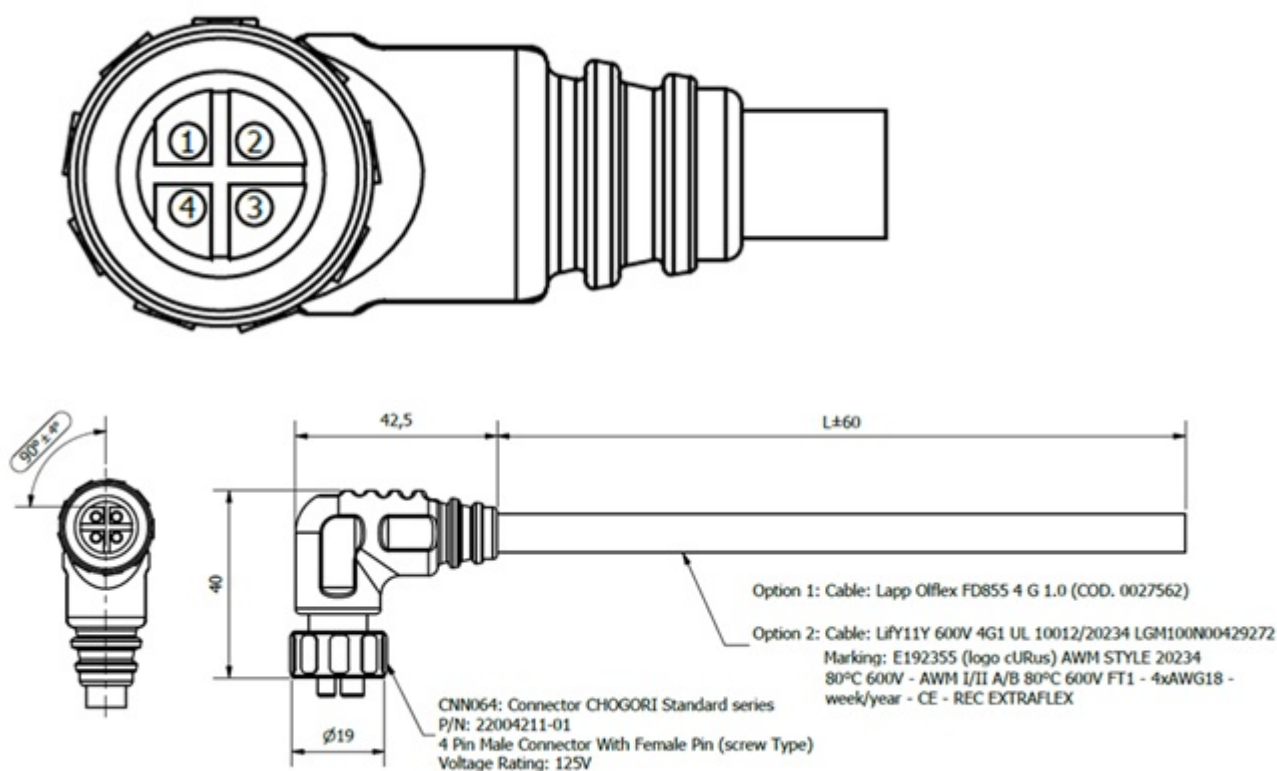
D.1.2. CBL024

Pin Assignments Front View		
PIN	Wire Color Option 1	Wire Color Option 2
1	Black	Black
2	Brown	Brown
3	Red	Red
4	Orange	Gray/Pink
5	Yellow	Yellow
6	Green	Green
7	Blue	Blue
8	Purple	Purple
9	Grey	Grey
10	White	White
11	Pink	Pink
12	Light green	Red/Blue



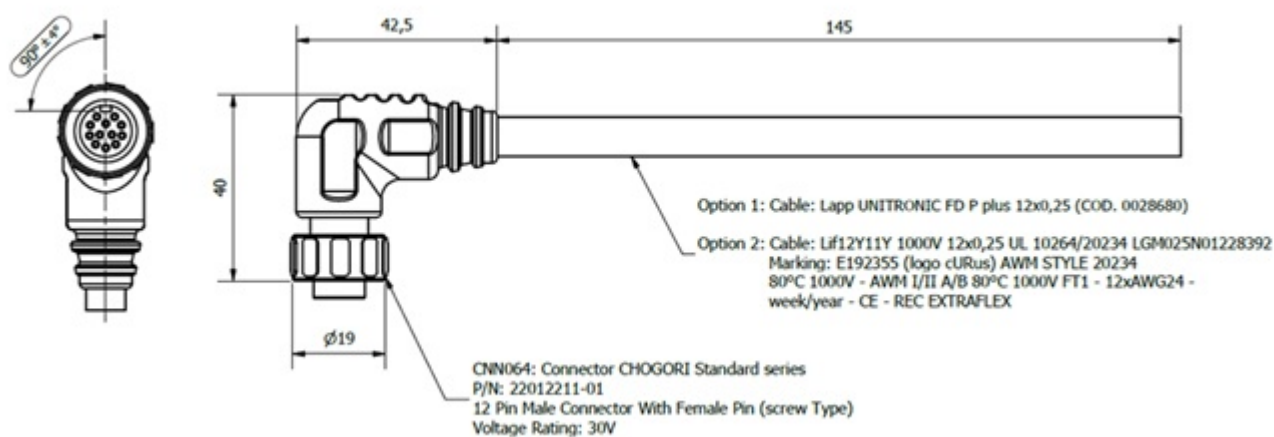
D.1.3. CBL031

Pin Assignments Front View			
Conn	Mode	Wire Color Option 1	Wire Color Option 2
4	+ Logica	3	Brown
3	+ Potenza	2	Gray
2	- Potenza	1	Black
1	- Logica	Yellow/Green	Blue



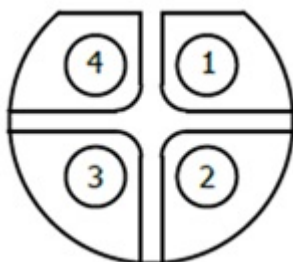
D.1.4. CBL032

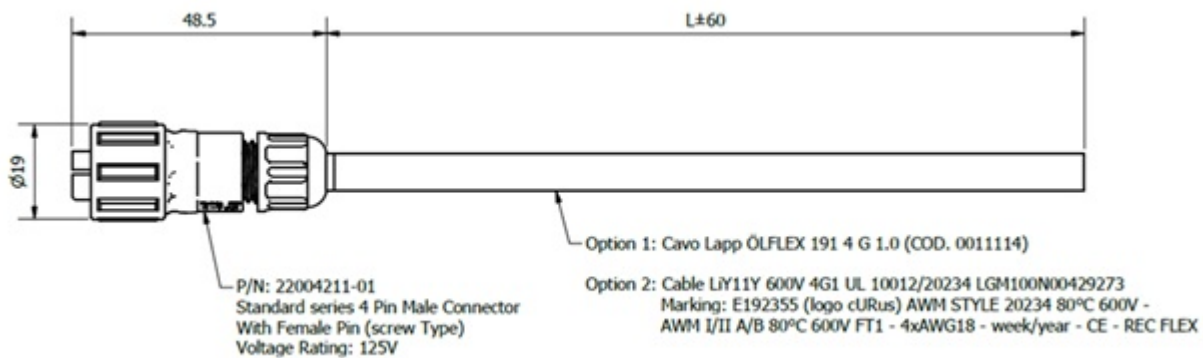
Pin Assignments Front View	
PIN	COLOR
1	Black
2	Brown
3	Red
4	Gray/Pink
5	Yellow
6	Green
7	Blue
8	Violet
9	Grey
10	White
11	Pink
12	Red/Blue



D.1.5. CBL033

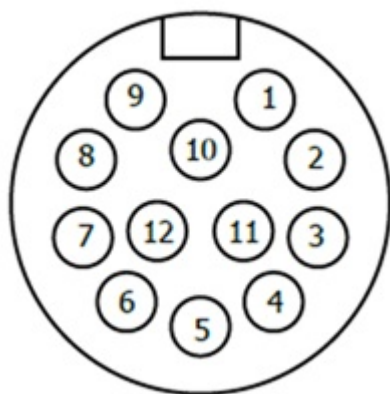
Pin Assignments Front View			
Conn	Mode	Wire Color Option 1	Wire Color Option 2
4	+ Logica	3	Brown
3	+ Potenza	2	Gray
2	- Potenza	1	Black
1	- Logica	Yellow/Green	Blue

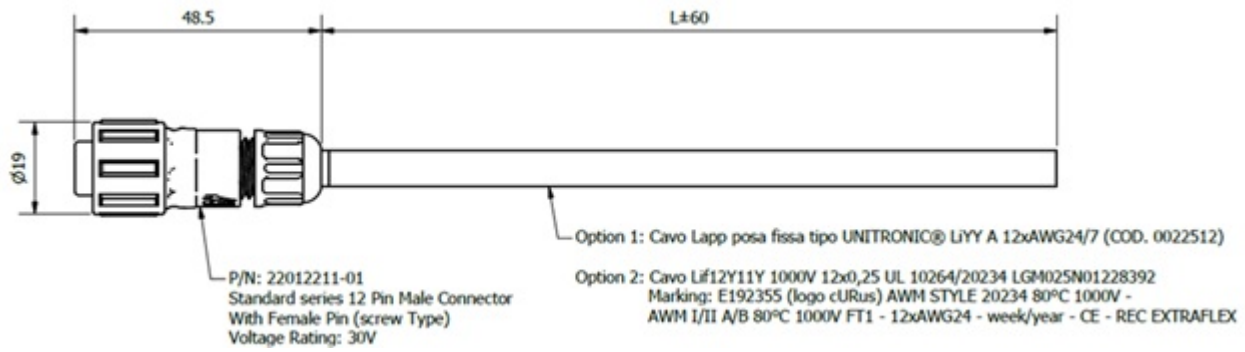




D.1.6. CBL034

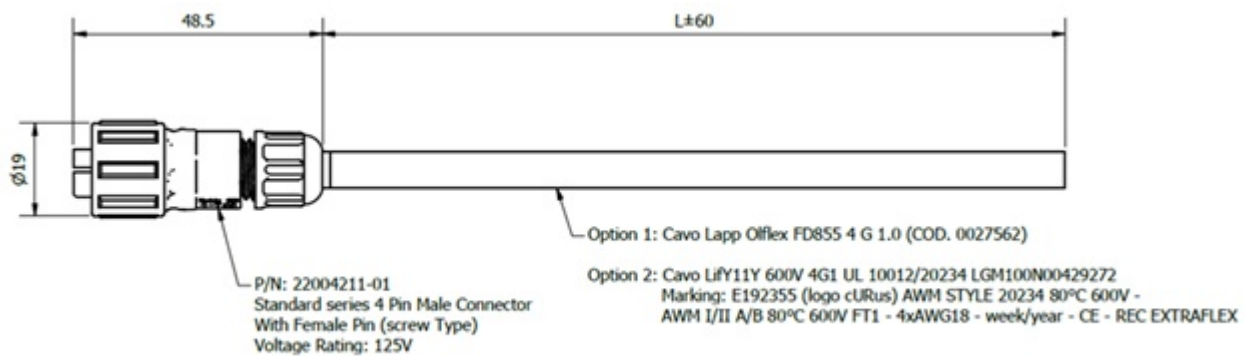
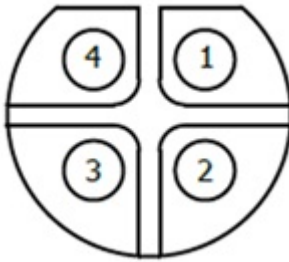
Pin Assignments Front View	
PIN	COLOR
1	Black
2	Brown
3	Red
4	Gray/Pink
5	Yellow
6	Green
7	Blue
8	Violet
9	Grey
10	White
11	Pink
12	Red/Blue





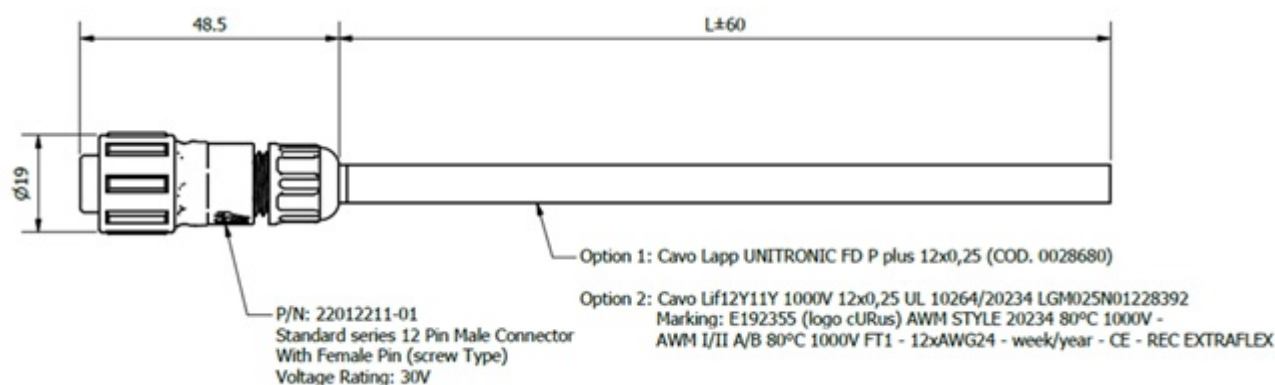
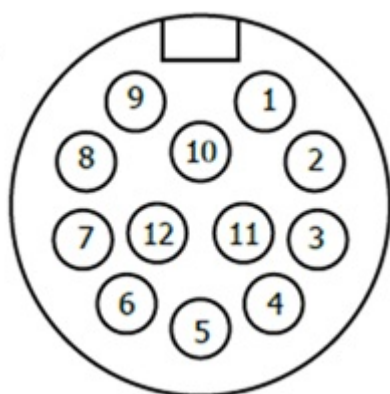
D.1.7. CBL035

Pin Assignments Front View		
Conn	Wire Color	Mode
4	3	+ Logica
3	2	+ Potenza
2	1	- Potenza
1	Yellow/Green	- Logica



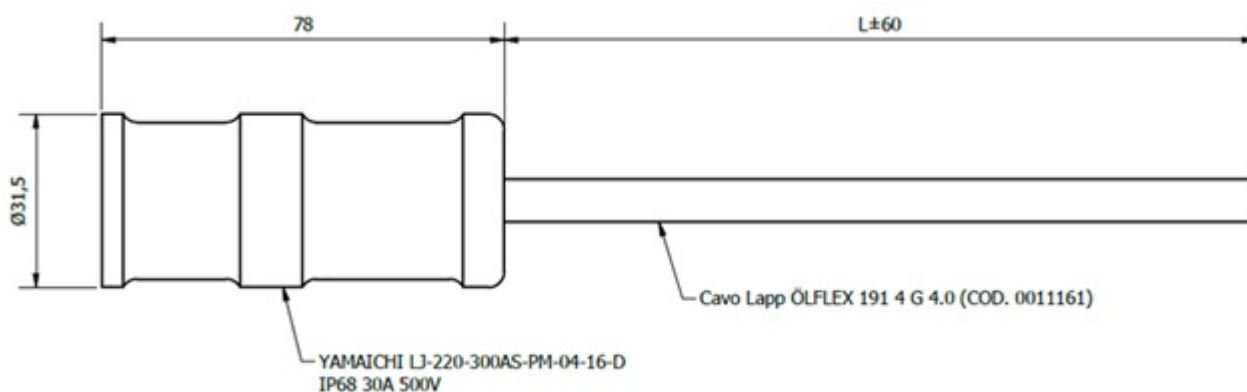
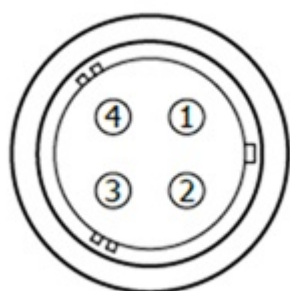
D.1.8. CBL036

Pin Assignments Front View	
PIN	COLOR
1	Black
2	Brown
3	Red
4	Grey/Pink
5	Yellow
6	Green
7	Blue
8	Violet
9	Grey
10	White
11	Pink
12	Red/Blue



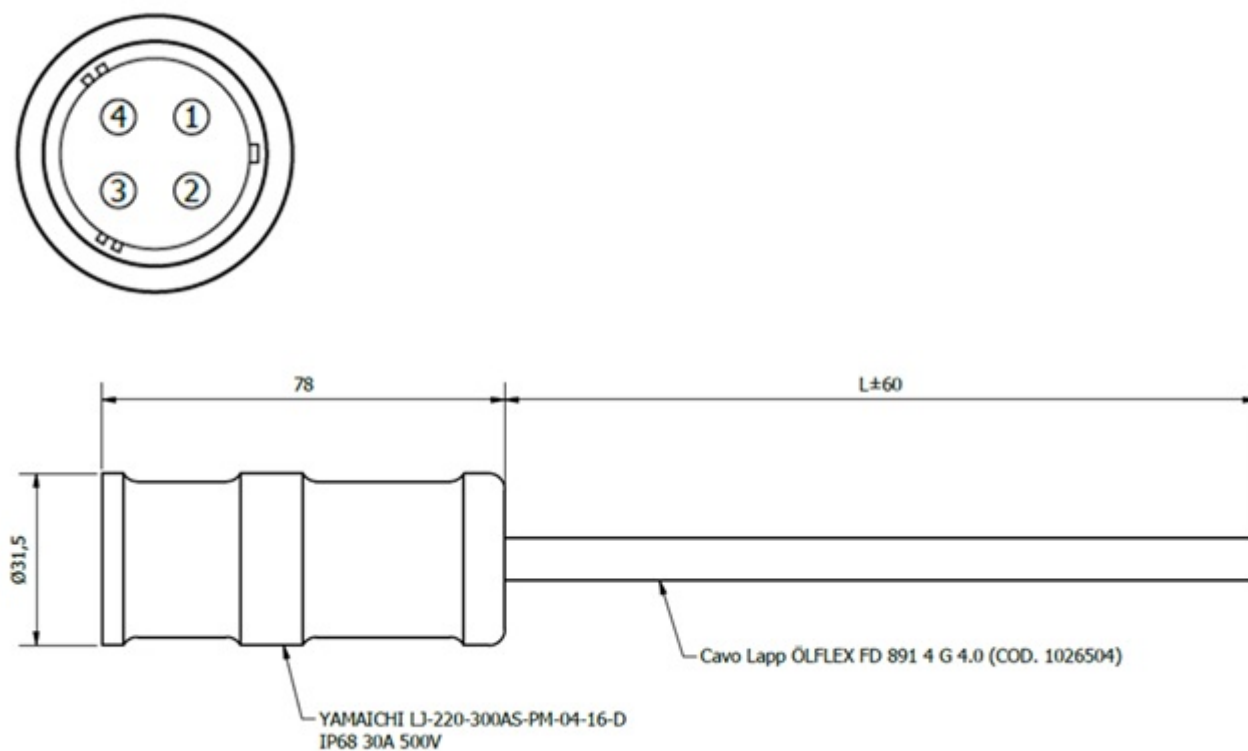
D.1.9. CBL037

Pin Assignments Front View		
Conn	Wire Color	Mode
4	3	+ Logica
3	2	- Potenza
2	1	+ Potenza
1	Yellow/Green	- Logica



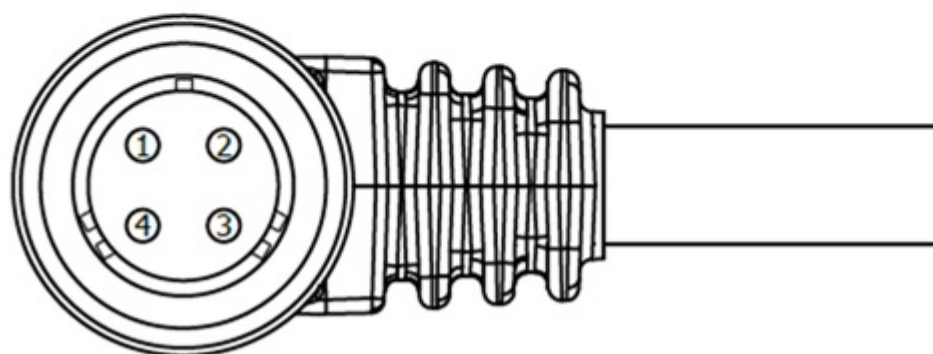
D.1.10. CBL038

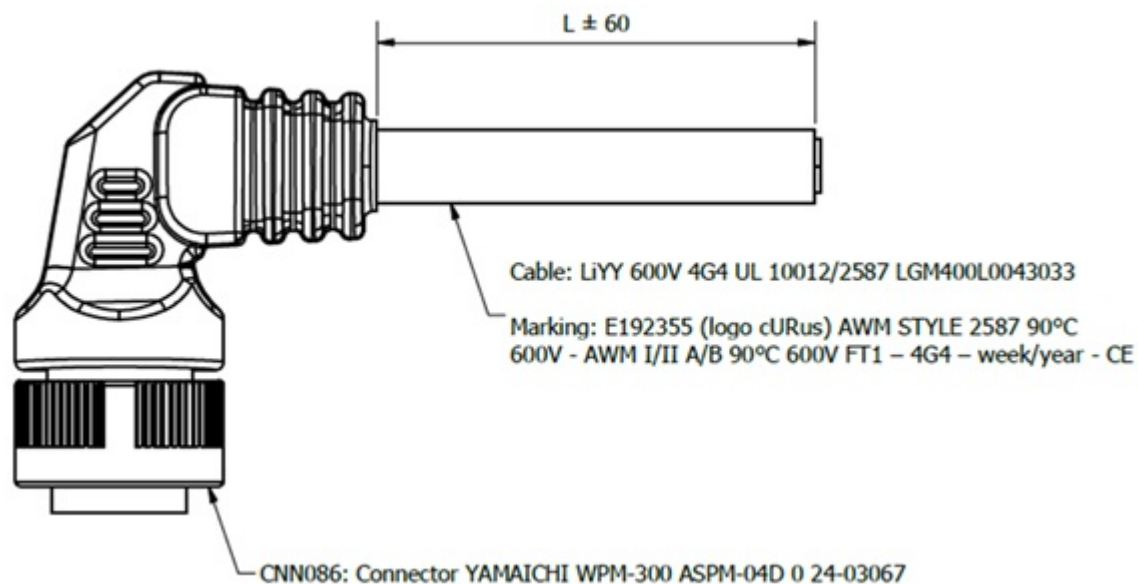
Pin Assignments Front View			
Conn	Mode	Wire Color Option 1	Wire Color Option 2
4	+ Logica	3	Brown
3	- Potenza	2	Black
2	+ Potenza	1	Gray
1	- Logica	Yellow/Green	Blue



D.1.11. CBL039

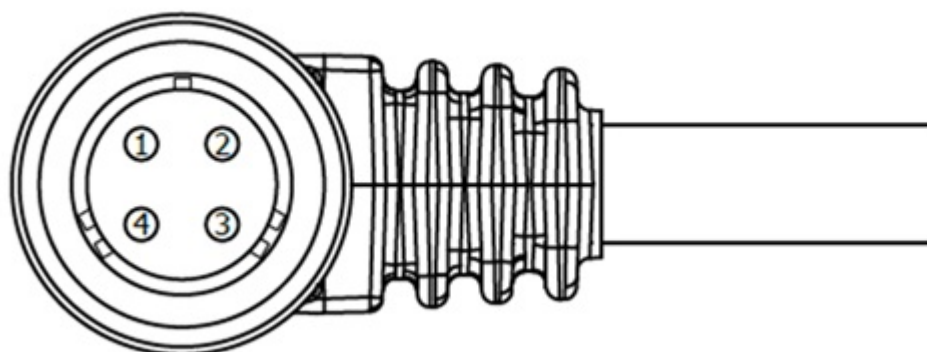
Pin Assignments Front View		
Conn	Wire Color	Mode
4	Brown	+ Logica
3	Black	- Potenza
2	Gray	+ Potenza
1	Blue	- Logica

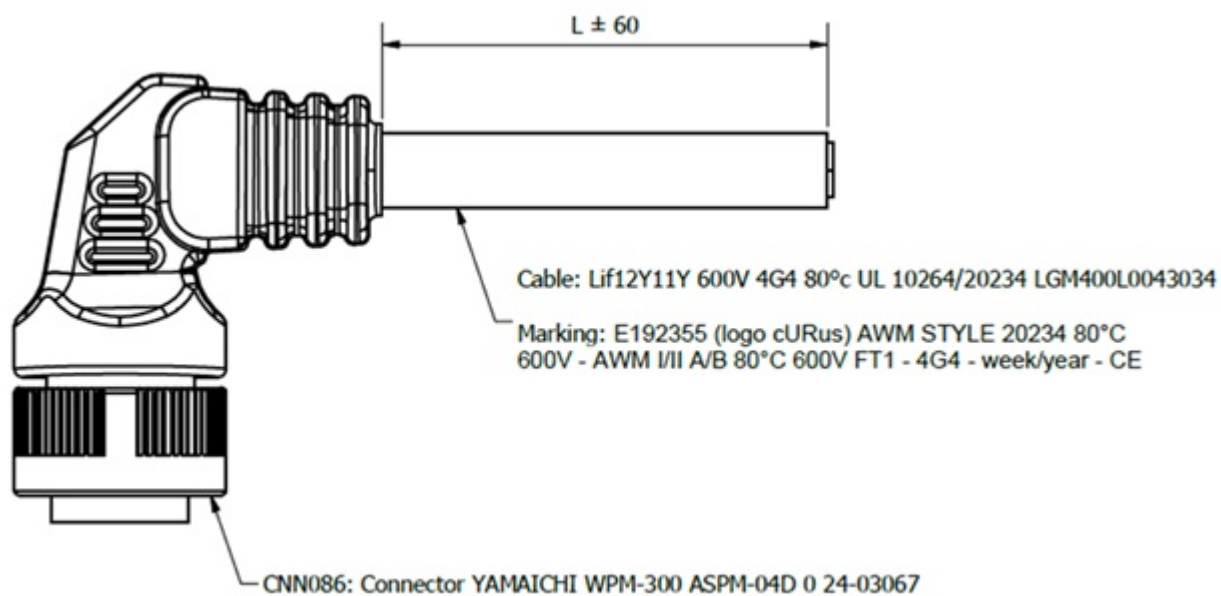




D.1.12. CBL040

Pin Assignments Front View		
Conn	Wire Color	Mode
4	Brown	+ Logica
3	Black	- Potenza
2	Gray	+ Potenza
1	Blue	- Logica





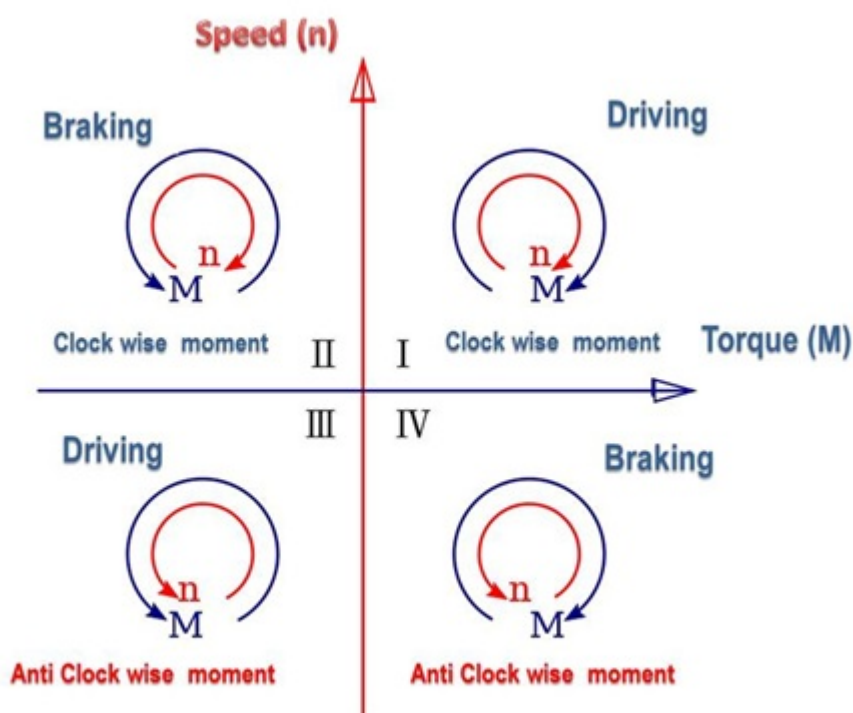
Appendix E: Frenata Rigenerativa

E.1. Braking Resistor

Un motore elettrico è una macchina bidirezionale. Essa è in grado sia di trasformare energia elettrica in energia cinetica che l'opposto.

La conversione di energia cinetica in elettrica avviene quando il sistema applica una coppia di verso opposto rispetto alla direzione di rotazione dell'albero.

L'energia elettrica così prodotta, deve fluire all'interno del circuito finendo su un carico.



Nei sistemi DBS, essendo a bassa tensione e generalmente alimentati da singoli alimentatori, questa energia viene accumulata sul BUS DC, in modo specifico sulle capacità della rete. Qualora l'energia da accumulare sia maggiore della capacità di assorbimento del bus DC, la sua tensione aumenterà fino a quando il componente più sensibile a tale sovratensione non segnali un problema.

Il sistema DBS ha una soglia di sovratensione a **55 Volt**.

Il bit 3 della Status Word andrà a valore 1 ed il registro 3008, l'Actual Alarm, indicherà il codice 3 OVERVOLT, secondo la codifica del paragrafo 6. Questo errore è resettabile dall'utente portando il bit 7 della Control Word ad un valore logico alto.

Qualora questo comportamento di verifici costantemente durante la normale ciclica della macchina sarà necessario **dotare il sistema di componenti in grado di gestire il flusso di energia di rigenerazione**.

Le due soluzioni tecniche possibili sono:

- Condensatori

- Resistenza di frenatura

I primi hanno il compito di assorbire l'energia cinetica all'interno del circuito e la rendono a disposizione per l'utilizzo successivo, agendo da batterie. La seconda ha il compito di dissipare in calore la potenza in eccesso.

Assumendo il classico ciclo di lavoro composto da accelerazione, operazione a velocità costante e decelerazione, dobbiamo puntare l'attenzione sulla fase di decelerazione.

Calcolo Energia Cinetica da Dissipare:

$$E_k = \frac{1}{2}(J_m + J_l) \cdot \left(\frac{2\pi N}{60}\right)^2$$

Con J_m l'inerzia del motore, J_l l'inerzia del carico e N il numero di giri del motore in rpm. Conoscendo il tempo della decelerazione T_{dec} dal nostro ciclo, è facile calcolare la potenza da dissipare in frenata.

$$P_{dec} = \frac{E_k}{T_{dec}}$$

Per dimensionare i condensatori per immagazzinare l'energia di frenata la formula da seguire è la seguente

$$E_{DC} = \frac{1}{2}C(V_h^2 - V_l^2)$$

Con C la capacità dei condensatori, V_h il valore massimo raggiungibile dall'alimentatore o dal motore prima di segnalare un allarme di sovratensione e V_l la tensione nominale del bus.

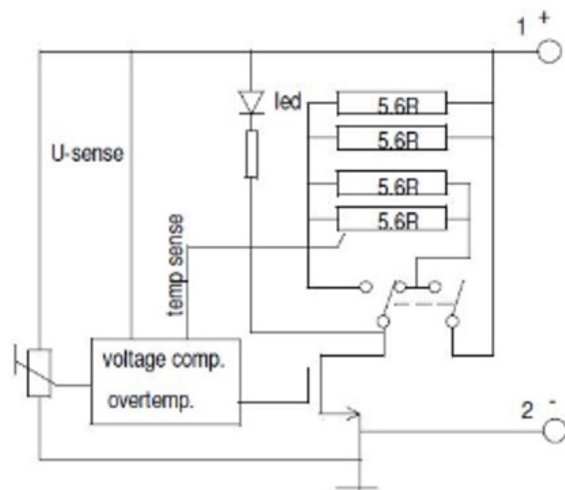
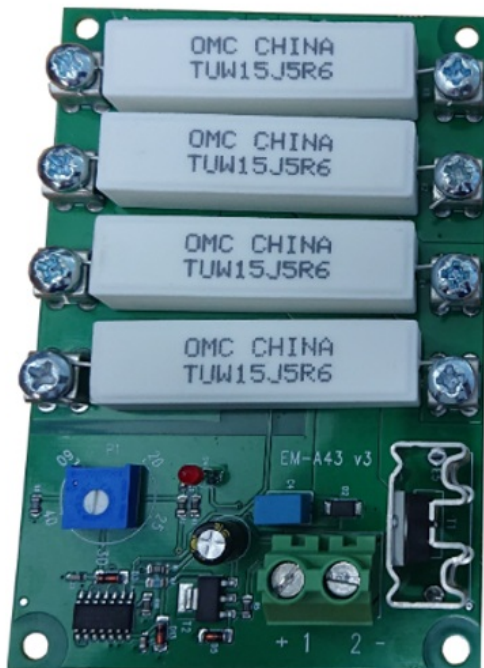
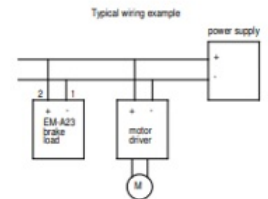
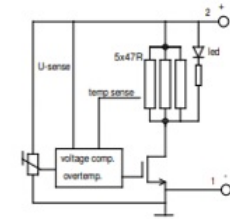
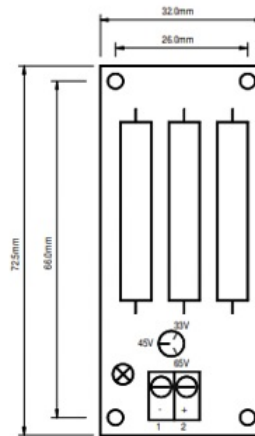
La nostra offerta di accessori per la linea DBS comprende una resistenza di frenatura in tre versioni

SCH108 Per motori a 24V.

SCH109 Per motori a 48V a potenze < 300W.

SCH110 Per motori a 48V per potenze > 300 W

Queste schede permettono di impostare la soglia di intervento alla quale si attivano. Quando la tensione raggiunge la soglia impostata entrano in azione, dissipando l'energia in eccesso sulla resistenza. La scheda prevede una protezione di temperatura integrata.





Mini Motor S.p.a.

Via E.Fermi, 5

42011 Bagnolo in Piano (RE), Italy

Tel. +39 0522 951889

Fax. +39 0522 952610

info@minimotor.com

www.minimotor.com