

# EtherCAT

Feldbus Schnittstelle für S300 / S400 / S600 / S700



**EtherCAT** 

Ausgabe 07/2016  
Originalanleitung

Bewahren Sie das Handbuch als Produktbestandteil  
während der Lebensdauer des Produktes auf.  
Geben Sie das Handbuch an nachfolgende Benutzer  
oder Besitzer des Produktes weiter.

**Bisher erschienene Ausgaben :**

| <b>Ausgabe</b> | <b>Bemerkung</b>  |
|----------------|---|
| 10/2007        | Erstausgabe   |
| 12/2009        | S700 mit EtherCAT onboard, Symbole gem. ANSI Z535.6, Branding, kleinere Korrekturen   |
| 12/2010        | Firmenname neu  |
| 08/2011        | Statusword Bits aktualisiert  |
| 05/2012        | Freies PDO Mapping, diverse Korrekturen   |
| 07/2014        | Korrekturen bei zykl. Soll- und Istwerten, sichere Spannung auf 60V geändert, Warnhinweise  |
| 04/2016        | Tabelle mit Kommandos im Kontrollwort für einen Statuswechse korrigiert, Warnsymbole, sichere Spannung auf 50V geändert, Europäische Richtlinien aktualisiert     |
| 07/2016        | Controlword Bit 15, Statusword Bit 14, Cyclic Setpoint 2308/2355 neu, Cyclic Actual Value 2355/3612/2054/2055/2056 neu, ASCII Kommandos verlinkt ins Produkt.WIKI |

EtherCAT ist ein geschütztes Warenzeichen und patentierte Technologie, lizenziert von Beckhoff Automation GmbH

**Technische Änderungen, die der Verbesserung der Geräte dienen, vorbehalten !**

Alle Rechte vorbehalten. Kein Teil des Werkes darf in irgendeiner Form (Fotokopie, Mikrofilm oder in einem anderen Verfahren) ohne schriftliche Genehmigung der Firma Kollmorgen Europe GmbH reproduziert oder unter Verwendung elektronischer Systeme verarbeitet, vervielfältigt oder verbreitet werden.

---

|          |   |    |
|----------|---|----|
| <b>1</b> | <b>Allgemeine Informationen</b>                           |    |
| 1.1      | Über dieses Handbuch                                      | 5  |
| 1.2      | Zielgruppe  | 5  |
| 1.3      | Hinweise für die Online-Ausgabe (PDF-Format)              | 5  |
| 1.4      | Bestimmungsgemäße Verwendung des EtherCAT Interfaces      | 6  |
| 1.5      | Verwendete Symbole  | 6  |
| 1.6      | Verwendete Kürzel   | 7  |
| <b>2</b> | <b>Installation / Inbetriebnahme</b>                      |    |
| 2.1      | Montage, Installation                                     | 8  |
| 2.1.1    | Einbau der Erweiterungskarte (S300, S600)                 | 9  |
| 2.1.1.1  | Frontansicht  | 9  |
| 2.1.1.2  | Leuchtdioden  | 9  |
| 2.1.2    | Anschlusstechnik  | 9  |
| 2.1.3    | Anschlussbild   | 9  |
| 2.2      | Inbetriebnahme  | 10 |
| 2.2.1    | Leitfaden zur Inbetriebnahme                              | 10 |
| 2.2.2    | Inbetriebnahmesoftware für S300 und S700                  | 10 |
| 2.2.3    | EtherCAT Inbetriebnahme                                   | 11 |
| <b>3</b> | <b>EtherCAT</b>   |    |
| 3.1      | Slave Register  | 14 |
| 3.2      | AL Event (Interrupt Event) und Interrupt-Freigabe         | 15 |
| 3.2.1    | Interrupt Freigabe Register (Adresse 0x0204:0x0205)       | 15 |
| 3.2.2    | AL Event (Adresse 0x0220:0x0221)                          | 15 |
| 3.3      | Phasenhochlauf  | 16 |
| 3.3.1    | AL Control (Adresse 0x0120:0x0121)                        | 16 |
| 3.3.2    | AL Status (Adresse 0x0130:0x0131)                         | 16 |
| 3.3.3    | AL Status Code (Adresse 0x0134:0x0135)                    | 16 |
| 3.3.4    | EtherCAT Kommunikationsphasen                             | 17 |
| 3.4      | CANopen over EtherCAT (CoE) Zustandsmaschine              | 18 |
| 3.4.1    | Beschreibung der Zustände                                 | 18 |
| 3.4.2    | Kommandos im Kontrollwort                                 | 19 |
| 3.4.3    | Bits der Statusmaschine (Statuswort)                      | 20 |
| 3.5      | Festes PDO Mapping  | 21 |
| 3.6      | Freies PDO Mapping (nur S300/S700)                        | 23 |
| 3.6.1    | Beispiel: Freies PDO Mapping                              | 24 |
| 3.7      | Verfügbare zyklische Soll- und Istwerte                   | 27 |
| 3.7.1    | Verfügbare zyklische Sollwerte                            | 27 |
| 3.7.2    | Verfügbare zyklische Istwerte                             | 30 |
| 3.8      | Implementierte Betriebsarten                              | 33 |
| 3.9      | Einstellung der EtherCAT-Zykluszeit                       | 33 |
| 3.10     | Empfohlene Zykluszeiten in Abhängigkeit der Betriebsarten | 33 |
| 3.11     | Synchronisation in Abhängigkeit der Zykluszeit            | 33 |
| 3.12     | Latchsteuerwort und Latchstatuswort                       | 34 |
| 3.13     | Mailbox Handling  | 35 |
| 3.13.1   | Mailbox Output  | 36 |
| 3.13.2   | Mail Input  | 37 |
| 3.13.3   | Beispiel eines Mailbox-Zugriffes                          | 38 |
| <b>4</b> | <b>Anhang</b>   |    |
| 4.1      | Index   | 39 |

Diese Seite wurde bewusst leer gelassen.

# 1 Allgemeine Informationen

## 1.1 Über dieses Handbuch

Dieses Handbuch beschreibt Montage, Installation und Inbetriebnahme der Erweiterungskarte EtherCAT für Servoverstärker der Serien SERVOSTAR 300 (kurz S300), SERVOSTAR 400 (kurz S400), SERVOSTAR 600 (kurz S600) und S700 sowie eine Referenz der von diesen Servoverstärkern unterstützten Kommandos.

### **SERVOSTAR 300-EC und SERVOSTAR 600-EC:**

Die Erweiterungskarte -EtherCAT- stellt diesen Servoverstärkern ein EtherCAT Interface zur Verfügung. In der Betriebsanleitung wird die Karte und ihre nachträgliche Montage beschrieben.

### **SERVOSTAR 400-EC und S700 :**

Im SERVOSTAR 400-EtherCAT ist die EtherCAT Funktionalität bereits eingebaut. Der Servoverstärker S700 besitzt eine onboard EtherNet Schnittstelle, die in der Standardversion für das EtherCAT Protokoll konfiguriert wurde.

Dieses Handbuch ist Bestandteil der Gesamtdokumentation der digitalen Servoverstärker. Installation und Inbetriebnahme der Servoverstärker, sowie alle Standardfunktionen werden in der zugehörigen Betriebsanleitung beschrieben.

### **Sonstige Bestandteile der Gesamtdokumentation der digitalen Servoverstärker-Familien:**

| <u>Titel</u>                           | <u>Herausgeber</u> |
|--|--------------------|
| Betriebsanleitung                      | Kollmorgen         |
| Online-Hilfe mit ASCII Objekt Referenz | Kollmorgen         |

## 1.2 Zielgruppe

Dieses Handbuch richtet sich mit folgenden Anforderungen an Fachpersonal:

|                 |  |
|-----------------|--|
| Transport:      | nur durch Personal mit Kenntnissen in der Behandlung elektrostatisch gefährdeter Bauelemente         |
| Auspacken:      | nur durch Fachleute mit elektrotechnischer Ausbildung  |
| Installation:   | nur durch Fachleute mit elektrotechnischer Ausbildung  |
| Inbetriebnahme: | nur durch Fachleute mit weitreichenden Kenntnissen in den Bereichen Elektrotechnik / Antriebstechnik |
| Programmierung: | Softwareentwickler, EtherCAT Projektoren   |

Das Fachpersonal muss IEC 60364 / 60664 und nationale Unfallverhütungsvorschriften beachten.



### **Nur geschultes Personal!**

Während des Betriebes der Geräte besteht die Gefahr von Tod oder schweren gesundheitlichen oder materiellen Schäden.

- Der Betreiber muss sicherstellen, dass die Sicherheitshinweise in diesem Handbuch beachtet werden.
- Der Betreiber muss sicherstellen, dass alle mit Arbeiten am Servoverstärker betrauten Personen die Betriebsanleitung gelesen und verstanden haben.

Wir bieten auf Anfrage Schulungs- und Einarbeitungskurse an.

## 1.3 Hinweise für die Online-Ausgabe (PDF-Format)

**Lesezeichen:** Inhaltsverzeichnis und Index sind aktive Lesezeichen.

**Inhaltsverzeichnis und Index im Text:** Die Zeilen sind aktive Querverweise. Klicken Sie auf die gewünschte Zeile und die entsprechende Seite wird angezeigt.

**Seitenzahlen im Text:** Seitenzahlen/Kapitelzahlen bei Querverweisen sind aktiv. Klicken Sie auf die Seitenzahl/Kapitelzahl um zum angegebenen Ziel zu gelangen.

## 1.4 Bestimmungsgemäße Verwendung des EtherCAT Interfaces

Beachten Sie die Kapitel "Bestimmungsgemäße Verwendung" und "Nicht bestimmungsgemäße Verwendung" in der Betriebsanleitung des Servoverstärkers.



Das EtherCAT Interface dient allein dem Anschluss des Servoverstärkers an einen Master mit EtherCAT Anbindung.

Die Servoverstärker werden als Komponenten in elektrischen Anlagen oder Maschinen eingebaut und dürfen nur als integrierte Komponenten der Anlage in Betrieb genommen werden.

### INFO

Wir garantieren nur bei Verwendung der von uns genannten Komponenten und Einhaltung der Installationsvorschriften die Konformität der Servoverstärker zu den in der EU Konfirmätsklärung genannten europäischen Richtlinien.

## 1.5 Verwendete Symbole

|   |  |
|---|--|
|  <b>GEFAHR</b>   | Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zum Tode oder zu schweren, irreversiblen Verletzungen führen wird.         |
|  <b>WARNUNG</b>  | Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zum Tode oder zu schweren, irreversiblen Verletzungen führen kann.         |
|  <b>VORSICHT</b> | Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zu leichten Verletzungen führen kann.                                      |
| <b>ACHTUNG</b>  | Dies ist kein Sicherheitssymbol. Dieses Symbol weist auf eine Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zu Beschädigung von Sachen führen kann. |
| <b>INFO</b>   | Dies ist kein Sicherheitssymbol. Dieses Symbol weist auf wichtige Informationen hin.   |
|                | Warnung vor einer Gefahr (allgemein). Die Art der Gefahr wird durch den nebenstehenden Warntext spezifiziert.  |
|                | Warnung vor Gefahr durch elektrische Spannung und deren Wirkung.   |
|                | Warnung vor Gefahr durch automatischen Anlauf.   |

## 1.6 Verwendete Kürzel

| Abkürzung       | Bedeutung   |
|-----------------|---|
| AL              | Application Layer: Das direkt von den Prozessinstanzen verwendete Protokoll.  |
| Cat             | Kategorie - Klassifizierung der auch für Ethernet-Kommunikation verwendeten Kabel. EtherCAT-Kabel müssen mindestens in Kategorie 5 klassifiziert sein.  |
| DC              | Distributed Clocks Mechanism (Distributed-Clock-Verfahren) zur Synchronisation von EtherCAT-Slaves und -Master  |
| DL              | Data Link, auch Layer 2. EtherCAT verwendet nach IEEE 802.3 genormte Ethernet-Kommunikation.  |
| EtherCAT (ECAT) | RT-Standard für industrielle Ethernet Control Automation Technology   |
| FPGA            | Field Programmable Gate Array (vor Ort modifizierbarer Logikbaustein)   |
| FTP             | File Transfer Protocol  |
| HW              | Hardware  |
| ICMP            | Internet Control Message Protocol: Protokoll zum Anzeigen von IP-Fehlern.   |
| IEC             | International Electrotechnical Commission (Internationale elektrotechnische Organisation): Internationales Normierungsgremium   |
| IEEE            | Institute of Electrical and Electronics Engineers, Inc.   |
| ISO/OSI Model   | ISO Open Systems Interconnection Basic Reference Model (ISO 7498) (ISO-OSI-Schichtenmodell): Beschreibt die Unterteilung der Kommunikation in sieben Schichten.   |
| LLDP            | Lower Layer Discovery Protocol  |
| MAC             | Media Access Control (Medienzugriffskontrolle)  |
| MII             | Media Independent Interface (mediunabhängige Schnittstelle): Standard-schnittstelle zwischen Ethernet Controller und den Routern.   |
| MDI             | Medienabhängige Schnittstelle: Signalübertragung über Pins.   |
| MDI-X           | Medienabhängige Schnittstelle (Crossover): gekreuzte Verdrahtung.   |
| OSI             | Open System Interconnect  |
| OUI             | Organizationally Unique Identifier - die ersten 3 Bits einer Ethernet-Adresse. Diese werden Unternehmen oder Organisationen zugewiesen und können auch für Protocol Identifier (z. B. LLDP) verwendet werden. |
| PDI             | Physical Device Interface: Ein Satz physischer Elemente, die den prozessseitigen Zugriff ermöglichen.   |
| PDO             | Process Data Object   |
| PDU             | Protocol Data Unit: Enthält Protokollinformationen von einer Protokollinstanz über transparenten Daten an eine untergeordnete Schicht.  |
| Ping            | Programm zur Überprüfung der Erreichbarkeit des Partnergeräts   |
| PHY             | Physische Schnittstelle, Datenwandlung in elektrische oder optische Signale.  |
| PLL             | Phase Locked Loop (phasengekoppelter Regelkreis)  |
| PTP             | Precision Time Protocol gemäß IEEE 1588   |
| RSTP            | Rapid Spanning Tree Protocol  |
| RT              | Echtzeit, im Ethernet Controller ohne zusätzliche Unterstützung möglich.  |
| RT Frames       | EtherCAT-Übertragungen mit EtherType 0x88A4.  |
| RX              | Receive (Empfangen)   |
| RXPDO           | Receive PDO (PDO empfangen)   |
| S300            | SERVOSTAR 300   |
| S400            | SERVOSTAR 400   |
| S600            | SERVOSTAR 600   |
| SNMP            | Simple Network Management Protocol  |
| SPI             | Serial Peripheral Interface   |
| Src Addr        | Source Address (Quelladresse): Quelladresse einer Übertragung.  |
| STP             | Shielded Twisted Pair   |
| TCP             | Transmission Control Protocol   |
| TX              | Transmit (Senden)   |
| TXPDO           | Transmit PDO (PDO senden)   |
| UDP             | User Datagram Protocol: Unsicheres Multicast-/Broadcast-Protokoll.  |
| UTP             | Unshielded Twisted Pair   |
| XML             | Extensible Markup Language (Erweiterbare Auszeichnungssprache)  |
| XML Parser      | Programm zum Prüfen von XML-Strukturen.   |
| ZA ECAT         | Zugriffsart EtherCAT  |
| ZA Drive        | Zugriffsart Verstärker  |

## 2 Installation / Inbetriebnahme

### 2.1 Montage, Installation



#### ! WARNUNG

##### Hohe Spannungen bis 900 V!

Lebensgefahr durch elektrischen Schlag. Restladungen in den Kondensatoren können auch mehrere Minuten nach Abschalten der Netzspannung gefährliche Werte aufweisen. Steuer- und Leistungsanschlüsse können Spannung führen, auch wenn sich der Motor nicht dreht.

- Installieren und verdrahten Sie die Geräte immer in spannungsfreiem Zustand.
- Sorgen Sie für eine sichere Freischaltung des Schaltschranks (Sperrschleibe, Warnschilder etc.). Erst bei der Inbetriebnahme werden die einzelnen Spannungen eingeschaltet.
- Messen Sie die Spannung im Zwischenkreis und warten Sie, bis die Spannung unter 50V abgesunken ist.



#### ! VORSICHT

##### Automatischer Anlauf!

Es besteht die Gefahr von tödlichen oder schweren Verletzungen für Personen, die in der Maschine arbeiten. Antriebe mit Servoverstärkern in Netzwerken sind fernbediente Maschinen. Sie können sich jederzeit ohne vorherige Ankündigung in Bewegung setzen.

- Stellen Sie durch entsprechende Schutzmaßnahmen sicher, dass ein ungewolltes Anlaufen der Maschine nicht zu Gefahrensituationen für Mensch und Maschine führen kann.
- Der Anwender ist dafür verantwortlich, dass bei Ausfall des Servoverstärkers der Antrieb in einen funktional sicheren Zustand geführt wird, z.B. mit einer sicheren mechanischen Bremse.
- Softwareendschalter ersetzen nicht die Hardwareendschalter der Maschine.

#### ACHTUNG

Installieren Sie den Servoverstärker wie in der Betriebsanleitung beschrieben. Die Verdrahtung des analogen Sollwerteingangs und des Positionsinterfaces entfallen.

#### INFO

Bedingt durch die interne Darstellung der Lageregler-Parameter kann der Lageregler nur betrieben werden, wenn die Enddrehzahl des Antriebs folgende Werte nicht überschreitet:

rotatorisch

Sinus<sup>2</sup>-förmiges Geschwindigkeitsprofil: max. 7500 U/min

Trapez-förmiges Geschwindigkeitsprofil: max. 12000 U/min

linear

Sinus<sup>2</sup>-förmiges Geschwindigkeitsprofil: max. 4 m/s

Trapez-förmiges Geschwindigkeitsprofil: max. 6,25 m/s

#### INFO

Alle Angaben über Auflösung, Schrittweite, Positioniergenauigkeit etc. beziehen sich auf rechnerische Werte. Nichtlinearitäten in der Mechanik (Spiel, Elastizität etc.) sind nicht berücksichtigt. Wenn die Enddrehzahl des Motors verändert werden muss, müssen alle vorher eingegebenen Lageregelungs- und Fahrsatzparameter angepasst werden.



2.1.1 Einbau der Erweiterungskarte (S300, S600)

Einbau der EtherCAT-Erweiterungskarte in den Servoverstärker:

**INFO**

- Entfernen Sie die Abdeckung des Optionsschachtes (siehe Betriebsanleitung).
- Achten Sie darauf, dass keine Kleinteile (Schrauben o.ä.) in den Optionsschacht fallen.
- Schieben Sie die Erweiterungskarte ohne sie zu verkanten in die Führungsschienen.
- Drücken Sie die Erweiterungskarte fest in den Schacht, bis die Frontabdeckung auf den Befestigungslaschen aufliegt (gewährleistet sicheren Kontakt der Steckverbindung).
- Drehen Sie die Schrauben der Frontabdeckung in die Gewinde

2.1.1.1 Frontansicht



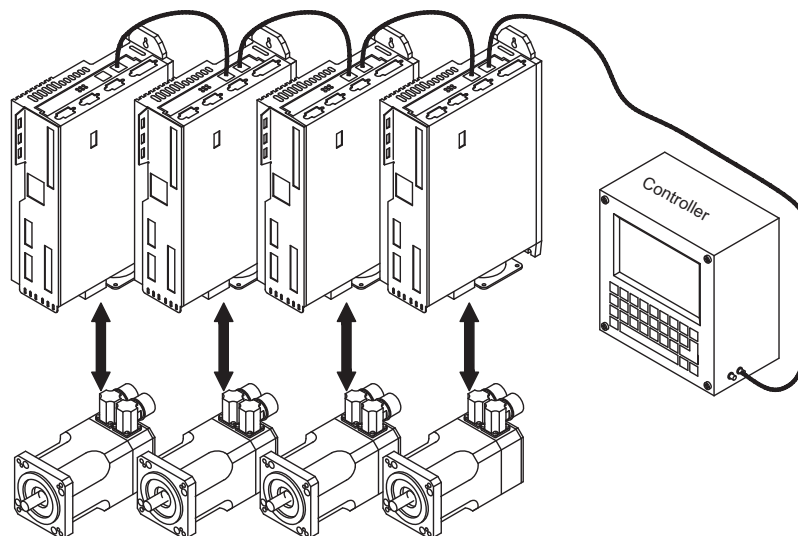
2.1.1.2 Leuchtdioden

| LED            | Funktion   |
|----------------|--|
| <b>ERROR</b>   | flackert = Boot Fehler<br>blinkt ständig = Allgemeiner Konfigurationsfehler<br>blinkt einmal = Unerlaubter Statuswechsel<br>blinkt zweimal = Watchdog Timeout<br>aus = kein aktueller Fehler |
| <b>RUN</b>     | an = Gerät hat Status OPERATIONAL<br>blinkt ständig = Gerät hat Status PRE-OPERATIONAL<br>blinkt einmal = Gerät hat Status SAFE-OPERATIONAL<br>aus = Gerät hat Status INIT                   |
| <b>ACT IN</b>  | an = Verbunden, aber nicht aktiv an X20A (in)<br>flackert = Verbunden und aktiv an X20A (in)<br>aus = nicht verbunden an X20A (in)   |
| <b>ACT OUT</b> | an = Verbunden, aber nicht aktiv an X20B (out)<br>flackert = Verbunden und aktiv an X20B (out)<br>aus = nicht verbunden an X20B (out)  |

2.1.2 Anschlusstechnik

Anschluss an das EtherCAT Netzwerk über RJ-45 Stecker (IN und OUT Schnittstellen).

2.1.3 Anschlussbild



## 2.2 Inbetriebnahme

### 2.2.1 Leitfaden zur Inbetriebnahme

**ACHTUNG**

Nur Fachpersonal mit fundierten Kenntnissen in Regelungstechnik und Antriebstechnik darf den Servoverstärker in Betrieb nehmen.

**Montage / Installation prüfen**

Prüfen Sie, ob alle Sicherheitshinweise in der Betriebsanleitung des Servoverstärkers und im vorliegenden Handbuch beachtet und umgesetzt wurden.

**PC anschließen, Inbetriebnahmesoftware starten**

Zum Parametrieren des Servoverstärkers verwenden Sie die Inbetriebnahmesoftware.



**VORSICHT: Automatischer Anlauf!** Es besteht die Gefahr von tödlichen oder schweren Verletzungen für Personen, die in der Maschine arbeiten. Während der Inbetriebnahme ist nicht auszuschließen, dass der Antrieb ungeplant eine Bewegung durchführt. Stellen Sie sicher, dass auch bei ungewollter Bewegung des Antriebs keine Gefährdung von Personen oder Sachen eintreten kann. Die Maßnahmen, die Sie dazu in Ihrer Anwendung treffen müssen, ergeben sich aus der Risikobeurteilung der Anwendung.

**Grundfunktionen in Betrieb nehmen**

Nehmen Sie nun die Grundfunktionen des Servoverstärkers in Betrieb und optimieren Sie Strom-, Drehzahl- und Lageregler. Dieser Teil der Inbetriebnahme ist in der Onlinehilfe der Inbetriebnahmesoftware genauer beschrieben.

**Parameter speichern**

Speichern Sie die Parameter nach erfolgter Optimierung im Servoverstärker.

### 2.2.2 Inbetriebnahmesoftware für S300 und S700

|  |   |
|--|---|
| <p><b>EtherCAT Kommunikations-Status</b></p> <p>AL - Kontrollwort<br/> <input type="text" value="0000"/></p> <p>AL - Statuswort<br/> <input type="text" value="0000"/></p> | <p><b>Spezielle Einstellungen</b></p> <p><input type="checkbox"/> Ausführung von COLDSTART in AL-Boot State</p> <p><input type="checkbox"/> keine Synchronisationsüberwachung</p> <p><input type="checkbox"/> Keine IRQ-Ausfallüberwachung</p> <p><input type="checkbox"/> Keine CLRFAULT-Auführung bei schwerwiegenden Fehlern</p> |
| <p><b>EtherCAT zyklisches Mapping</b></p> <p>Sollwert-Mapping<br/> <input type="text" value="0000"/></p> <p>Istwert-Mapping<br/> <input type="text" value="0000"/></p>     | <p>EtherCAT Zykluszeit<br/> <input type="text" value="4"/> x 250 µs</p>   |
| <p><b>CAN over EtherCAT Status-Maschine</b></p> <p>Kontrollwort<br/> <input type="text" value="0000"/></p> <p>Statuswort<br/> <input type="text" value="0000"/></p>        |   |

### 2.2.3 EtherCAT Inbetriebnahme

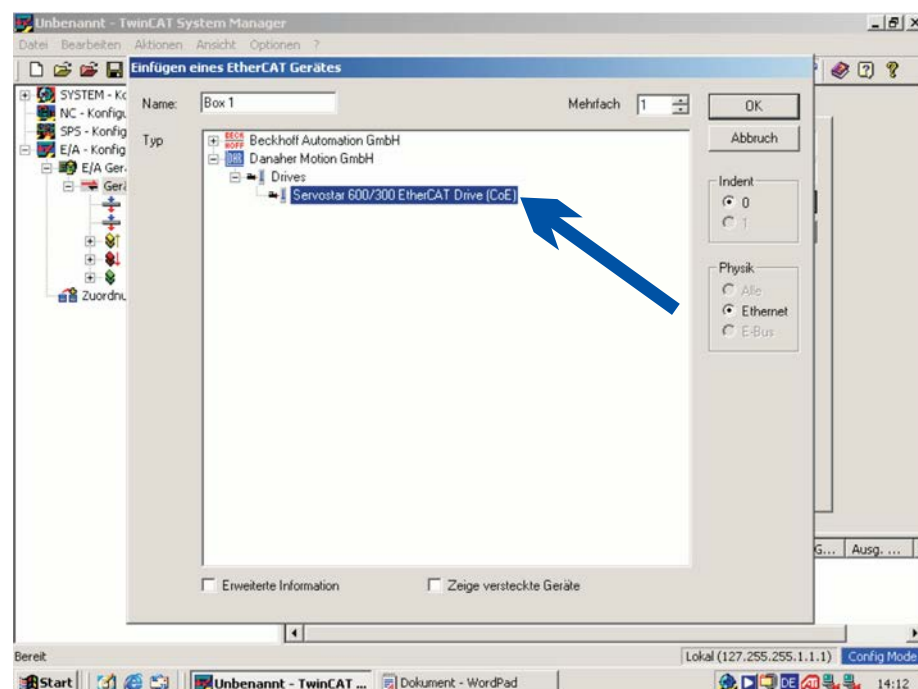
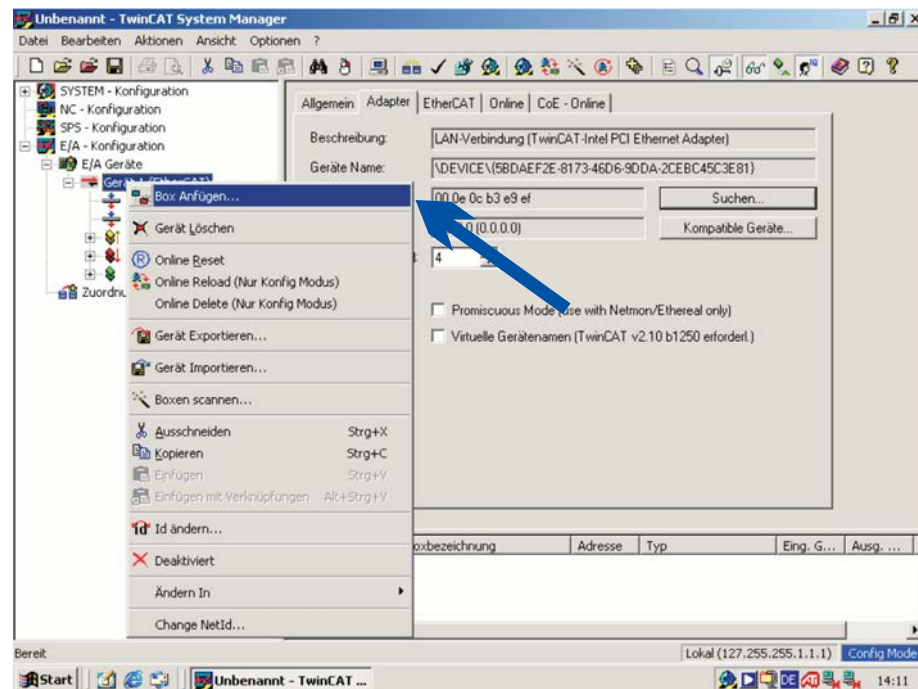
Voraussetzungen für dieses Inbetriebnahme-Beispiel:

- Erfolgreich konfigurierte EtherCAT Karte im Master
- TwinCAT Software von Beckhoff (**im NC-Modus installiert**)
- XML Beschreibung des Servoverstärkers (die XML-Datei auf der CDROM bzw. auf der Kollmorgen Internetseite)

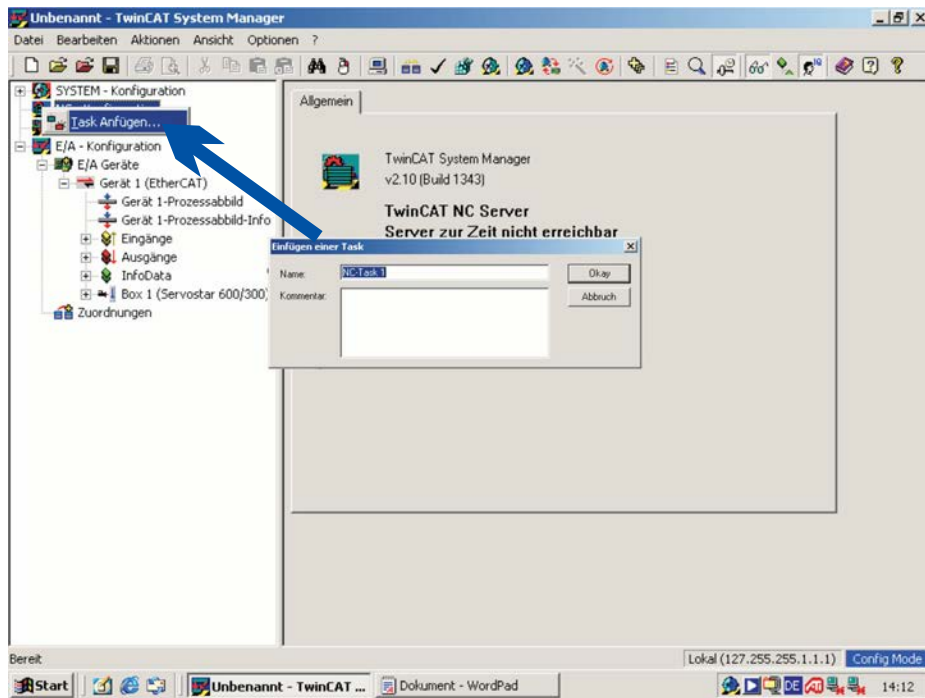
Kopieren Sie die XML-Beschreibung des Servoverstärkers in das TwinCAT System (üblicherweise in den Ordner C:\TwinCAT\IO\EtherCAT) und starten Sie das TwinCAT System neu. TwinCAT bietet Ihnen nun die Kollmorgen Servoverstärker, die EtherCAT unterstützen, zur Auswahl an.

Fahren Sie mit folgenden Schritten fort:

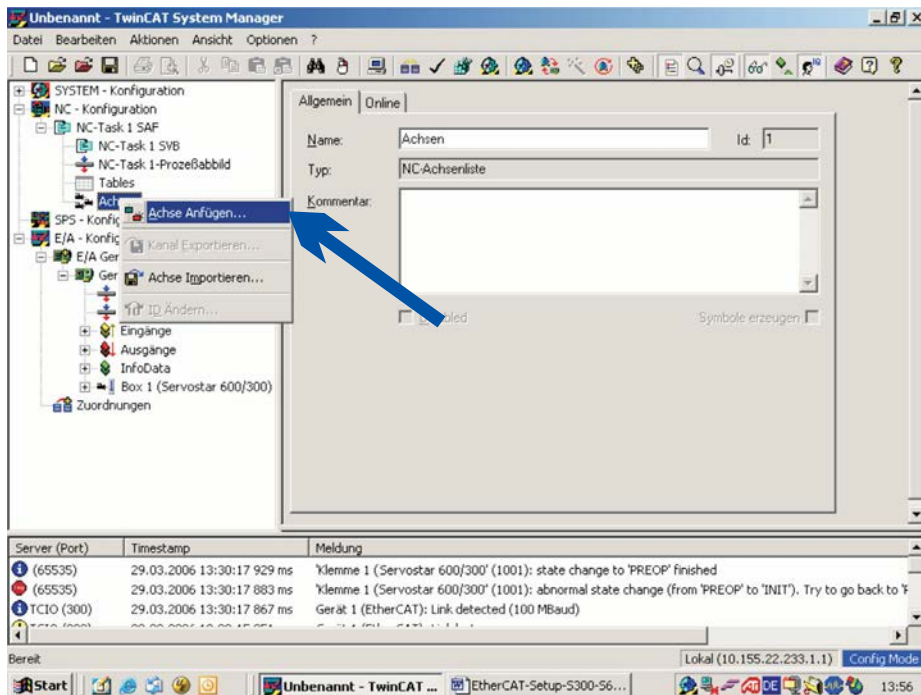
#### 1. Mit rechter Maustaste auf E/A Geräte klicken, eine neue Box anfügen und den Servoverstärker auswählen



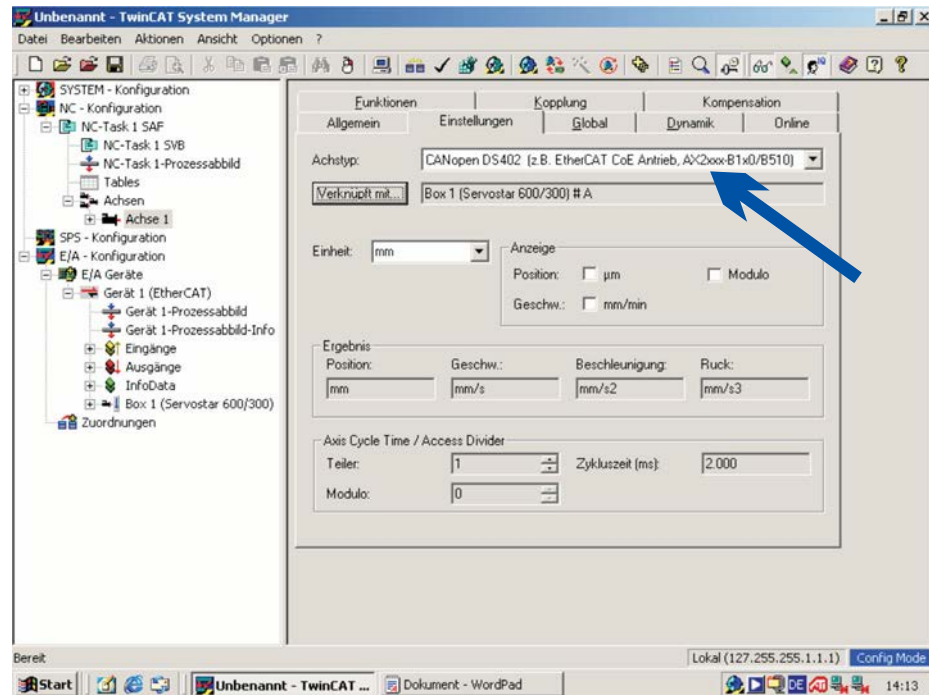
2. Einfügen einer NC-Task



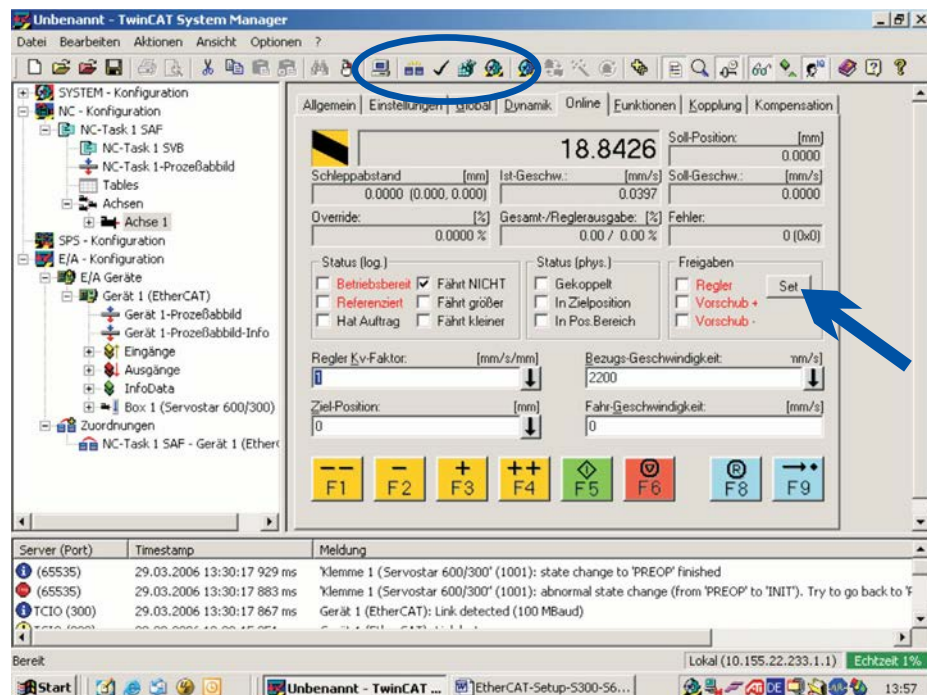
3. Einfügen einer Achse in die NC-Task



#### 4. Auswahl des Achstyps und der Achse



#### 5. Erstellen, Prüfen, Aktivieren und Starten der Konfiguration



#### Achse freigeben (Enable):

Auf Schaltfläche "Set" klicken (siehe Pfeil, Leistungsspannung des Servoverstärker muss vorhanden sein, Enable-Signal muss am Verstärker anliegen, Motor&Feedback müssen konfiguriert sein).

#### Achse verfahren:

Auf Schaltflächen "F1"..."F4" klicken.

### 3 EtherCAT

#### 3.1 Slave Register

Die folgende Tabelle zeigt die Adressen einzelner Register im FPGA-Speicher. Die Daten liegen im little-endian Format vor, das 'least significant byte' befindet sich auf der unteren Adresse. Eine detaillierte Beschreibung aller Register und FPGA-Speicherstellen kann der „EtherCAT Slave Controller“ Beschreibung der EtherCAT Nutzerorganisation ([www.ethercat.org](http://www.ethercat.org)) entnommen werden.

| Adresse | Länge (Byte) | Beschreibung  | ZA ECAT* | ZA Drive* |
|---------|--------------|---|----------|-----------|
| 0x0120  | 2            | AL Control  | r/w      | r/-       |
| 0x0130  | 2            | AL Status   | r/-      | r/w       |
| 0x0134  | 2            | AL Status Code  | r/-      | r/w       |
| 0x0204  | 2            | Interrupt Freigabe Register                               | r/-      | r/w       |
| 0x0220  | 2            | AL Event (IRQ Event)                                      | r/w      | r/-       |
| 0x0800  | 8            | Sync Manager 0 (Mail Out Steuer-Register)                 | r/w      | r/-       |
| 0x0808  | 8            | Sync Manager 1 (Mail In Steuer-Register)                  | r/w      | r/-       |
| 0x0810  | 8            | Sync Manager 2 (Prozessdaten Output Steuer-Register)      | r/w      | r/-       |
| 0x0818  | 8            | Sync Manager 3 (Prozessdaten Input Steuer-Register)       | r/w      | r/-       |
| 0x0820  | 8            | Sync Manager 4  | r/w      | r/-       |
| 0x0828  | 8            | Sync Manager 5  | r/w      | r/-       |
| 0x0830  | 8            | Sync Manager 6  | r/w      | r/-       |
| 0x0838  | 8            | Sync Manager 7  | r/w      | r/-       |
| 0x0840  | 8            | Sync Manager 8  | r/w      | r/-       |
| 0x1100  | 64           | ProOut Buffer (Prozessdaten Output, Sollwerte ECAT)       | r/w      | r/-       |
| 0x1140  | 72           | ProIn (Prozessdaten Input, Istwerte der ECAT)             | r/-      | r/w       |
| 0x1800  | 512          | Mail Out Buffer (Objekt Kanal Buffer der ECAT)            | r/w      | r/-       |
| 0x1C00  | 512          | Mail In Buffer (Objekt Kanal Buffer des Servoverstärkers) | r/-      | r/w       |

\* ZA ECAT = Zugriffsart EtherCAT  
 ZA Drive = Zugriffsart Verstärker



### 3.2 AL Event (Interrupt Event) und Interrupt-Freigabe

Die Kommunikation zwischen Antrieb und EtherCAT FPGA erfolgt komplett interrupt-gesteuert. Verantwortlich für die Interrupt Funktionalität der EtherCAT-Schnittstelle ist das Interrupt Freigabe Register und das AL Event Register.

Mit einer 1 im entsprechenden Bit des Interrupt Freigabe Register aktiviert der Servoverstärker die einzelnen Events der EtherCAT-Schnittstelle, mit einer 0 werden die Events deaktiviert.

#### 3.2.1 Interrupt Freigabe Register (Adresse 0x0204:0x0205)

| Parameter            | Adresse | Bit   | ZA Drive | ZA ECAT | Beschreibung  |
|----------------------|---------|-------|----------|---------|---|
| AL Control Event     | 0x204   | 0     | r/w      | r       | Aktivieren des AL Control Events für den Phasenhochlauf                                 |
| -                    | 0x204   | 1     | r/w      | r       | Reserviert  |
| DC Distributed Clock | 0x204   | 2     | r/w      | r       | Aktivieren des Distributed Clock (DC) Interrupts für die komplette Kommunikation        |
| -                    | 0x204   | 3...7 | r/w      | r       | Reserviert  |
| Mail Out Event       | 0x205   | 0     | r/w      | r       | Aktivieren des Mailbox Output Events (SDO, Sync Manager 0) für den Objekt-Kanal.        |
| Mail In Event        | 0x205   | 1     | r/w      | r       | Aktivieren des Mailbox Input Events (SDO, Sync Manager 1) für den Objekt-Kanal.         |
| Pro Out Event        | 0x205   | 2     | r/w      | r       | Aktivieren des Prozessdaten Output Events (PDO, zyklische Sollwerte der Karte)          |
| Pro In Event         | 0x205   | 3     | r/w      | r       | Aktivieren des Prozessdaten Input Events (PDO, zyklische Istwerte des Servoverstärkers) |
| -                    | 0x205   | 4...7 | r/w      | r       | Reserviert  |

Mit einer 1 im entsprechenden Bit des AL Event Register signalisiert die EtherCAT-Schnittstelle dem Servoverstärker in der Interrupt-Routine, welches Event vom Servoverstärker bearbeitet werden soll.

#### 3.2.2 AL Event (Adresse 0x0220:0x0221)

| Parameter                              | Adresse | Bit   | ZA Drive | ZA ECAT | Beschreibung  |
|--|---------|-------|----------|---------|---|
| AL Control Event                       | 0x220   | 0     | r        | r/w     | Bearbeiten des AL Control Events für den Phasenhochlauf.                                |
| Sync Manager Watchdog Event            | 0x220   | 1     | r        | r/w     | Bearbeiten eines Sync Manager Watchdog Events.  |
| Distributed Clock (DC) Event           | 0x220   | 2     | r        | r/w     | Bearbeiten eines Distributed Clock (DC) Events.   |
| -                                      | 0x220   | 3...7 | r        | r/w     | Reserviert  |
| Sync Manager 0 Event                   | 0x221   | 0     | r        | r/w     | Aktivieren des Mailbox Output Events (SDO, Sync Manager 0) für den Objekt-Kanal.        |
| Sync Manager 1 Event                   | 0x221   | 1     | r        | r/w     | Aktivieren des Mailbox Input Events (SDO, Sync Manager 1) für den Objekt-Kanal.         |
| Sync Manager 2 Event                   | 0x201   | 2     | r        | r/w     | Aktivieren des Prozessdaten Output Events (PDO, zyklische Sollwerte der Karte)          |
| Sync Manager 3 Event                   | 0x201   | 3     | r        | r/w     | Aktivieren der Prozessdaten Input Events (PDO, zyklische Istwerte des Servoverstärkers) |
| Sync Manager 4 – Sync Manager 7 Event  | 0x221   | 4...7 | r        | r/w     | Reserviert  |
| Sync Manager 8 – Sync Manager 15 Event | 0x222   | 0...7 | r        | r/w     | Reserviert  |

### 3.3 Phasenhochlauf

Verantwortlich für den Kommunikations-Phasenhochlauf (wird auch EtherCAT-Statuswechsel genannt) und die Anzeige des aktuellen Status sowie eventueller Fehlermeldungen sind die Register AL Control, AL Status und AL Status Code. Jeder Transitions-Aufforderung der EtherCAT-Schnittstelle durch das AL Control Register und jedem AL Control Events (Interrupts) folgt der Servoverstärker mit dem AL Status Register. Eventuelle Fehlermeldungen hierbei werden in dem AL Status Code Register angezeigt.

#### 3.3.1 AL Control (Adresse 0x0120:0x0121)

| Parameter        | Adresse | Bit    | ZA Drive | ZA ECAT | Beschreibung  |
|------------------|---------|--------|----------|---------|---|
| Status           | 0x120   | 3...0  | R        | w       | 0x01: Init Request<br>0x02: PreOperational Request<br>0x03: Bootstrap Mode Request<br>0x04: Safe Operational Request<br>0x08: Operational Request |
| Quittierung      | 0x120   | 4      | R        | w       | 0x00: keine Fehlerquittierung<br>0x01: Fehlerquittierung bei pos. Flanke  |
| Reserviert       | 0x120   | 7...5  | R        | w       | -   |
| Appl. spezifisch | 0x120   | 15...8 | R        | w       | -   |

#### 3.3.2 AL Status (Adresse 0x0130:0x0131)

| Parameter        | Adresse | Bit    | ZA Drive | ZA ECAT | Beschreibung  |
|------------------|---------|--------|----------|---------|---|
| Status           | 0x130   | 3...0  | w        | r       | 0x01: Init<br>0x02: PreOperational<br>0x03: Bootstrap Mode<br>0x04: Safe Operational<br>0x08: Operational |
| Statuswechsel    | 0x130   | 4      | w        | r       | 0x00: Bestätigung beim Statuswechsel<br>0x01: Fehler beim Statuswechsel z.B. bei unzulässiger Transition. |
| Reserviert       | 0x130   | 7...5  | w        | r       | -   |
| Appl. spezifisch | 0x130   | 15...8 | w        | r       | -   |

#### 3.3.3 AL Status Code (Adresse 0x0134:0x0135)

| Parameter | Adresse | Bit   | ZA Drive | ZA ECAT | Beschreibung        |
|-----------|---------|-------|----------|---------|---------------------|
| Status    | 0x134   | 7...0 | w        | r       | Siehe Tabelle unten |
| Status    | 0x135   | 7...0 | w        | r       | Siehe Tabelle unten |

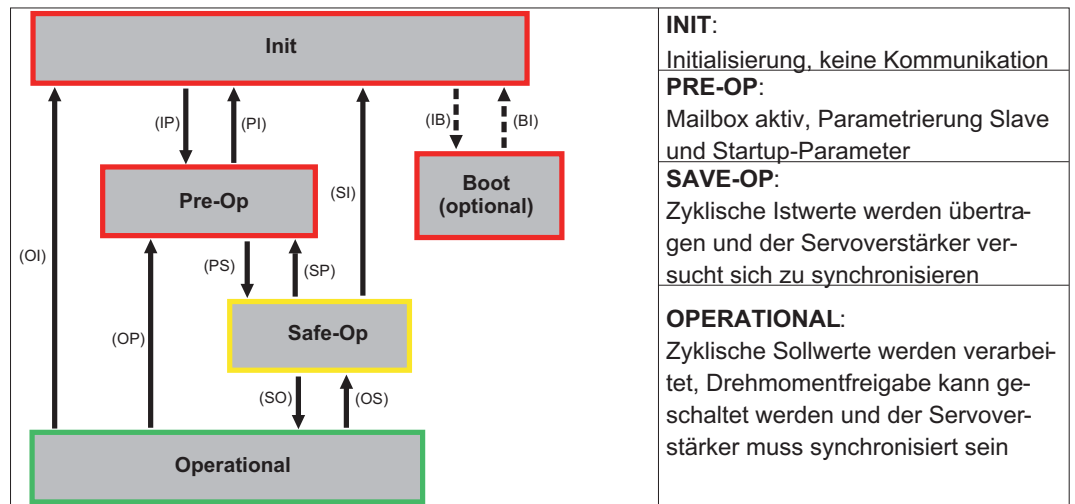
| Code   | Beschreibung                                      | Aktueller Status (Statuswechsel)                  | Resultierender Status |
|--------|---|---|-----------------------|
| 0x0000 | Kein Fehler                                       | Alle  | Aktueller Status      |
| 0x0011 | Fehlerhafte Statuswechsel-Anforderung             | I -> S, I -> O, P -> O,<br>O -> B, S -> B, P -> B | Aktueller Status + E  |
| 0x0017 | Fehlerhafte Synchronisationsmanager Konfiguration | P -> S, S -> O                                    | Aktueller Status + E  |
| 0x001A | Synchronisierungsfehler                           | O, S -> O   | S + E                 |

Andere Codes werden nicht unterstützt.



3.3.4

EtherCAT Kommunikationsphasen



**INIT:**  
Initialisierung, keine Kommunikation

**PRE-OP:**  
Mailbox aktiv, Parametrierung Slave und Startup-Parameter

**SAVE-OP:**  
Zyklische Istwerte werden übertragen und der Servoverstärker versucht sich zu synchronisieren

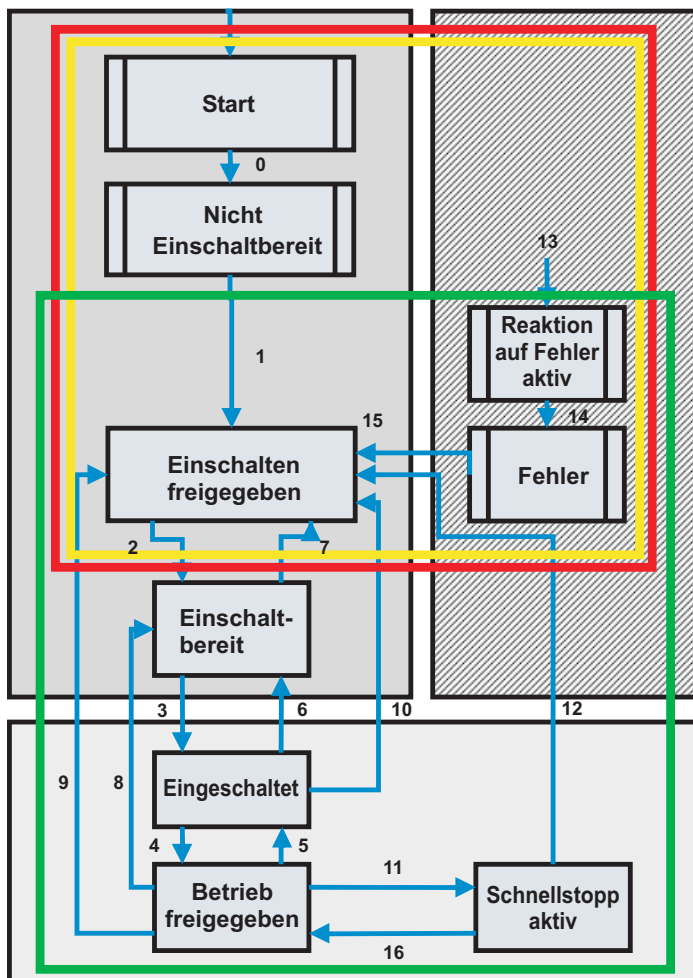
**OPERATIONAL:**  
Zyklische Sollwerte werden verarbeitet, Drehmomentfreigabe kann geschaltet werden und der Servoverstärker muss synchronisiert sein

Beschreibung der einzelnen Kommunikations-Transitionen

| Transition | AL Control (Bit 3...0) | Beschreibung  |
|------------|------------------------|---|
| (IB)       | 0x03                   | Hardware-Reset Anforderung durch die Steuerung.   |
| (BI)       | -                      | Hardware-Reset des Servoverstärkers.  |
| (IP)       | 0x02                   | Aktivierung der Mailbox (SyncManager 0 und 1) und Aktivierung der Verstärker Synchronisations-Routine. Da die EC-Schnittstelle noch keine zyklischen Interrupts erzeugt, erscheint im Verstärker Warnung n17 (no sync).   |
| (PI)       | 0x01                   | Deaktivieren aller EtherCAT Events mit Ausnahme von AL Control und stoppen der Mailbox Aktivitäten.   |
| (PS)       | 0x04                   | Der Verstärker überprüft die vom Master im Status Pre-Op vorgegebene Kommunikations-Konfiguration. Nicht fatale Fehler werden automatisch gelöscht (kein COLDSTART).<br>Mappen verschiedener Soll- und Istwerte (PDO-Mapping). Das Mapping kann durch die Mailbox zuvor eingestellt werden. Die ECAT-Schnittstelle produziert zyklische Interrupts und somit stehen der ECAT-Schnittstelle zyklische Istwerte zur Verfügung. Der Verstärker beginnt sich mit den zyklischen IRQs der ECAT-Schnittstelle zu synchronisieren. Es werden die Pro_In und Pro_Out Events aktiviert, welche für die zyklischen Soll- (Pro_Out) und Istwerte (Pro_In) des Verstärkers verantwortlich sind. |
| (SP)       | 0x02                   | Die ECAT-Schnittstelle produziert keine zyklischen Interrupts mehr. Aus diesem Grund erscheint die Warnung für verlorene Synchronisation im Verstärker (n17) und die Istwerte werden nicht mehr weiter aktualisiert.  |
| (SI)       | 0x01                   | Deaktivieren aller EtherCAT Events mit Ausnahme von AL Control. Des Weiteren sendet die ECAT Schnittstelle keinerlei Interrupts mehr, somit verliert der Verstärker die Synchronisation (Warnung n17) und aktualisiert die Istwerte nicht mehr. Außerdem werden alle Mailbox Aktivitäten gestoppt.  |
| (SO)       | 0x08                   | Der Verstärker beendet diesen Übergang nur nach erfolgreicher Synchronisation, die Synchronisationswarnung (n17) wird gelöscht. Ansonsten wird nach einer Time-Out Zeit Synchronisationsfehler (F28) gesetzt. Dieser Übergang erlaubt die Bearbeitung des Kontrollwortes und somit die Übernahme und Verarbeitung der zyklischen PDO Sollwerte.   |
| (OS)       | 0x04                   | Sperren der Sollwert-Übernahme.   |
| (OP)       | 0x02                   | Die ECAT-Schnittstelle produziert keine zyklischen Interrupts mehr. Aus diesem Grund erscheint die Warnung für verlorene Synchronisation im Verstärker (n17) und die Istwerte werden nicht mehr weiter aktualisiert.  |
| (OI)       | 0x01                   | Deaktivieren aller EtherCAT Events mit Ausnahme von AL Control. Zudem sendet die ECAT Schnittstelle keine Interrupts mehr, somit verliert der Verstärker die Synchronisation (Warnung n17) und aktualisiert die Istwerte nicht mehr. Stoppen aller Mailbox Aktivitäten.   |

### 3.4 CANopen over EtherCAT (CoE) Zustandsmaschine

Die Zustandsmaschine für Steuerwort (Control Word) und Statuswort (Status Word) entspricht der CANopen Zustandsmaschine gemäß DS402. Steuerwort und Statuswort findet sich in jedem festen PDO-Mapping wieder (siehe auch Kapitel 'Feste PDO-Mappings' auf Seite 21).



Das Statuswort wird nur im Zustand **Safe-Op** und **Operational** vom Verstärker aktualisiert und geschrieben.

Das Steuerwort wird nur im Zustand **Operational** eingelesen.

#### 3.4.1 Beschreibung der Zustände

| Zustand                | Beschreibung   |
|------------------------|--|
| Not Ready to Switch On | Der Servoverstärker ist nicht einschaltbereit, es wird keine Betriebsbereitschaft (BTB) vom Regler gemeldet. Der Servoverstärker befindet sich noch in der Bootphase oder in einem Fehlerzustand .   |
| Switch On Disable      | Im Status 'Switch On Disable' kann der Verstärker nicht durch die EtherCAT-Schnittstelle enabled werden, z.B. weil kein Leistung zugeschaltet ist.   |
| Ready to Switch On     | Im Status 'Ready to Switch On' kann der Servoverstärker mittels des Kontrollwortes in den Enable-Zustand versetzt werden.  |
| Switched On            | Im Status 'Switched On' ist der Verstärker enabled, jedoch werden die Sollwerte der EtherCAT-Schnittstelle noch nicht übernommen. Der Verstärker befindet sich im Stillstand und eine positive Flanke in Bit 3 den Controlwords schaltet die Sollwertübernahme ein (Übergang in den Zustand Operation Enable). |
| Operation Enable       | In diesem Zustand ist der Servoverstärker enabled und Sollwerte werden von der EtherCAT-Schnittstelle übernommen.  |
| Quick Stop Active      | Der Servoverstärker folgt einer Quick-Stop Rampe.  |
| Fault Reaction Active  | Der Servoverstärker reagiert mit einer Nothalt-Rampe auf einen Fehler.   |
| Fault                  | Ein Fehler liegt an, der Antrieb wurde gestoppt und gesperrt.  |

### 3.4.2 Kommandos im Kontrollwort

Der Servoverstärker wertet die einzelnen Bits des Kontrollwortes aus.

Kommandos im Controlword für einen Statuswechsel:

| Übergang | Bit 7<br>Fehler<br>quittieren | Bit 3<br>Allgemeine<br>Sollwert-<br>Freigabe | Bit 2<br>Freigabe für<br>Bit 3 und<br>Anzeige Bit 5<br>im Statuswort | Bit 1<br>Einschalt-<br>sperre<br>aufheben | Bit 0<br>Einschalten<br>(enable) wenn<br>Bit1=1 |
|----------|-------------------------------|--|--|---|---|
| 0        | -                             | -  | -  | -   | -   |
| 1        | -                             | -  | -  | 0   | -   |
| 2        | -                             | -  | -  | 1   | 0   |
| 3        | -                             | -  | 1  | 1   | P   |
| 4        | -                             | P  | 1  | 1   | 1   |
| 5        | -                             | N  | 1  | 1   | 1   |
| 6        | -                             | -  | -  | 1   | N   |
| 7        | -                             | -  | -  | N   | -   |
| 8        | -                             | -  | -  | 1   | N   |
| 9        | -                             | -  | -  | N   | -   |
| 10       | -                             | -  | -  | N   | -   |
| 11       | -                             | 1  | N  | 1   | 1   |
| 12       | -                             | -  | -  | N   | -   |
| 13       | -                             | 1  | 1  | 1   | 1   |
| 14       | -                             | 1  | 1  | 1   | 1   |
| 15       | P                             | -  | -  | -   | -   |
| 16       | -                             | 1  | P  | 1   | 1   |

Mit "-" gekennzeichnete Bits sind irrelevant.

0 und 1 Kennzeichnen den Zustand des einzelnen Bits.

Ein P signalisiert eine positive Flanke im Bit, ein N signalisiert eine negative Flanke.

#### Aktionen bei positiven Flanken in den Controlword-Bits:

| Bit | Aktion  |
|-----|---|
| 0   | Freischalten des Servoverstärker wenn die Einschaltsperrre aufgehoben ist (Bit1=1).   |
| 1   | Aufheben der Einschaltsperrre.  |
| 2   | Anzeige von Bit 5 im Statuswort aktivieren wenn Bit0 & Bit1 = 1. Freigabe für Bit 3 im Controlword.   |
| 3   | Sollwertfreigabe wenn Bit0, Bit1 und Bit2 = 1.  |
| 7   | Fehler löschen Kommando ( <a href="#">CLRFAULT</a> ) absetzen. Bei gesetztem Bit 19 des ASCII-Parameters <a href="#">SERCSET</a> und anstehendem Fehler, welcher einen Hardware-Reset nach sich zieht, generiert der Servoverstärker einen F29. |
| 11  | Start einer Referenzfahrt, wenn der Antrieb sich in der Betriebsart Referenzieren ( <a href="#">OPMODE 8</a> ) befindet.  |
| 12  | Absetzen eines <a href="#">SAVE</a> Kommandos.  |
| 15  | Toggle Bit für ASCII Kommunikation über flexibles PDO. Jeder Wechsel dieses Bit startet die Übertragung von ASCII Datenbytes vom gemappten PDO 0x2355 zum internen ASCII Befehlsprozessor.  |

#### Aktionen bei negativen Flanken in den Controlword-Bits:

| Bit | Aktion   |
|-----|--|
| 0   | Antrieb abschalten (das ASCII-Kommando <a href="#">DIS</a> absetzen).  |
| 1   | Wenn Bit 1 keine negative Flanke aufweist mit der Rampe <a href="#">DECSTOP</a> bremsen und disablen.  |
| 2   | Wenn Bit 1 und Bit 2 keine negativen Flanken aufweisen mit der Rampe <a href="#">DECDIS</a> abbremesen und freigeschaltet (enabled) bleiben.   |
| 3   | Sollwert-Übernahme von der EtherCAT-Schnittstelle abschalten und in der Betriebsart Drehzahlregelung ( <a href="#">OPMODE 0</a> ) den Antrieb stoppen.                                     |
| 7   | Fehler löschen ( <a href="#">CLRFAULT</a> ) Kommando-Kanal löschen.  |
| 11  | Referenzfahrt Kommando-Kanal löschen.  |
| 12  | <a href="#">SAVE</a> Kommando-Kanal löschen.   |
| 15  | Toggle Bit für ASCII Kommunikation über flexibles PDO. Jeder Wechsel dieses Bit startet die Übertragung von ASCII Datenbytes vom gemappten PDO 0x2355 zum internen ASCII Befehlsprozessor. |

### 3.4.3 Bits der Statusmaschine (Statuswort)

| Status                     | Bit 6 =<br>Einschalt-<br>sperre aktiv | Bit 5 =<br>kein Not-<br>halt aktiv | Bit 3 =<br>Fehler | Bit 2 =<br>Betrieb<br>freigegeben | Bit 1 =<br>Ein-<br>geschaltet | Bit 0 =<br>Einschalt-<br>bereit |
|----------------------------|---------------------------------------|------------------------------------|-------------------|-----------------------------------|-------------------------------|---------------------------------|
| Not Ready<br>to Switch On  | 1                                     | -                                  | 0                 | 0                                 | 0                             | 0                               |
| Switch On<br>Disabled      | 1                                     | -                                  | 0                 | 0                                 | 0                             | 0                               |
| Ready to<br>Switch On      | 0                                     | -                                  | 0                 | 0                                 | 0                             | 1                               |
| Switch On                  | 0                                     | 1                                  | 0                 | 0                                 | 1                             | 1                               |
| Operation<br>Enable        | 0                                     | 1                                  | 0                 | 1                                 | 1                             | 1                               |
| Fault                      | 0                                     | 1                                  | 1                 | 0                                 | 0                             | 0                               |
| Fault reacti-<br>on active | 0                                     | 0                                  | 1                 | 1                                 | 1                             | 1                               |
| Quick Stop<br>Active       | 0                                     | 0                                  | 0                 | 0                                 | 1                             | 1                               |

Mit "-" gekennzeichnete Bits sind irrelevant.

0 und 1 Kennzeichnen den Zustand des einzelnen Bits.

Sonstige Bitinformationen des Statusworts:

Bit 7: 1 = am Gerät steht eine Warnung an

Bit 8: 1 = Schleppfehler steht an (in allen Positioniermodes ([OPMODE](#) = 4, 5, 6, 8))

Bit 9: 1 = Achse ist referenziert

Bit 10: 1 = Target reached (in Position)

Bit 11: 1 = Hard- oder Software-Endschalter hat angesprochen

Bit 12: 1 = EtherCAT-Kommunikation in Ordnung

Bit 13: 1 = Referenzfahrtfehler / Nothalt aktiviert

Bit 14: 1 = Aktueller Fehler Fxx kann nur durch ein Hardware Reset gelöscht werden.

**VORSICHT: EtherCAT Kommunikation abgebrochen!**

Bit 15: 1 = Fahrauftrag aktiv (im profile position mode)

### 3.5 Festes PDO Mapping

Es können verschiedene vordefinierte Mappings über die Objekte 0x1C12 und 0x1C13 für den zyklischen Datenaustausch ausgewählt werden. Mit den Objekt 1C12 Subindex 1 (Sync Manager 2 PDO Assignment) kann mit den Werten 0x1701 bis 0x1714 ein festes Mapping für die zyklischen Sollwert und mit dem Objekt 1C13 Subindex 1 (Sync Manager 3 PDO Assignment ) kann mit den Werten 0x1B01 bis 0x1B0C ein festes Mapping für die zyklischen Antriebsistwerte eingestellt werden.

Die Sequenz beschreibt, wie das feste Sollwert Mapping 0x1701 über SDO's angewählt wird:

1. SDO Schreibzugriff auf Objekt 0x1C12Sub0 Daten:0x00
2. SDO Schreibzugriff auf Objekt 0x1C12Sub1 Daten:0x1701
3. SDO Schreibzugriff auf Objekt 0x1C12Sub0 Daten:0x01

#### 1. Positionsinterface

- 0x1701: Positionssollwert (4 Byte), Steuerwort (2 Byte), insgesamt (6 Byte);  
default für S400/S600
- 0x1B01: Positionswert (4 Byte), Statuswort (2 Byte), insgesamt (6 Byte)

#### 2. Geschwindigkeitsinterface

- 0x1702: Geschwindigkeitssollwert (4 Byte), Steuerwort (2 Byte), insgesamt (6 Byte);  
default für S300/S700
- 0x1B01: Positionswert (4 Byte), Statuswort (2 Byte), insgesamt (6 Byte)

#### 3. Momenteninterface

- 0x1703: Stromsollwert (2 Byte), Steuerwort (2 Byte), Insgesamt (4 Byte)
- 0x1B03: Positionswert (4 Byte), Stromwert (2 Byte), Statuswort (2 Byte),  
insgesamt (8 Byte)

#### 4. Positions-, Geschwindigkeits- und Momenteninterface mit Betriebsartenumschaltung

- 0x1704: Positionssollwert (4 Byte), Geschwindigkeitssollwert (4 Byte),  
Stromsollwert (2 Byte), Betriebsartenanforderung (2 Byte),  
Steuerwort (2 Byte), insgesamt (14 Byte)
- 0x1B04: Positionswert (4 Byte), Stromwert (2 Byte),  
Betriebsartenrückmeldung (2 Byte), Statuswort (2 Byte), insgesamt (10 Byte)

#### 5. Positions- und Geschwindigkeitsinterface mit Erweiterungspaket „Moment“

- 0x1705: Positionssollwert (4 Byte), Geschwindigkeitssollwert (4 Byte),  
additiver Stromsollwert (2 Byte), Strombegrenzung (2 Byte),  
Steuerwort (2 Byte), insgesamt (14 Byte)
- 0x1B05: Positionswert (4 Byte), Stromwert (2 Byte),  
Antriebs-Schleppfehler (4 Byte), Statuswort (2 Byte), insgesamt (12 Byte)

#### 6. Positions- und Geschwindigkeitsinterface mit Erweiterungspaket „Latchen“

- 0x1706: Positionssollwert (4 Byte), Geschwindigkeitssollwert (4 Byte),  
Steuerwort (2 Byte), Latchsteuerwort (2 Byte), insgesamt (12 Byte)
- 0x1B06: Positionswert (4 Byte), Statuswort (2 Byte), Latchstatuswort (2 Byte),  
Latchposition (4 Byte), insgesamt (12 Byte)

#### 7. Positionsinterface 1 + 2, Geschwindigkeits- und Momenteninterface und Erweiterungspaket „Latchen“

- 0x1707: Positionssollwert (4 Byte), Geschwindigkeitssollwert(4 Byte),  
Stromsollwert (2Byte), Strombegrenzung (2 Byte),  
Steuerwort (2 Byte), Latchsteuerwort (2 Byte), insgesamt (16 Byte)
- 0x1B07: Positionswert (4 Byte), Positionswert 2 (4 Byte),  
Stromwert (2 Byte), Antriebs-Schleppfehler (4 Byte),  
Statuswort (2 Byte), Latchstatuswort (2 Byte), Latchposition (4 Byte),  
insgesamt (22Byte)

8. Positions-, Geschwindigkeits- und Momenteninterface mit Betriebsartenumschaltung und Erweiterungspaket „Momente“+„Latchen“
- 0x1708: Positionssollwert (4 Byte), Geschwindigkeitssollwert (4 Byte), Stromsollwert (2 Byte), Strombegrenzung (2 Byte), Betriebsartenanforderung (2 Byte), Steuerwort (2 Byte), Latchsteuerwort (2 Byte), insgesamt (18 Byte)
  - 0x1B08: Positionswert (4 Byte), Stromwert (2 Byte), Antriebs-Schleppfehler (4 Byte), Betriebsartenrückmeldung (2 Byte), Statuswort (2 Byte), Latchstatuswort (2 Byte), Latchposition (4 Byte), insgesamt (20 Byte)
9. nur S300/S700: Positionsinterface mit Erweiterungspaket "Schreiben/Lesen der digitalen I/O"
- 0x170A: Positionssollwert (4 Byte), Steuerwort (2 Byte), Wert für digital Ausgang 1/Bit 0 und Ausgang2/Bit 1 setzen (2 Byte), insgesamt (10 Byte)
  - 0x1B0A: Positionswert (4 Byte), Opmode Meldung (2 Byte), Statuswort (2 Byte), Status digitale Eingänge (2 Byte), insgesamt (8 Byte)
10. nur S300/S700: Fahrauftragsinterface + digitale/analoge I/O + Verstärkeristwerte
- 0x1710: Zielposition [O\\_P](#) (4 Byte), Zielgeschwindigkeit [O\\_V](#) (4 Byte), Fahrauftrag Steuerwort [O\\_C](#) (4 Byte), Fahrauftrag Beschleunigung [O\\_ACC](#) (4 Byte), Fahrauftrag Bremsbeschleunigung [O\\_DEC](#) (4 Byte), Fahrprofil [O\\_TAB](#) (2 Byte), Steuerwort (2 Byte), Latchsteuerwort (2 Byte), insgesamt (26 Bytes)
  - 0x1B0B: Positionswert (4 Byte), Positionswert 2 (4 Byte), Geschwindigkeitswert (4 Byte), Stromwert (2 Byte), Statuswort (2 Byte), Verstärkerfehler (4 Byte), Verstärkerwarnungen (4 Byte), digitale Eingänge (4 Byte), analoger Eingang 1 (2 Byte), analog Eingang 2 (2 Byte), Schleppfehler (4 Byte), Status Fahrsatz [TRJSTAT](#) (4 Byte), insgesamt (40 Byte)
11. nur S300/S700: Positionsinterface mit Erweiterungspaket "Latchen"
- 0x1711: Positionssollwert (4 Byte), Geschwindigkeits-Vorsteuerung (4 Byte), Stromvorsteuerung (2 Byte), Strombegrenzung (2 Byte), Steuerwort (2 Byte), Latchsteuerwort (2 Byte), insgesamt (16 Byte)
- z.B. 0x1B06
12. nur S300/S700: Geschwindigkeitsinterface mit Erweiterungspaket "Latchen"
- 0x1712: Geschwindigkeitssollwert (4 Byte), Geschwindigkeitsvorsteuerung (4 Byte), Stromvorsteuerung (2 Byte), Strombegrenzung (2 Byte), Steuerwort (2 Byte), Latchsteuerwort (2 Byte), insgesamt (16 Byte)
- z.B. 0x1B06
13. nur S300/S700: Makroprogramm Interface
- 0x1714: Steuerwort (2 Byte), user variable [DPRVAR2](#) (2 Byte), Benutzervariablen [DPRVAR3](#) (4 Byte), [DPRVAR4](#) (4 Byte), [DPRVAR5](#) (4 Byte), [DPRVAR6](#) (4 Byte), insgesamt (20 Byte)
  - 0x1B0C: Positionswert (4 Byte), Geschwindigkeitswert (4 Byte), Statuswort (2 Byte), Benutzervariablen [DPRVAR9](#) (2 Byte), [DPRVAR10](#) (4 Byte), [DPRVAR11](#) (4 Byte), [DPRVAR12](#) (2 Byte), [DPRVAR13](#) (2 Byte), [DPRVAR14](#) (4 Byte), insgesamt (28 Byte)

**INFO**

Feste Mappings mit als 22 Byte können nur bei S300/S700 zusammen mit dem erweiterten Mappingspeicher (XML version 2, [DRVCFG3](#) = 0x10000) benutzt werden.



### 3.6 Freies PDO Mapping (nur S300/S700)

Neben dem festen PDO Mapping ist auch das so genannte freie Mapping von Echtzeitobjekten möglich. Dieses Mapping ist nur verfügbar, wenn der parameter [DRVCNFG3](#) Bit 16 (0x10000) auf 1 gesetzt ist. Die Konfiguration ähnelt der beschriebenen Sequenz für feste Mappings:

1. Mapping Auswahl löschen (Schreiben von 0 in Objekte 0x1C12 Sub 0 und 1C13 Sub 0)
2. Das freie Mapping wird aufgebaut mit den Objekten 0x1600 Sub 1 .. n (Empfangsrichtung) und/oder 0x1a00 sub 1 .. m (Senderichtung) wie bei CANopen.
3. SDO Schreibzugriff auf die Objekte 0x1C12 Sub 0 und/oder 0x1C13 Sub 0 mit Nummer 1.

Beispiel siehe Seite 24.

Die zyklisch verwendeten Daten sind im PDO-Zuordnungsfenster für die Ein- und Ausgänge der Sync Manager sichtbar. Die Standardeinstellung lautet auf die festen PDOs 0x1701 und 0x1B01 (Inhalt bei Auswahl in der PDO-Liste sichtbar).

The screenshot shows the 'PDO Assignment (0x1C12)' window. The 'PDO Configuration' checkbox is unchecked, indicating that free mapping is not currently active. The 'PDO List' table shows various input and output objects.

| Index  | Size | Name    | Flags | SM | SU |
|--------|------|---------|-------|----|----|
| 0x1A00 | 2.0  | Inputs  |       | 3  | 0  |
| 0x1B01 | 6.0  | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B03 | 8.0  | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B04 | 10.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B05 | 12.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B06 | 12.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B07 | 22.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B08 | 20.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B0A | 11.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B0B | 40.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B0C | 28.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1600 | 2.0  | Outputs |       | 2  | 0  |

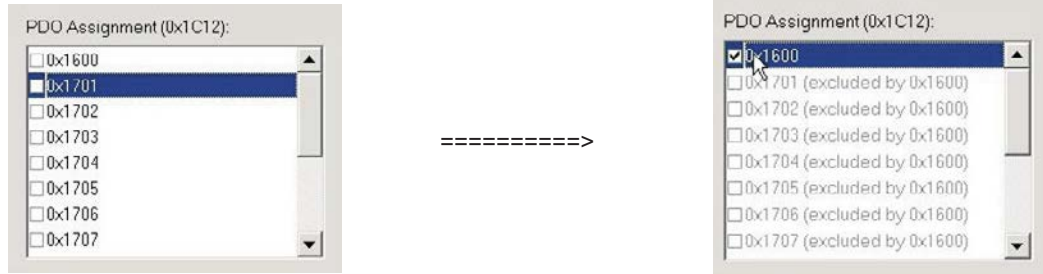
Wenn freies Mapping erforderlich ist, muss das Kontrollkästchen für PDO-Konfiguration aktiviert werden.

The screenshot shows the 'PDO Assignment (0x1C12)' window with the 'PDO Configuration' checkbox checked. The 'PDO List' table is the same as in the previous screenshot.

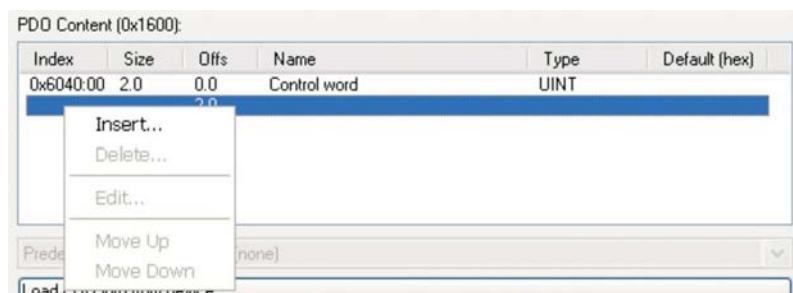
| Index  | Size | Name    | Flags | SM | SU |
|--------|------|---------|-------|----|----|
| 0x1A00 | 2.0  | Inputs  |       | 3  | 0  |
| 0x1B01 | 6.0  | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B03 | 8.0  | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B04 | 10.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B05 | 12.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B06 | 12.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B07 | 22.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B08 | 20.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B0A | 11.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B0B | 40.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1B0C | 28.0 | Inputs  | F     | 0  | 0  |
| 0x1600 | 2.0  | Outputs |       | 2  | 0  |

### 3.6.1 Beispiel: Freies PDO Mapping

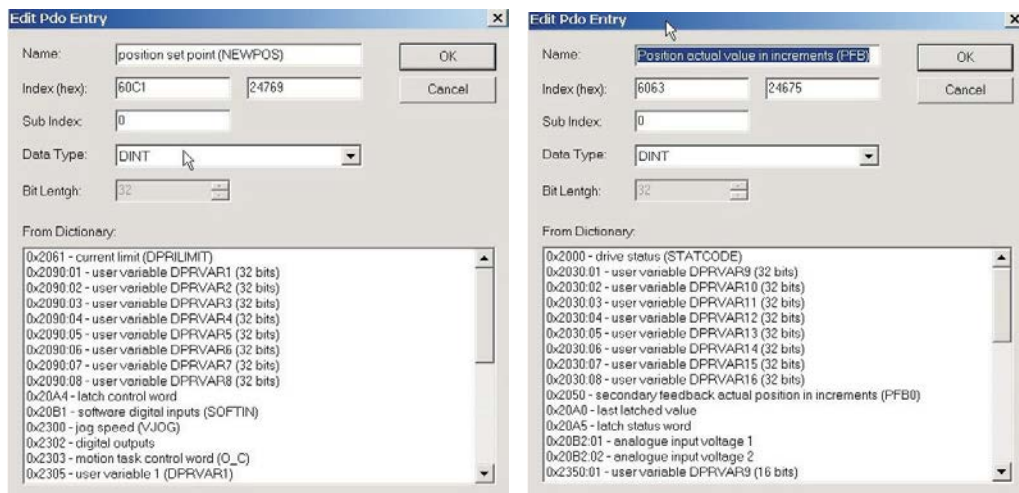
Für das freie Mapping der Ausgänge müssen Sie das feste Mapping von 0x1701 deaktivieren. Stattdessen weisen Sie das PDO 0x1600 frei zu. Die maximale Anzahl an Bytes für jede Richtung (Eingänge/Ausgänge) ist 64.



Anschließend können Sie das Standard-Mapping für PDO 0x1600 erweitern:



Eine Liste möglicher Objekte für das Mapping erscheint, aus der Sie einen neuen Eintrag auswählen.



In diesem Fall ist der Sollwert für den interpolierten Positionsmodus gewählt.

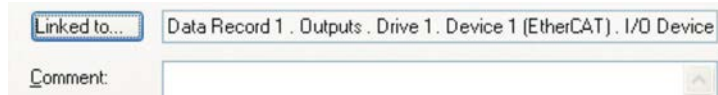
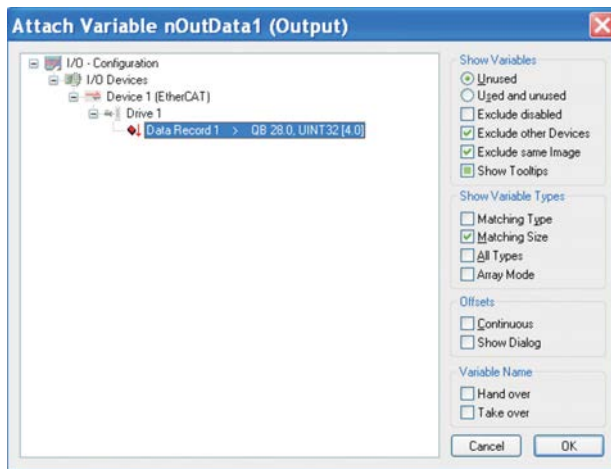
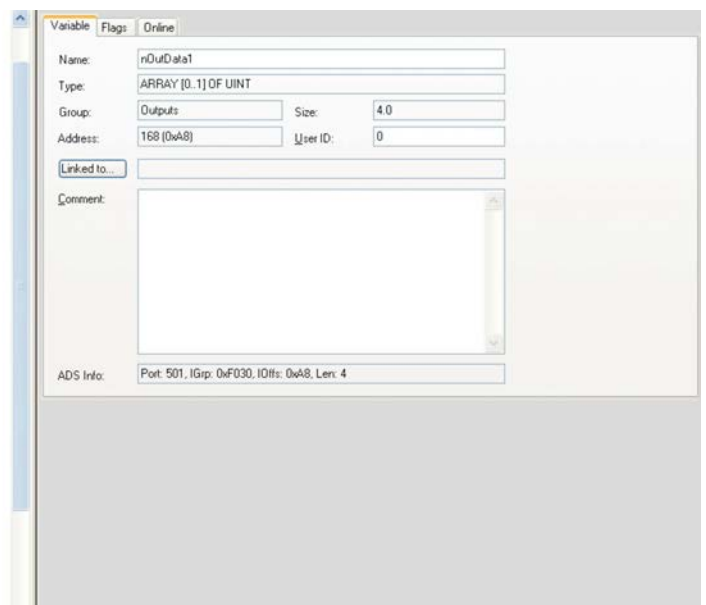
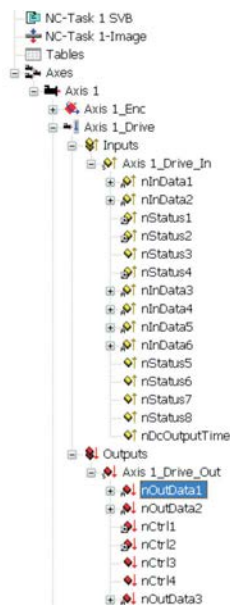
Dasselbe gilt für die Tx-PDO-Richtung. Hier ist der Wert der internen Ist-Position gewählt.



Das Resultat ist die Start-SDO-Liste für diese beispielhafte, frei zugewiesene Konfiguration.

| Transiti... | Protocol | Index     | Data                    | Comment                         |
|-------------|----------|-----------|-------------------------|---------------------------------|
| <PS>        | CoE      | 0x1C12:00 | 0x00 (0)                | clear sm pdos (0x1C12)          |
| <PS>        | CoE      | 0x1C13:00 | 0x00 (0)                | clear sm pdos (0x1C13)          |
| <PS>        | CoE      | 0x1A00:00 | 0x00 (0)                | clear pdo 0x1A00 entries        |
| <PS>        | CoE      | 0x1A00:01 | 0x60410010 (1614872...) | download pdo 0x1A00 entry       |
| <PS>        | CoE      | 0x1A00:02 | 0x60630020 (1617100...) | download pdo 0x1A00 entry       |
| <PS>        | CoE      | 0x1A00:00 | 0x02 (2)                | download pdo 0x1A00 entry count |
| <PS>        | CoE      | 0x1600:00 | 0x00 (0)                | clear pdo 0x1600 entries        |
| <PS>        | CoE      | 0x1600:01 | 0x60400010 (1614807...) | download pdo 0x1600 entry       |
| <PS>        | CoE      | 0x1600:02 | 0x60C10020 (1623261...) | download pdo 0x1600 entry       |
| <PS>        | CoE      | 0x1600:00 | 0x02 (2)                | download pdo 0x1600 entry count |
| <PS>        | CoE      | 0x1C12:01 | 0x1600 (5632)           | download pdo 0x1C12:01 index    |
| <PS>        | CoE      | 0x1C12:00 | 0x01 (1)                | download pdo 0x1C12 count       |
| <PS>        | CoE      | 0x1C13:01 | 0x1A00 (6656)           | download pdo 0x1C13:01 index    |
| <PS>        | CoE      | 0x1C13:00 | 0x01 (1)                | download pdo 0x1C13 count       |
| PS          | CoE      | 0x6060:00 | 0x01 (1)                | Op mode                         |
| PS          | CoE      | 0x60C2:01 | 0x02 (2)                | Cycle time                      |
| PS          | CoE      | 0x60C2:02 | 0xFD (253)              | Cycle exp                       |

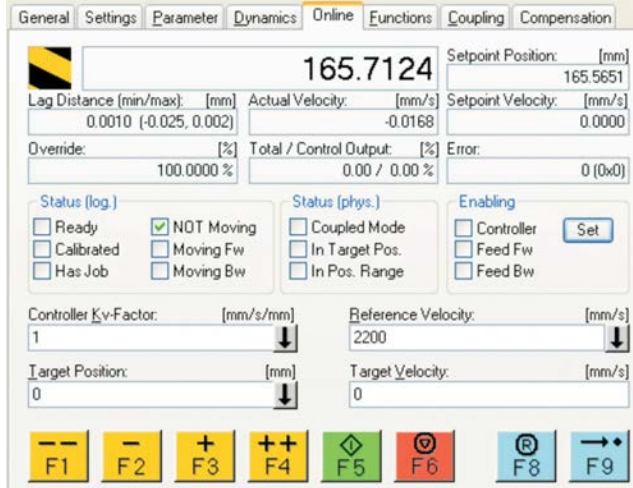
Für die Verwendung im NC müssen Sie die interpolierte Sollwertposition von der Achse mit der NC-Achse verknüpfen.



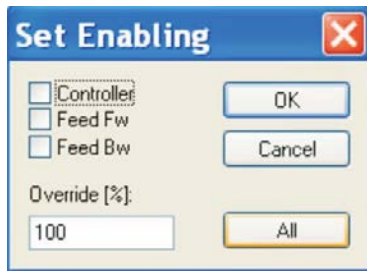
Wenn die Konfiguration abgeschlossen ist, können Sie das Mapping wie gewohnt aktivieren:



Der NC-Bildschirm zeigt jetzt eine Position im Online-Fenster an, deren letzte Ziffern springen.



Nach Aktivierung der Leistungsstufe über die Schaltfläche „All“ können Sie den Verstärker über die Bewegungsschaltflächen oder die Funktionen im Funktionsmenü bewegen.



### 3.7 Verfügbare zyklische Soll- und Istwerte

Für die zyklischen Soll- und Istwert, welche nicht im Bustakt bzw. in der Feldbus IDLE bearbeitet werden, gilt folgende Takt Aufteilung

| S400/S600   |           |             | S300/S700   |
|-------------|-----------|-------------|-------------|
| Mapping 1-5 | Mapping 6 | Mapping 7-8 |             |
| 2 ms Takt   | 1 ms Takt | 4 ms Takt   | 250µs / 1ms |

#### 3.7.1 Verfügbare zyklische Sollwerte

Abkürzung "Sub" = "Subindex"

| Name                       | CAN Objekt-nummer | Daten-typ | Beschreibung   |
|----------------------------|-------------------|-----------|--|
| Strombegrenzung            | 0x2061 Sub 0      | INT16     | Kann in allen Betriebsarten zur Begrenzung des Stromwertes verwendet werden; Der Stromgrenzwert wird in jedem EtherCAT Bustakt (ASCII: <a href="#">PTBASE</a> ) bearbeitet; Der Stromsollwert wird inkrementell vorgegeben; 3280 Inkremente entsprechen dem Gerätespitzenstrom; Die Strombegrenzung kann mit der Makrovariablen DPRLIMIT aufgezeichnet werden.                               |
| DPRVAR1 (32 Bit)           | 0x2090 Sub 1      | INT32     | Makrovariable DPRVAR1 schreiben  |
| DPRVAR2 (32 Bit)           | 0x2090 Sub 2      | INT32     | Makrovariable DPRVAR2 schreiben  |
| DPRVAR3 (32 Bit)           | 0x2090 Sub 3      | INT32     | Makrovariable DPRVAR3 schreiben  |
| DPRVAR4 (32 Bit)           | 0x2090 Sub 4      | INT32     | Makrovariable DPRVAR4 schreiben  |
| DPRVAR5 (32 Bit)           | 0x2090 Sub 5      | INT32     | Makrovariable DPRVAR5 schreiben  |
| DPRVAR6 (32 Bit)           | 0x2090 Sub 6      | INT32     | Makrovariable DPRVAR6 schreiben  |
| DPRVAR7 (32 Bit)           | 0x2090 Sub 7      | INT32     | Makrovariable DPRVAR7 schreiben  |
| DPRVAR8 (32 Bit)           | 0x2090 Sub 8      | INT32     | Makrovariable DPRVAR8 schreiben  |
| Latchsteuerwort            | 0x20A4 Sub 0      | UINT16    | Mit diesem Objekt wird die Latch- Zustandsmaschine des Antriebs geschaltet; Das Latch-Steuerwort wird unabhängig vom EtherCAT Bustakt (ASCII: <a href="#">PTBASE</a> ) bearbeitet.   |
| Digitale Software Eingänge | 0x20B1 Sub 0      | INT32     | Definiert den Wert für die digitalen Software Eingänge (ASCII: <a href="#">SOFTIN</a> )  |
| Tippgeschwindigkeit        | 0x2300 Sub 0      | INT32     | Definiert Geschwindigkeit für den Tippbetrieb (ASCII: <a href="#">VJOG</a> )   |
| Status digitaler Ausgänge  | 0x2302 Sub 0      | INT16     | Definiert den Status der digitalen Ausgänge 1 & 2:<br>Bit0 = Ausgang 1<br>Bit1 = Ausgang 2   |
| Fahrsatz Steuerwort        | 0x2303 Sub 0      | INT32     | Definiert das Steuerwort für den aktuellen Fahrsatz (ASCII: <a href="#">O C</a> )  |
| DPRVAR1 (untere 16 Bit)    | 0x2305 Sub 0      | INT16     | Die unteren 16 Bit der Makrovariablen DPRVAR1 schreiben  |
| DPRVAR2 (untere 16 Bit)    | 0x2306 Sub 0      | INT16     | Die unteren 16 Bit der Makrovariablen DPRVAR2 schreiben  |
| additiver Stromsollwert    | 0x2307 Sub 0      | INT16     | Kann in den Betriebsarten Lage- und Drehzahlregelung zur Stromvorsteuerung verwendet werden; Der additive Stromsollwert wird in jedem EtherCAT Bustakt (ASCII: <a href="#">PTBASE</a> ) bearbeitet; Der Stromsollwert wird inkrementell vorgegeben; 3280 Inkremente entsprechen dem Gerätespitzenstrom; Der additive Stromsollwert kann mit der Makrovariablen IVORCMD aufgezeichnet werden. |

| Name  | CAN Objekt-nummer | Datentyp | Beschreibung   |
|---|-------------------|----------|--|
| Additiver Geschwindigkeits-sollwert (Geschwindigkeits-Vorsteuerung) | 0x2308            | INT32    | Verwendbar bei Lageregelung. Normalerweise wird der additive Geschwindigkeitssollwert automatisch berechnet bezogen auf die Sollwertänderung. Wenn Bit 0x20 <a href="#">FFTSW</a> auf 1 gesetzt ist, ist die automatische Berechnung abgeschaltet und der additive Sollwert kann über EtherCAT vorgegeben werden. Die Geschwindigkeits-Vorsteuerung wird inkrementell vorgegeben:<br>$2^{32}/(60 \cdot 4000) = 17896$ Inkremente entsprechen 1 Umdr/min. Der empfangene Wert wird mit der Vorsteuerverstärkung <a href="#">GPFFV</a> multipliziert. Der additive Geschwindigkeitssollwert kann mit der Makrovariablen <a href="#">VVORCMD</a> (empfangener Wert) oder mit <a href="#">VSETFF</a> (Wert multipliziert mit <a href="#">GPFFV</a> ) aufgezeichnet werden. |
| Override Fahrauftragungsgeschwindigkeit                             | 0x2310 Sub 0      | INT16    | Definiert den digitalen Override Wert (ASCII: <a href="#">DOVERRIDE</a> )  |
| Betriebsart Anforderung   | 0x2352 Sub 0      | UINT16   | Mit diesem Objekt wird die Betriebsart des Antriebs eingestellt (ASCII: <a href="#">OPMODE</a> ); Die Betriebsartenanforderung wird unabhängig vom EtherCAT Bustakt bearbeitet.  |
| ASCII Eingangsdaten   | 0x2355            | INT32    | Enthält bis zu 4 Byte ASCII Daten. In Verbindung mit Bit 0x8000 des Steuerwortes (toggle Bit) werden diese Daten Bytes zum ASCII Befehlsinterpreter übertragen und in einer Hintergrund-Task (ähnlich der Verarbeitung der ASCII Daten von der seriellen Schnittstelle) verarbeitet. Ungültige Bytes sollten auf 0 gesetzt sein.   |
| Steuerwort  | 0x6040 Sub 0      | UINT16   | Mit diesem Objekt wird die Zustandsmaschine des Antriebs geschaltet; Das Steuerwort wird unabhängig vom EtherCAT Bustakt in der Feldbus IDLE bearbeitet.   |
| Stromsollwert   | 0x6071 Sub 0      | INT16    | Wird in der Betriebsart zyklischer synchrone Drehmomentschnittstelle (ASCII: <a href="#">OPMODE 2</a> ) verwendet; Der Stromsollwert wird in jedem EtherCAT Bustakt (ASCII: <a href="#">PTBASE</a> ) bearbeitet; Der Stromsollwert wird inkrementell vorgegeben; Einheit 3280 Inkremente entsprechen dem Gerätespitzenstrom; Der Stromsollwert kann mit der Makrovariablen <a href="#">ICMD</a> aufgezeichnet werden.  |
| Fahrauftrag Zielposition  | 0x607A Sub 0      | INT32    | Definiert die Zielposition für den aktuellen Fahrauftrag (ASCII: <a href="#">O_P</a> )   |
| Fahrauftrag Zielgeschwindigkeit                                     | 0x6081 Sub 0      | INT32    | Definiert die Zielgeschwindigkeit für den aktuellen Fahrauftrag (ASCII: <a href="#">O_V</a> )  |
| Fahrauftrag Beschleunigung  | 0x6083 Sub 0      | INT32    | Definiert die Beschleunigung für den aktuellen Fahrauftrag (ASCII: <a href="#">O_ACC</a> )   |
| Fahrauftrag Bremsbeschleunigung                                     | 0x6084 Sub 0      | INT32    | Definiert die Bremsbeschleunigung für den aktuellen Fahrauftrag (ASCII: <a href="#">O_DEC</a> )  |
| Fahrauftrag Profilnummer  | 0x6086 Sub 0      | INT32    | Definiert die Profilnummer für den Tabellenfahraufträge (ASCII: <a href="#">O_TAB</a> )  |

| Name                      | CAN Objekt-nummer | Datentyp | Beschreibung   |
|---------------------------|-------------------|----------|--|
| Positionssollwert         | 0x60C1 Sub 0      | INT32    | Wird in der Betriebsart zyklischer synchroner Positionsschnittstelle (ASCII: <a href="#">OPMODE 5</a> ) verwendet mit einer linearen oder quadratischen Interpolation (nur S300/S700) in 250µs Schritten; Der Positionssollwert wird in jedem EtherCAT Bustakt (ASCII: <a href="#">PTBASE</a> ) bearbeitet; Der Positionssollwert wird in Inkrementen pro Motor Umdrehung vorgegeben die Bit Auflösung kann dabei mit dem ASCII Parameter <a href="#">PRBASE</a> eingestellt werde; Der Positionssollwert kann mit der Makrovariablen <a href="#">NEWPOS</a> aufgezeichnet werden. |
| Geschwindigkeits-sollwert | 0x60FF Sub 0      | INT32    | Wird in der Betriebsart zyklischer synchrone Drehzahlschnittstelle (ASCII: <a href="#">OPMODE 0</a> ) verwendet; Der Geschwindigkeitssollwert wird in jedem EtherCAT Bustakt (ASCII: <a href="#">PTBASE</a> ) bearbeitet; Der Geschwindigkeitssollwert wird inkrementell vorgegeben.<br>(1 RPM = $2^{32}/(128 \cdot 4000 \cdot 60) = 139,81$ counts); Der Geschwindigkeitssollwert kann mit der Makrovariablen <a href="#">VCMD</a> aufgezeichnet werden.  |

### 3.7.2 Verfügbare zyklische Istwerte

Abkürzung "Sub" = "Subindex"

| Name                                     | CAN Objekt-nummer   | Daten-typ | Beschreibung  |
|--|---------------------|-----------|---|
| Status Fahrauftrag                       | 0x1002 Sub 0        | INT32     | Statuswert für die Funktionalität des Fahrauftrags (ASCII: <a href="#">TRJSTAT</a> )  |
| Verstärkerfehler                         | 0x1003 Sub 0        | INT32     | Aktive Verstärkerfehler (ASCII: <a href="#">ERRCODE</a> )   |
| Verstärkerwarnungen                      | 0x2000 Sub 0        | INT32     | Aktive Verstärkerwarnungen (ASCII: <a href="#">STATCODE</a> )   |
| DPRVAR9                                  | 0x2030 Sub 1        | INT32     | Istwert der Makrovariablen DPRVAR9  |
| DPRVAR10                                 | 0x2030 Sub 2        | INT32     | Istwert der Makrovariablen DPRVAR10   |
| DPRVAR11                                 | 0x2030 Sub 3        | INT32     | Istwert der Makrovariablen DPRVAR11   |
| DPRVAR12                                 | 0x2030 Sub 4        | INT32     | Istwert der Makrovariablen DPRVAR12   |
| DPRVAR13                                 | 0x2030 Sub 5        | INT32     | Istwert der Makrovariablen DPRVAR13   |
| DPRVAR14                                 | 0x2030 Sub 6        | INT32     | Istwert der Makrovariablen DPRVAR14   |
| DPRVAR15                                 | 0x2030 Sub 7        | INT32     | Istwert der Makrovariablen DPRVAR15   |
| DPRVAR16                                 | 0x2030 Sub 8        | INT32     | Istwert der Makrovariablen DPRVAR16   |
| Positions-<br>istwert 2                  | 0x2050              | INT32     | Mit diesem Objekt wird der Positionswert 2 eines zweiten externen Gebers zurück gegeben; Der Positionswert wird in jedem EtherCAT Bustakt (ASCII: <a href="#">PTBASE</a> ) bearbeitet; Der Positionswert wird in Inkrementen pro Motor Umdrehung zurück gegeben die Bit Auflösung kann dabei mit dem ASCII Parameter <a href="#">PRBASE</a> eingestellt werden; Der Positionswert 2 kann mit der Makrovariablen <a href="#">PFB0</a> aufgezeichnet werden |
| ENDAT 2.2 Diagnose<br>Information        | 0x2054 Sub<br>1..16 | INT16     | Enthält bis zu 16 ENDAT2.2 Encoder Diagnose Informationen. Diagnosedaten müssen sowohl vom Encoder als auch von der Firmware (5.91 oder neuer) unterstützt werden und im Servoverstärker konfiguriert sein (siehe ASCII Befehle <a href="#">EN22CNFG</a> und <a href="#">EN22DCNT</a> . Die Bedeutung der übertragenen Daten finden Sie in der ENDAT Dokumentation.   |
| ENDAT 2.2 zusätzli-<br>che Information 1 | 0x2055 Sub<br>1..16 | INT16     | Enthält bis zu 16 ENDAT2.2 Encoder zusätzliche Informationen 1 (AI1). Diese Daten müssen sowohl vom Encoder als auch von der Firmware (5.91 oder neuer) unterstützt werden und im Servoverstärker konfiguriert sein (siehe ASCII Befehle <a href="#">EN22CNFG</a> und <a href="#">EN22A1CNT</a> . Die Bedeutung der übertragenen Daten finden Sie in der ENDAT Dokumentation.   |
| ENDAT 2.2 zusätzli-<br>che Information 2 | 0x2056 Sub<br>1..16 | INT16     | Enthält bis zu 16 ENDAT2.2 Encoder zusätzliche Informationen 2 (AI2). Diese Daten müssen sowohl vom Encoder als auch von der Firmware (5.91 oder neuer) unterstützt werden und im Servoverstärker konfiguriert sein (siehe ASCII Befehle <a href="#">EN22CNFG</a> und <a href="#">EN22A2CNT</a> . Die Bedeutung der übertragenen Daten finden Sie in der ENDAT Dokumentation.   |
| Latch<br>Position                        | 0x20A0              | INT32     | Mit diesem Objekt wird die gelatchte Istposition des Antriebs zurück gegeben. Welcher Wert geliefert wird (positive/negative Flanke, Latch 1/2), wird durch das Latchsteuerwort bestimmt.   |
| Latch<br>Statuswort                      | 0x20A5              | UINT16    | Mit diesem Objekt wird der Latchstatus des Antriebs zurück gegeben; Siehe auch Beschreibung des Latchsteuerwortes bzw. Latchstatuswortes  |
| Analog Eingang 1                         | 0x20B2 Sub 1        | INT16     | Istwert analoger Eingang 1 (mV, ASCII: <a href="#">ANIN1</a> )  |
| Analog Eingang 2                         | 0x20B2 Sub 2        | INT16     | Istwert analoger Eingang 2 (mV, ASCII: <a href="#">ANIN2</a> )  |



| Name                                  | CAN Objekt-nummer            | Daten-typ | Beschreibung   |
|---------------------------------------|------------------------------|-----------|--|
| DPRVAR9<br>(untere 16 Bit)            | 0x2350 Sub 1                 | INT16     | Istwert der unteren 16 Bit der Makrovariablen DPRVAR9  |
| DPRVAR10<br>(untere 16 Bit)           | 0x2350 Sub 2                 | INT16     | Istwert der unteren 16 Bit der Makrovariablen DPRVAR10   |
| DPRVAR11<br>(untere 16 Bit)           | 0x2350 Sub 3                 | INT16     | Istwert der unteren 16 Bit der Makrovariablen DPRVAR11   |
| DPRVAR12<br>(untere 16 Bit)           | 0x2350 Sub 4                 | INT16     | Istwert der unteren 16 Bit der Makrovariablen DPRVAR12   |
| DPRVAR13<br>(untere 16 Bit)           | 0x2350 Sub 5                 | INT16     | Istwert der unteren 16 Bit der Makrovariablen DPRVAR13   |
| DPRVAR14<br>(untere 16 Bit)           | 0x2350 Sub 6                 | INT16     | Istwert der unteren 16 Bit der Makrovariablen DPRVAR14   |
| DPRVAR15<br>(untere 16 Bit)           | 0x2350 Sub 7                 | INT16     | Istwert der unteren 16 Bit der Makrovariablen DPRVAR15   |
| DPRVAR16<br>(untere 16 Bit)           | 0x2350 Sub 8                 | INT16     | Istwert der unteren 16 Bit der Makrovariablen DPRVAR16   |
| Status der digitalen Softwareausgänge | 0x2351 Sub 0                 | INT32     | Istwert der digitalen Softwareausgänge (ASCII: <a href="#">SOFTOUT</a> )   |
| Betriebsarten Rückmeldung             | 0x2353                       | INT16     | Mit diesem Objekt wird die Betriebsart des Antriebs zurück gegeben(ASCII: <a href="#">OPMODE</a> ); Die Betriebsartenanforderung wird unabhängig vom EtherCAT Bustakt (ASCII: <a href="#">PTBASE</a> ) bearbeitet.   |
| ASCII Ausgangsdaten                   | 0x2355                       | INT32     | Enthält bis zu 4 Byte ASCII Daten, die vom ASCII Befehlsinterpreter generiert wurden als Antwort auf die ASCII Eingangsdaten (Objekt 0x2355). Diese Daten werden in einer Hintergrund-Task (ähnlich der Verarbeitung der ASCII Daten von der seriellen Schnittstelle) verarbeitet. Ungültige Bytes sollten auf 0 gesetzt sein.   |
| Stromistwert                          | 0x3570 Sub 0                 | INT32     | Istwert des Motorstroms in mA, (ASCII: <a href="#">I</a> ).  |
| Motortemperatur stwert                | 0x3612                       | INT16     | Aktuelle Motortemperatur in den eingestellte Einheiten (s. ASCII Kommando <a href="#">TEMPM</a> )  |
| Geschwindigkeits-istwert (SI)         | 0x3618 Sub 0                 | INT32     | Istwert der Motorgeschwindigkeit in SI Einheiten (ASCII: <a href="#">V</a> ).  |
| Zwischenkreis-spannung                | 0x361A Sub 0                 | INT16     | Istwert der Zwischenkreisspannung in Volt (ASCII: <a href="#">VBUS</a> )   |
| Statuswort                            | 0x6041                       | UINT16    | Mit diesem Objekt wird der Zustand des Antriebs zurück gegeben; Das Statuswort wird unabhängig vom EtherCAT Bustakt in der Feldbus IDLE bearbeitet   |
| Positionssollwert                     | 0x6062 Sub 0<br>0x60FC Sub 0 | INT32     | Positionssollwert in internen Einheiten (Inkrement/Motorumdrehung), die Bit Auflösung kann dabei mit dem ASCII Parameter <a href="#">PRBASE</a> eingestellt werden:<br>1 Umdrehung = 2* <a href="#">PRBASE</a> Inkremente.<br>Der Positionssollwert kann mit der Makrovariablen <a href="#">S_SET MACRO</a> aufgezeichnet werden.  |
| Positionsiswert 1                     | 0x6063                       | INT32     | Mit diesem Objekt wird der Positionswert 1 des Motorgebers zurück gegeben; Wenn ein zweiter externer Geber zur Lageregelung eingestellt ist wird im Positionsiswert 1 der externe Positionsiswert 2 zurück gegeben; Der Positionsiswert wird in jedem EtherCAT Bustakt (ASCII: <a href="#">PTBASE</a> ) bearbeitet; Der Positionsiswert wird in Inkrementen pro Motor Umdrehung zurück gegeben, die Bit Auflösung kann dabei mit dem ASCII Parameter <a href="#">PRBASE</a> eingestellt werden; Der Positionsiswert 1 kann mit der Makrovariablen <a href="#">PFB</a> aufgezeichnet werden |

| Name                           | CAN Objekt-nummer | Datentyp | Beschreibung  |
|--------------------------------|-------------------|----------|---|
| Positionswert                  | 0x6064 Sub 0      | INT32    | Positionswert des Motor Feedback in SI Einheiten (ASCII: <a href="#">PFB</a> )  |
| Geschwindigkeitswert (counts)  | 0x606C Sub 0      | INT32    | Istwert der Motorgeschwindigkeit in counts<br>(1 RPM = $2^{32}/(128 \cdot 4000 \cdot 60) = 139,81$ counts)  |
| Stromwert                      | 0x6077            | INT16    | Mit diesem Objekt wird der Stromwert zurückgegeben; Der Stromwert wird in jedem EtherCAT Bustakt (ASCII: <a href="#">PTBASE</a> ) bearbeitet; Der Stromwert wird inkrementell vorgegeben; Einheit 3280 Inkremente entsprechen dem Gerätespitzenstrom; Der Stromwert kann mit der Makrovariablen I aufgezeichnet werden  |
| Antriebsinterner Schleppfehler | 0x60F4            | INT32    | Mit diesem Objekt wird der antriebsinterne Schleppfehler zurück gegeben; Der Schleppfehler wird in jedem EtherCAT Bustakt (ASCII: <a href="#">PTBASE</a> ) bearbeitet; Der Schleppfehler wird in Inkrementen pro Motor Umdrehung zurück gegeben die Bit Auflösung kann dabei mit dem ASCII Parameter <a href="#">PRBASE</a> eingestellt werden; Der Schleppfehler kann mit der Makrovariablen PE aufgezeichnet werden |
| Digitale I/O                   | 0x60FD Sub 0      | INT16    | Status der digitalen I/O<br>Bit 0 – digitaler Ausgang 2<br>Bit 1 – digitaler Ausgang 1<br>Bit 2 – Hardware Enable<br>Bit 3 – digitaler Eingang 4<br>Bit 4 – digitaler Eingang 3<br>Bit 5 – digitaler Eingang 2<br>Bit 6 – digitaler Eingang 1<br>Bit 7 – digitaler Eingang 5 (nur S700)<br>Bit 8 – digitaler Eingang 6 (nur S700)   |



### 3.8 Implementierte Betriebsarten

Bei den Betriebsarten Auswahl und Rückmeldung, sind die folgenden Werte implementiert:

- cyclic synchronous position mode 0x08 und 0xFA
- cyclic synchronous velocity mode 0x09 und 0xFE
- cyclic synchronous torque mode 0x0A und 0xFD
- homing mode 0x06 und 0xF9

Die negativen Werte entsprechen den herstellereigenen Einstellungen im 6060.

### 3.9 Einstellung der EtherCAT-Zykluszeit

Die Zykluszeit, die im Servoverstärker für die zyklischen Soll- und Istwerte verwendet wird, kann entweder im Verstärker im Parameter [PTBASE](#) gespeichert vorliegen oder in der Startphase konfiguriert werden.

Dies geschieht über einen Mailbox-SDO-Zugriff (siehe Kapitel 3.13) auf die CANopen-Objekte 60C2 Subindex 1 und 2.

Der Subindex 2, genannt interpolation time index, definiert die Zehnerpotenz des Zeitwertes (z.B. -3 entspricht  $10^{-3}$ , also Millisekunde) während der Subindex 1, genannt "interpolation time units", die Zahl der Einheiten angibt (z.B. 4 für 4 Einheiten).

Will man eine Zykluszeit von 2ms fahren, kann man dies über verschiedene Kombinationen vorgeben, z.B. über

Index = -3, Units = 2  
oder  
Index = -4, Units = 20 etc.

Der Parameter [PTBASE](#) wird geräteintern in 250 Mikrosekunden-Schritten gezählt. 2 ms entsprechen z.B. einem [PTBASE](#) von 8.

### 3.10 Empfohlene Zykluszeiten in Abhängigkeit der Betriebsarten

Die minimale Zykluszeit hängt beim Servoverstärker sehr von der Antriebskonfiguration ab (zweiter Lageistwertgeber, Latchen). Die Analogauswertungen des Drives sollte möglichst deaktiviert werden ([ANOUT1](#)=0, [ANOUT2](#)=0, [ANCNFG](#)= -1).

| Interface       | Zykluszeit S400/S600 | Zykluszeit S300/S700 |
|-----------------|----------------------|----------------------|
| Position        | ≥ 1 ms (≥ 1000 µs)   | ≥ 0.25 ms (≥ 250 µs) |
| Geschwindigkeit | ≥ 0.50 ms (≥ 500 µs) | ≥ 0.25 ms (≥ 250 µs) |
| Moment          | ≥ 0.25 ms (≥ 250 µs) | ≥ 0.25 ms (≥ 250 µs) |

### 3.11 Synchronisation in Abhängigkeit der Zykluszeit

Bei allen Kollmorgen Servoverstärkern kann die interne PLL eine mittlere Abweichung der vom Master vorgegebenen Zykluszeit von bis zu 1000 ppm ausgleichen. Dies heißt zum Beispiel, bei einer eingestellten Zykluszeit von 1ms, kann sich der Antrieb auf eine mittlere Abweichung in der vom Master vorgegebenen Zykluszeit von bis zu +/- 1µs mit seiner internen PLL noch einsynchronisieren. Unter der mittleren Abweichung der Zykluszeit versteht man die mittlere Länge aller Zyklen.

Der Servoverstärker erlaubt je nach eingestellter Zykluszeit folgenden Jitter in der Master Zykluszeit ohne eine Synchronisationsfehler zu melden:

- Zykluszeit ≥ 1ms ⇒ erlaubter Jitter = 320µs
- Zykluszeit ≤ 750µs ⇒ erlaubter Jitter = 70µs

Beim zweiten aufeinander folgenden Masterinterrupt außerhalb des erlaubten Jitter meldet der Antrieb einen Synchronisationsfehler F28 bzw. Warnung n17. Die Synchronisationsüberwachung kann mit dem ASCII Kommando [SERCSET](#) Bit 17 und 18 abgeschaltet werden.

### 3.12 Latchsteuerwort und Latchstatuswort

Latch-Steuerwort (2 Byte)

| Bit   | Wert (bin)        | Wert (hex) | Beschreibung                          |
|-------|-------------------|------------|---------------------------------------|
| 0     | 00000000 00000001 | xx01       | Enable extern latch 1 (positive rise) |
| 1     | 00000000 00000010 | xx02       | Enable extern latch 1 (negative rise) |
| 2     | 00000000 00000100 | xx04       | Enable extern latch 2 (positive rise) |
| 3     | 00000000 00001000 | xx08       | Enable extern latch 2 (negative rise) |
| 4     | 00000000 00010000 | xx10       | Enable intern latch C (positive rise) |
| 5-7   |                   |            | Reserve                               |
| 8-12  | 00000001 00000000 | 01xx       | Read external latch 1 (positive rise) |
|       | 00000010 00000000 | 02xx       | Read external latch 1 (negative rise) |
|       | 00000011 00000000 | 03xx       | Read external latch 2 (positive rise) |
|       | 00000100 00000000 | 04xx       | Read external latch 2 (negative rise) |
|       | 00000101 00000000 | 05xx       | Read external latch C (positive rise) |
| 13-15 |                   |            | Reserve                               |

Latch-Statuswort (2 Byte)

| Bit   | Wert (bin)        | Wert (hex) | Beschreibung                                       |
|-------|-------------------|------------|--|
| 0     | 00000000 00000001 | xx01       | External latch 1 valid (positive rise)             |
| 1     | 00000000 00000010 | xx02       | External latch 1 valid (negative rise)             |
| 2     | 00000000 00000100 | xx04       | External latch 2 valid (positive rise)             |
| 3     | 00000000 00001000 | xx08       | External latch 2 valid (negative rise)             |
| 4     | 00000000 00010000 | xx10       | Internal latch C valid (positive rise)             |
| 5-7   |                   |            | Reserve  |
| 8-11  | 00000001 00000000 | X1xx       | Acknowledge value external latch 1 (positive rise) |
|       | 00000010 00000000 | X2xx       | Acknowledge value external latch 1 (negative rise) |
|       | 00000011 00000000 | X3xx       | Acknowledge value external latch 2 (positive rise) |
|       | 00000100 00000000 | X4xx       | Acknowledge value external latch 2 (negative rise) |
|       | 00000101 00000000 | x5xx       | Acknowledge value internal latch C (positive rise) |
| 12-15 | 00010000 00000000 | 1xxx       | Zustand Digital Input 4                            |
|       | 00100000 00000000 | 2xxx       | Zustand Digital Input 3                            |
|       | 01000000 00000000 | 4xxx       | Zustand Digital Input 2                            |
|       | 10000000 00000000 | 8xxx       | Zustand Digital Input 1                            |

### 3.13 Mailbox Handling

Bei EtherCAT wird der azyklische Datenverkehr (Objekt-Kanal oder SDO-Kanal) Mailbox genannt. Dabei wird von der Betrachtungsweise des Masters ausgegangen:

|                 |   |
|-----------------|---|
| Mailbox Output: | Es werden vom Master (EtherCAT-Steuerung) Daten an den Slave (Servoverstärker) gesendet. Es handelt sich also hierbei um eine Anforderung (read/write) des Masters. Der Mailbox Output läuft über den Sync Manager 0. |
| Mailbox Input:  | Es werden Daten vom Slave (Servoverstärker) an den Master (EtherCAT-Steuerung) gesendet. Der Master liest also die Antwort des Slaves ein. Der Mailbox Input läuft über dem Sync Manager 1.                           |

Das Timing-Diagramm verdeutlicht die Abarbeitung eines Mailbox-Zugriffes:



|    |   |
|----|---|
| 1) | Die EtherCAT-Master schreibt die Mailbox-Anfrage in das Mail Out Buffer.  |
| 2) | Die EtherCAT-Schnittstelle löst im AL Event Register beim nächsten Interrupt ein Sync Manager 0 Event (Mailbox Output Event) aus.   |
| 3) | Der Servoverstärker liest 16 Byte aus dem Mail Out Buffer aus und kopiert diese in ein internes Mailbox-Output-Array.   |
| 4) | Der Servoverstärker erkennt neue Daten im internen Mailbox-Output-Array und führt den SDO-Zugriff auf das von der EtherCAT-Schnittstelle angeforderte Objekt aus. Die Antwort des Servoverstärker wird in ein internes Mailbox-Input-Array geschrieben. |
| 5) | Der Servoverstärker löscht alle Daten im internen Mailbox-Output-Array und macht somit den Weg für einen erneuten Mailbox-Zugriff frei.   |
| 6) | Der Servoverstärker kopiert das Antworttelegramm vom internen Mailbox-Input-Array in das Mail In Buffer der EtherCAT-Schnittstelle .  |

### 3.13.1 Mailbox Output

Ein Interrupt der EtherCAT-Schnittstelle mit einem Sync Manager 0 - Event startet einen Mailbox Output Prozess. Eine 1 im Mail Out Event-Bit des AL Event Registers signalisiert dem Servoverstärker, dass die EtherCAT-Schnittstelle eine Mailbox-Nachricht absetzen will und die erforderlichen Daten bereits im Mail Out Buffer abgelegt hat. Es werden vom Servoverstärker in der IRQ-Routine 16 Byte aus dem Mail Out Buffer gelesen.

Bedeutung der einzelnen Bytes:

| Adresse 0x1800  |  |   |   |   |   |   |   | Adresse 0x180F                                      |   |    |    |    |    |    |    |
|---|--|---|---|---|---|---|---|---|---|----|----|----|----|----|----|
| 0   | 1  | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8   | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 |
| <b>CAN over EtherCAT spezifische Daten<br/>(CoE Header)</b> |  |   |   |   |   |   |   | <b>CAN spezifische Daten<br/>(standard CAN SDO)</b> |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 0</b>   | Länge der nachfolgenden Daten ab Byte 2 (Low Byte)   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 1</b>   | Länge der nachfolgenden Daten ab Byte 2(High Byte)   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 2</b>   | Adresse (Low Byte)   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 3</b>   | Adresse (High Byte)  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 4</b>   | Bit 0...5: Kanal<br>Bit 6...7: Priorität   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 5</b>   | Bit 0...3: Typ 1 = Reserviert: ADS over EtherCAT<br>2 = Reserviert: Ethernet over EtherCAT<br>3 = Can over EtherCAT...)<br>Bit 4...7: Reserviert   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 6</b>   | PDO-Nummer<br>(Nur bei PDO-Übertragung, Bit 0 = LSB der PDO Nummer, siehe Byte 7 für MSB)  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 7</b>   | Bit 0: MSB der PDO-Nummer, siehe Byte 6)<br>Bit 1...3: Reserviert<br>Bit 4...7: CoE spezifischer Typ 0: Reserviert<br>1: Emergency Nachricht<br>2: SDO-Anforderung<br>3: SDO-Antwort<br>4: TxPDO<br>5: RxPDO<br>6: Remote transmission request eines TxPDO<br>7: Remote transmission request eines RxPDO<br>8...15: Reserviert für spätere Anwendungen |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 8</b>   | Kontroll-Byte im CAN-Telegramm:<br>Schreibzugriff: 0x23=4Byte, 0x27=3Byte, 0x2B=2Byte, 0x2F=1Byte<br>Lesezugriff: 0x40   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 9</b>   | Low Byte der CAN-Objektnummer (Index)  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 10</b>  | High Byte der CAN-Objektnummer (Index)   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 11</b>  | Subindex gemäß der CANopen Spezifikation für den Kollmorgen Servoverstärker  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 12</b>  | Daten bei einem Schreibzugriff (Low Byte)  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 13</b>  | Daten bei einem Schreibzugriff   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 14</b>  | Daten bei einem Schreibzugriff   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 15</b>  | Daten bei einem Schreibzugriff (High Byte)   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |

Der Servoverstärker antwortet auf jedes Telegramm mit einer Antwort im Mailbox Input Buffer.

## 3.13.2

## Mail Input

Auf jedes CoE-Telegramm antwortet der Servoverstärker mit einem 16 Byte langen Antwort-Telegramm im Mailbox Input Buffer. Dabei sind die Bits wie folgt festgelegt:

| Adresse 0x1C00                                      |  |   |   |   |   |   |   | Adresse 0x1C0F                              |   |    |    |    |    |    |    |
|---|--|---|---|---|---|---|---|---|---|----|----|----|----|----|----|
| 0   | 1  | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8   | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 | 15 |
| CAN over EtherCAT spezifische Daten<br>(CoE Header) |  |   |   |   |   |   |   | CAN spezifische Daten<br>(standard CAN SDO) |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 0</b>                                       | Länge der nachfolgenden Daten (Low Byte)   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 1</b>                                       | Länge der nachfolgenden Daten (High Byte)  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 2</b>                                       | Adresse (Low Byte)   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 3</b>                                       | Adresse (High Byte)  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 4</b>                                       | Bit 0...5: Kanal<br>Bit 6...7: Priorität   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 5</b>                                       | Bit 0...3: Typ 1 = Reserviert: ADS over EtherCAT<br>2 = Reserviert: Ethernet over EtherCAT<br>3 = Can over EtherCAT...)<br>Bit 4...7: Reserviert   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 6</b>                                       | PDO-Nummer<br>(Nur bei PDO-Übertragung, Bit 0 = LSB der PDO Nummer, siehe Byte 7 für MSB)  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 7</b>                                       | Bit 0: MSB der PDO-Nummer, siehe Byte 6)<br>Bit 1...3: Reserviert<br>Bit 4...7: CoE spezifischer Typ 0: Reserviert<br>1: Emergency Nachricht<br>2: SDO-Anforderung<br>3: SDO-Antwort<br>4: TXPDO<br>5: RxPDO<br>6: Remote transmission request eines TxPDO<br>7: Remote transmission request eines RxPDO<br>8...15: Reserviert für spätere Anwendungen |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 8</b>                                       | Kontroll-Byte im CAN-Telegramm:<br>- Schreibzugriff OK: 0x60<br>- Lesezugriff OK + Antwortlänge: 0x43 (4 Byte), 0x47 (3 Byte), 0x4B (2Byte), 0x4F (1Byte)<br>- Fehler bei Lese- oder Schreibzugriff: 0x80  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 9</b>                                       | Low Byte der CAN-Objektnummer (Index)  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 10</b>                                      | High Byte der CAN-Objektnummer (Index)   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 11</b>                                      | Subindex gemäß der CANopen Spezifikation für den Kollmorgen Servoverstärker  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 12</b>                                      | Daten (Low Byte)   |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 13</b>                                      | Daten  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 14</b>                                      | Daten  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |
| <b>Byte 15</b>                                      | Daten (High Byte)  |   |   |   |   |   |   |   |   |    |    |    |    |    |    |

### 3.13.3 Beispiel eines Mailbox-Zugriffes

Im folgenden Beispiel wird PDOs 0x1704 gemappt. (siehe Kapitel 'Feste PDO-Mappings' auf S.21):

Der Master setzt folgende Mailbox-Output Nachricht ab:

|                |      |   |
|----------------|------|---|
| <b>Byte 0</b>  | 0x0A | Die folgenden 10 Bytes enthalten Daten (von Byte 2 bis Byte 11) |
| <b>Byte 1</b>  | 0x00 | Die folgenden 10 Bytes enthalten Daten (von Byte 2 bis Byte 11) |
| <b>Byte 2</b>  | 0x00 | Adresse 0   |
| <b>Byte 3</b>  | 0x00 | Adresse 0   |
| <b>Byte 4</b>  | 0x00 | Kanal 0 und Priorität 0   |
| <b>Byte 5</b>  | 0x03 | CoE Objekt  |
| <b>Byte 6</b>  | 0x00 | PDO-Nummer 0  |
| <b>Byte 7</b>  | 0x20 | PDO-Nummer 0 und SDO-Anfrage                                    |
| <b>Byte 8</b>  | 0x2B | 2 Byte Schreibzugriff   |
| <b>Byte 9</b>  | 0x12 | SDO-Objekt 0x1C12   |
| <b>Byte 10</b> | 0x1C | SDO-Objekt 0x1C12   |
| <b>Byte 11</b> | 0x01 | Subindex 1  |
| <b>Byte 12</b> | 0x04 | Datenwert 0x00001704  |
| <b>Byte 13</b> | 0x17 | Datenwert 0x00001704  |
| <b>Byte 14</b> | 0x00 | Datenwert 0x00001704  |
| <b>Byte 15</b> | 0x00 | Datenwert 0x00001704  |

Die Antwort vom Servoverstärker muss lauten:

|                |      |   |
|----------------|------|---|
| <b>Byte 0</b>  | 0x0E | Die folgenden 14 Bytes enthalten Daten (von Byte 2 bis Byte 15) |
| <b>Byte 1</b>  | 0x00 | Die folgenden 14 Bytes enthalten Daten (von Byte 2 bis Byte 15) |
| <b>Byte 2</b>  | 0x00 | Adresse 0   |
| <b>Byte 3</b>  | 0x00 | Adresse 0   |
| <b>Byte 4</b>  | 0x00 | Kanal 0 und Priorität 0   |
| <b>Byte 5</b>  | 0x03 | CoE Objekt  |
| <b>Byte 6</b>  | 0x00 | PDO-Nummer 0  |
| <b>Byte 7</b>  | 0x20 | PDO-Nummer 0 und SDO-Antwort                                    |
| <b>Byte 8</b>  | 0x60 | Erfolgreicher Schreibzugriff                                    |
| <b>Byte 9</b>  | 0x12 | SDO-Objekt 0x1C12   |
| <b>Byte 10</b> | 0x1C | SDO-Objekt 0x1C12   |
| <b>Byte 11</b> | 0x01 | Subindex 1  |
| <b>Byte 12</b> | 0x00 | Datenwert 0x00000000  |
| <b>Byte 13</b> | 0x00 | Datenwert 0x00000000  |
| <b>Byte 14</b> | 0x00 | Datenwert 0x00000000  |
| <b>Byte 15</b> | 0x00 | Datenwert 0x00000000  |

## 4 Anhang

### 4.1 Index

|          |                                |    |          |                                     |    |
|----------|--------------------------------|----|----------|-------------------------------------|----|
| <b>A</b> | AL control . . . . .           | 16 | <b>L</b> | Latchstatuswort . . . . .           | 34 |
|          | AL event . . . . .             | 15 |          | Latchsteuerwort . . . . .           | 34 |
|          | AL status . . . . .            | 16 | <b>M</b> | Mailbox . . . . .                   | 35 |
|          | AL status code . . . . .       | 16 |          | Montage . . . . .                   | 8  |
| <b>B</b> | Bestimmungsgemäße Verwendung . | 6  | <b>P</b> | PDO Mappings                        |    |
|          | Betriebsarten . . . . .        | 33 |          | Festes Mapping . . . . .            | 21 |
| <b>C</b> | CoE . . . . .                  | 18 |          | Freies Mapping . . . . .            | 23 |
| <b>E</b> | Erweiterungskarte . . . . .    | 9  |          | Phasenhochlauf . . . . .            | 16 |
|          | EtherCat Setup . . . . .       | 11 | <b>S</b> | Slave Register . . . . .            | 14 |
| <b>I</b> | Inbetriebnahme . . . . .       | 10 |          | Statusmaschine . . . . .            | 20 |
|          | Installation . . . . .         | 8  |          | Symbole . . . . .                   | 6  |
|          | Interrupt Event . . . . .      | 15 |          | Synchronisation . . . . .           | 33 |
|          | Interrupt-Freigabe . . . . .   | 15 | <b>Z</b> | Zielgruppe . . . . .                | 5  |
| <b>K</b> | Kommunikationsphasen . . . . . | 17 |          | Zyklische Soll-/Istwerte . . . . .  | 27 |
|          | Kontrollwort . . . . .         | 19 |          | Zykluszeiten, Einstellung . . . . . | 33 |
|          | Kürzel . . . . .               | 7  |          | Zykluszeiten, Empfehlung . . . . .  | 33 |

## Vertrieb und Applikation

Wir bieten Ihnen einen kompetenten und schnellen Service. Wählen Sie das zuständige regionale Vertriebsbüro in Deutschland oder kontaktieren Sie den europäischen, asiatischen oder nordamerikanischen Kundendienst.

### Deutschland

KOLLMORGEN Europe GmbH  
Vertriebs- & Applikationszentrum Nord  
Pempelfurtstraße 1  
D-40880 Ratingen  
Internet [www.kollmorgen.com/de-de](http://www.kollmorgen.com/de-de)  
E-Mail [vertrieb.nord@kollmorgen.com](mailto:vertrieb.nord@kollmorgen.com)  
Tel.: +49 (0)2102 - 9394 - 0  
Fax: +49 (0)2102 - 9394 - 3315



KOLLMORGEN  
DE Website



Europäisches  
Produkt WIKI

KOLLMORGEN Europe GmbH  
Vertriebs- & Applikationszentrum Süd  
Brückenfeldstr. 26/1  
D-75015 Bretten  
Internet [www.kollmorgen.com/de-de](http://www.kollmorgen.com/de-de)  
E-Mail [vertrieb.sued@kollmorgen.com](mailto:vertrieb.sued@kollmorgen.com)  
Tel.: +49 (0)2102 - 9394 - 2850  
Fax: +49 (0)2102 - 9394 - 3317

KOLLMORGEN Europe GmbH  
Vertriebsbüro Süd  
Hölzlestraße 31  
D-72336 Balingen  
Internet [www.kollmorgen.com/de-de](http://www.kollmorgen.com/de-de)  
E-Mail [vertrieb.sued@kollmorgen.com](mailto:vertrieb.sued@kollmorgen.com)  
Tel.: +49 (0)2102 - 9394 - 2806  
Fax: +49 (0)2102 - 9394 - 3317

### Europa

KOLLMORGEN  
Internet [www.kollmorgen.com/en-gb](http://www.kollmorgen.com/en-gb)  
E-Mail [technik@kollmorgen.com](mailto:technik@kollmorgen.com)  
Tel.: +49 (0)2102 - 9394 - 0  
Fax: +49 (0)2102 - 9394 - 3155



KOLLMORGEN  
EU Website



European  
Product WIKI

### Nordamerika

KOLLMORGEN  
Internet [www.kollmorgen.com/en-us](http://www.kollmorgen.com/en-us)  
E-Mail [support@kollmorgen.com](mailto:support@kollmorgen.com)  
Tel.: +1 - 540 - 633 - 3545  
Fax: +1 - 540 - 639 - 4162



KOLLMORGEN  
US Website



KOLLMORGEN  
Developer Network

### Südamerika

KOLLMORGEN  
Internet [www.kollmorgen.com/pt-br](http://www.kollmorgen.com/pt-br)  
E-Mail [support@kollmorgen.com](mailto:support@kollmorgen.com)  
Tel.: +55 11 4191 - 4771



KOLLMORGEN  
Brazil Website

### Asien

KOLLMORGEN  
Internet [www.kollmorgen.cn](http://www.kollmorgen.cn)  
E-Mail [sales.china@kollmorgen.com](mailto:sales.china@kollmorgen.com)  
Tel: +86 - 400 661 2802



**KOLLMORGEN**

Because Motion Matters™