

JetMove 1xx

Versions-Update

von V2.13 auf V2.14

Jetter

Auflage 1.00

11.06.2012/ Printed in Germany

Die Firma JETTER AG behält sich das Recht vor, Änderungen an ihren Produkten vorzunehmen, die der technischen Weiterentwicklung dienen. Diese Änderungen werden nicht notwendigerweise in jedem Einzelfall dokumentiert.

Dieses Handbuch und die darin enthaltenen Informationen wurden mit der gebotenen Sorgfalt zusammengestellt. Die Firma JETTER AG übernimmt jedoch keine Gewähr für Druckfehler oder andere daraus entstehende Schäden.

Die in diesem Buch genannten Marken und Produktnamen sind Warenzeichen oder eingetragene Warenzeichen der jeweiligen Titelhalter.

Inhaltsverzeichnis

1 Einleitung 4

2 Erweiterungen 5

2.1 Oszilloskop – Pretriggerfunktion neu 5

2.2 Zustand „E - Fehlerreaktion aktiv“ 5

2.3 Gebertyp SinusHall 5

3 Korrekturen 6

3.1 Stromvorsteuerung 6

3.2 Positionssprung beim Wechsel in neue Tabelle 6

3.3 Tabellenbetrieb und Kommando HALT 6

3.4 Pos-Sprung am Ende der Startrampe 6

1 Einleitung

Versions-Update Übersicht			
Version	**Funktion**	**erweitert**	**korrigiert**
V2.14.0.0	Oszilloskop – Pretriggerfunktion neu	✓	
	Zustand „E – Fehlerreaktion aktiv“	✓	
	Gebertyp SinusHall	✓	
	Stromvorsteuerung		✓
	Positionssprung beim Wechsel in neue Tabelle		✓
	Tabellenbetrieb und Kommando HALT		✓
	Positionssprung am Ende der Startrampe		✓

2 Erweiterungen

2.1 Oszilloskop – Pretriggerfunktion neu

(#1555) Ab der Version 2.13.0.01 ist ein Pretrigger für die Oszilloskop-Funktion verfügbar.

2.2 Zustand „E - Fehlerreaktion aktiv“

(#2124) Ab der Version 2.13.0.03 kann der Zustand „E - Fehlerreaktion aktiv“ mit dem Kommando 2 „Disable Power“ verlassen werden.
Weiterhin wird die Verweildauer in diesem Zustand überwacht. In R558 Timeout Fehlerreaktion kann die Maximalzeit der Fehlerreaktion eingestellt werden (Default = 10 Sekunden). Wird diese Zeit überschritten, so erfolgt eine sofortige Reglerabschaltung mit Fehler „F19 – Timeout Fehlerreaktion“.

2.3 Gebertyp SinusHall

(#2094) Für die Positionsrückmeldung mit Hallsensoren, die analog ausgewertet werden, wurde der Gebertyp 19 (SinusHall) eingeführt.

Diese Funktion ist ab der Version 2.13.0.02 verfügbar.

3 Korrekturen

3.1 Stromvorsteuerung

(#1455) Wenn bei aktiver Stromvorsteuerung in Bewegungsphasen mit hoher Dynamik (=hohe Ströme) ein Fehler auftritt und der Antrieb abgeschaltet wird, kann folgendes Verhalten auftreten:
Nach dem Quittieren des Fehlers und dem Einschalten der Regelung kann der Antrieb mit dem Strom beschleunigen, der vor der Fehlerabschaltung von der Stromvorsteuerung berechnet wurde. Bis zum Eingreifen der Drehzahlregelung kann der Antrieb somit unkontrollierte Bewegungen ausführen.

Ab der Version 2.13.0.02 ist dieses Verhalten behoben.

3.2 Positionssprung beim Wechsel in neue Tabelle

(#1624) Beim Wechsel am Ende einer laufenden Tabelle in eine andere Tabelle kann mit dem ChangeType R432 = 3 (Master- und Slave-Achse ohne Modulobehandlung) bzw. R432 = 2 (Master-Achse ohne Modulobehandlung) für eine einzige Abtastung (= 2 ms) eine falsch berechnete Sollposition an den Lageregler ausgegeben werden. Je nach Reglereinstellung kann das zu einem Schleppfehler mit Abschaltung führen.

Ab der Version 2.13.0.02 ist dieses Verhalten behoben.

3.3 Tabellenbetrieb und Kommando HALT

(#1667) Wenn der Tabellenfunktion aktiv ist und in einer Phase mit negativer Geschwindigkeit das Kommando 6 (= HALT) gegeben wird, dann kann die Achse springen und ein Schleppfehler mit Abschaltung die Folge sein.

Ab der Version 2.13.0.02 ist dieses Verhalten behoben.

3.4 Pos-Sprung am Ende der Startrampe

(#1889) In seltenen Fällen ist es möglich, dass der Antrieb am Ende der Startrampe eine unkontrollierte Bewegung ausführt.

Ab der Version 2.13.0.02 ist dieses Verhalten behoben.