



# Produkthandbuch MCA 123 POWERLINK





## Sicherheit

### Urheberschutz, Haftungsbeschränkung und Revisionsrechte

Dieses Handbuch enthält Informationen, die Eigentum von Danfoss sind. Durch die Annahme und Verwendung dieses Handbuchs erklärt sich der Benutzer damit einverstanden, die darin enthaltenen Informationen ausschließlich für Geräte von Danfoss oder solche anderer Hersteller zu verwenden, die ausdrücklich für die Kommunikation mit Danfoss-Geräten über die serielle Kommunikationsverbindung bestimmt sind. Dieses Handbuch ist durch Urheberrechtsgesetze Dänemarks und der meisten anderen Länder geschützt.

Danfoss übernimmt keine Gewährleistung dafür, dass die nach den im vorliegenden Handbuch enthaltenen Richtlinien erstellten Softwareprogramme in jedem physischen Umfeld bzw. jeder Hard- oder Softwareumgebung einwandfrei laufen.

Obwohl die in diesem Handbuch enthaltene Dokumentation Danfoss überprüft und überarbeitet hat, leistet Danfoss in Bezug auf die Dokumentation keine vertragliche oder gesetzliche Gewähr. Dies schließt Beschaffenheit, Leistung oder Eignung für einen bestimmten Zweck mit ein.

Danfoss übernimmt keinerlei Haftung für unmittelbare, mittelbare oder beiläufig entstandene Schäden, Folgeschäden oder sonstige Schäden aufgrund der Nutzung oder Unfähigkeit zur Nutzung der in diesem Handbuch enthaltenen Informationen. Dies gilt auch dann, wenn auf die Möglichkeit solcher Schäden hingewiesen wurde. Danfoss haftet insbesondere nicht für Kosten, einschließlich aber nicht beschränkt auf entgangenen Gewinn oder Umsatz, Verlust oder Beschädigung von Ausrüstung, Verlust von Computerprogrammen, Datenverlust, Kosten für deren Ersatz oder Ansprüche Dritter jeglicher Art.

Danfoss behält sich das Recht vor, jederzeit Überarbeitungen oder inhaltliche Änderungen an diesem Handbuch ohne Vorankündigung oder eine verbindliche Mitteilungspflicht vorzunehmen.

Es wird vorausgesetzt, dass alle Geräte durch eine Firewall geschützt werden, die Paketfilterung durchführt, und dass die Umgebung implementierte Beschränkungen im Hinblick auf die Software, die innerhalb der Firewall ausgeführt werden kann, aufweist. Es wird vorausgesetzt, dass alle Knoten „vertrauenswürdige“ Knoten sind.

### Sicherheitshinweis

#### **▲WARUNG**

##### **HOCHSPANNUNG!**

**Der Frequenzumrichter steht bei Netzanschluss unter lebensgefährlicher Spannung. Unsachgemäße Installation des Motors, des Frequenzumrichters oder des Feldbus kann Schäden am Gerät sowie schwere Personenschäden oder sogar tödliche Verletzungen verursachen. Daher müssen Sie die Anleitungen in diesem Handbuch sowie nationale und lokale Sicherheitsvorschriften befolgen.**

### Sicherheitsvorschriften

1. Trennen Sie den Frequenzumrichter bei Reparaturarbeiten unbedingt vom Netz. Stellen Sie sicher, dass die Netzversorgung unterbrochen und die erforderliche Zeit verstrichen ist, bevor Sie die Motor- und Netzstecker ziehen.
2. Der Aus-Befehl an der seriellen Schnittstelle trennt das System nicht von der Stromversorgung. Verwenden Sie ihn nicht als Sicherheitsschalter.
3. Achten Sie auf eine ordnungsgemäße Schutzerdung der Geräte. Außerdem müssen Sie den Benutzer gemäß den geltenden nationalen und lokalen Bestimmungen vor der Versorgungsspannung schützen. Entsprechend müssen Sie auch den Motor vor Überlast schützen.
4. Die Erdableitströme überschreiten 3,5 mA.
5. Sie dürfen die Stecker für die Motor- und Netzversorgung nicht entfernen, während der Frequenzumrichter an die Netzspannung angeschlossen ist. Stellen Sie sicher, dass die Netzversorgung unterbrochen und die erforderliche Zeit verstrichen ist, bevor Sie die Motor- und Netzstecker ziehen.

## Warnung vor unerwartetem Anlauf

1. Ein Busbefehl kann den Motor anhalten, obwohl der Frequenzumrichter weiter unter Netzspannung steht. Diese Stoppfunktionen bieten KEINEN Schutz vor unerwartetem Anlauf.
2. Während der Änderung von Parametern besteht die Gefahr, dass der Motor startet.
3. Elektronische Fehler im Frequenzumrichter und Nachlassen der
  - temporären Überlast
  - störungen im Versorgungsnetz oder
  - Störung im Motoranschluss

können einen unerwarteten Anlauf verursachen.

### **WARNUNG**

#### **ELEKTRISCHE GEFAHR**

Das Berühren spannungsführender Teile – auch nach der Trennung vom Netz – ist lebensgefährlich.

## Inhaltsverzeichnis

<b>1 Einführung</b>	<b>3</b>
1.1 Allgemeine Informationen	3
1.1.1 zu diesem Handbuch	3
1.1.2 Voraussetzungen	3
1.1.3 Hardware	3
1.1.4 Hintergrundwissen	3
1.1.5 Verfügbare Literatur	3
1.1.6 Abkürzungen	4
<b>2 Installation</b>	<b>5</b>
2.1 Installation	5
2.1.1 Installation der Option im Frequenzumrichter	5
2.1.2 Netzwerk	6
2.1.3 POWERLINK-Kabel	6
2.1.4 LED-Verhalten	6
2.1.5 Topologie	9
2.1.6 EMV-Schutzmaßnahmen	10
<b>3 Konfiguration</b>	<b>11</b>
3.1 Konfigurieren der Parameter	11
3.1.1 IP-Einstellungen	11
3.1.2 Ethernetverbindungsparameter	11
3.2 Konfigurieren des Frequenzumrichters	11
3.2.1 VLT-Parameter	11
3.3 Konfigurieren des POWERLINK-Netzwerks	12
<b>4 Konfigurieren des Master</b>	<b>13</b>
4.1 Importieren der XDD-Datei	13
4.2 Einrichtung des Master	13
<b>5 Steuern des Frequenzumrichters</b>	<b>16</b>
5.1 PDO-Kommunikation	16
5.2 Prozessdaten	16
5.2.1 Process Control Data (Prozessregelungsdaten)	16
5.2.2 Prozessstatusdaten	17
5.2.3 Sollwertverarbeitung	17
5.2.4 Prozessregelungsbetrieb	18
5.2.5 Einfluss der Digitaleingangsklemmen auf den FU-Regelungsmodus	18
5.3 Steuerprofil	18
5.4 DS 402-Steuerprofil	18

5.4.1 Steuerwort gemäß DSP 402-Profil (Parameter 8-10=DSP 402-Profil)	18
5.4.2 Zustandswort gemäß Profil DS 402	19
5.4.3 DSP 402 Zustand Übergänge	22
5.5 Danfoss FU-Steuerprofil	23
<b>6 Kommunikationsprofilbereich</b>	<b>26</b>
6.1 Beschreibung - Kommunikationsprofilbereich	26
6.2 1000-1FFF Kommunikationsprofilbereich	26
6.3 2000-5FFF Danfoss Spezifischer Objektbereich	33
6.4 6000-Geräteprofil-Objektbereich	33
<b>7 Parameter</b>	<b>36</b>
7.1 Parametergruppe 8-** Kommunikation und Option	36
7.2 Parametergruppe 12-** Ethernet	40
7.3 POWERLINK - Spezifische Parameterliste	45
<b>8 Anwendungsbeispiele</b>	<b>47</b>
8.1 Beispiel: Prozessdaten mit PDO 23	47
8.2 Beispiel: Einfaches Steuerwort, Sollwert, Zustandswort und Hauptwert	49
<b>9 Fehlersuche und -behebung</b>	<b>50</b>
9.1 LED-Status	50
9.2 Kommunikationsprobleme	51
9.2.1 Es besteht keine Kommunikation zum Frequenzumrichter.	51
9.2.2 Warnung 34 Erscheint auch bei hergestellter Kommunikation	52
9.2.3 Frequenzumrichter reagiert nicht auf Steuersignale	53
9.2.4 Endloses Ausschalten - Einschalten	55
9.3 Warnungen und Alarmmeldungen	55
9.3.1 Alarm- und Warnwörter	55
<b>Index</b>	<b>57</b>

# 1 Einführung

## 1.1 Allgemeine Informationen

### 1.1.1 zu diesem Handbuch

Kapitel

- 1 Einführung
- 2 Installation
- 3 Konfiguration

enthalten wichtige Informationen zur schnellen Installation und Inbetriebnahme.

Ausführlichere Informationen einschließlich aller Konfigurationsoptionen und Diagnosewerkzeuge finden Sie in den Kapiteln:

- 4 Konfigurieren des Master
- 5 Steuern des Frequenzumrichters
- 7 Parameter
- 8 Anwendungsbeispiele
- 9 Fehlersuche und -behebung

#### Bezeichnungen

In diesem Handbuch wird die Bezeichnung Ethernet zur Beschreibung des physischen Layers des Netzwerks verwendet und bezieht sich nicht auf das Anwendungsprotokoll.

### 1.1.2 Voraussetzungen

Dieses Produkthandbuch setzt voraus, dass Sie die Danfoss POWERLINK-Option mit einem Danfoss VLT<sup>®</sup> AutomationDrive FC301/FC302 oder FCD 302-Frequenzumrichter verwenden. Der installierte Controller muss die in diesem Handbuch beschriebenen Schnittstellen unterstützen. Regler und den Frequenzumrichter müssen alle Anforderungen unbedingt erfüllen sowie entsprechende Einschränkungen beachten.

### 1.1.3 Hardware

Dieses Handbuch bezieht sich auf die POWERLINK-Option MCA 123, Bestellnummer 130B5546 (unbeschichtet) und 130B5646 (beschichtet).

### 1.1.4 Hintergrundwissen

Die Danfoss POWERLINK-Optionskarte ist für eine Kommunikation mit allen Systemen ausgelegt, die mit dem POWERLINK-Standard konform sind. Danfoss setzt Kenntnisse über diese Technologie voraus. Probleme mit der Hardware oder Software anderer Hersteller, einschließlich Inbetriebnahme-Tools, behandelt dieses Handbuch nicht. Sie liegen nicht im Verantwortungsbereich von Danfoss.

Informationen zu Inbetriebnahme-Tools oder der Kommunikation zu einem Nicht-Danfoss-Knoten finden Sie in den entsprechenden Handbüchern.

### 1.1.5 Verfügbare Literatur

- Das *Produkthandbuch VLT<sup>®</sup> AutomationDrive* enthält die erforderlichen Informationen für die Inbetriebnahme und den Betrieb des Frequenzumrichters.
- Das *Projektierungshandbuch VLT<sup>®</sup> AutomationDrive* enthält alle technischen Informationen zum Frequenzumrichter sowie Informationen zur kundenspezifischen Anpassung und Anwendung.
- Das *VLT<sup>®</sup> AutomationDrive Profibus-Produkthandbuch* liefert die für Regelung, Überwachung und Programmierung des Frequenzumrichters per Profibus-Feldbus erforderlichen Informationen.
- Das *VLT<sup>®</sup> AutomationDrive DeviceNet-Produkthandbuch* liefert die für Regelung, Überwachung und Programmierung des Frequenzumrichters per DeviceNet-Feldbus erforderlichen Informationen.
- Das *MCT 10 Konfigurationssoftware Produkthandbuch* liefert Informationen zur Installation und zur Verwendung der Software auf einem PC.
- Die *VLT<sup>®</sup> AutomationDrive Anleitung des IP21/Typ 1* enthält Informationen zur Installation der Option IP21/Typ 1.
- Die *VLT<sup>®</sup> AutomationDrive 24-V-DCDatensicherungsanleitung* liefert Informationen zur Installation der 24-V-DC-Datensicherungsoption.
- Das *VLT<sup>®</sup> AutomationDrive CANOpen-Produkthandbuch*.
- Das *VLT<sup>®</sup> AutomationDrive Modbus TCP-Produkthandbuch*.

- Das MCA 121 Ethernet/IP-Produkthandbuch.
- Das MCA 120 PROFINET-Produkthandbuch.
- Das MCA 124 EtherCAT-Produkthandbuch.
- Das MCA 122 Modbus TCP-Produkthandbuch.

Technische Literatur von Danfoss ist auch online verfügbar unter [www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/](http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/)

### 1.1.6 Abkürzungen

Abkürzung	Definition
API	Actual Packet Interval
ASnd	AsynchronousSend
CC	Control Card (Steuerkarte)
CTW	Control Word (Steuerwort)
DCP	Discovery and Configuration Protocol
DHCP	Dynamic Host Configuration Protocol-Konfiguration
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit
I/O	Eingang/Ausgang
IP	Internetprotokoll
PDO	Process Data Object
LCP	Local Control Panel
LED	Light Emitting Diode
LSB	Least Significant Bit (geringstwertiges Bit)
MAV	Hauptistwert (tatsächlicher Ausgang)
MN	Managing Node
MSB	Most Significant Bit (höchstwertiges Bit)
MRV	Main Reference Value (Hauptsollwert)
N/A	Not applicable (keine Angabe)
PC	Personal Computer
PCD	Process Control Data (Prozessregelungsdaten)
SPS	Speicherprogrammierbare Steuerung
PNU	Parameternummer
REF	Sollwert (=MRV)
SDO	Service Data Object (Servicedatenobjekt)
SoC	Start Of Cycle Frame (Start des Zyklusrahmens)
SoA	Start Of Asynchronous-Signal
STW (ZSW)	Zustandswort

Tabelle 1.1 Abkürzungsverzeichnis



## 2 Installation

### 2.1 Installation

#### 2.1.1 Installation der Option im Frequenzumrichter

Stellen Sie vor Installation der Option sicher, dass die installierte Firmwareversion des Frequenzumrichters die POWERLINK-Option unterstützt. Folgende Frequenzumrichter-Firmware oder höher ist erforderlich:

Firmwareversion der POWERLINK-Option	Mindestanforderung an die Firmwareversion des Frequenzumrichters
1.01	FC301 6.72
	FC302 6.72
1.12	FC301 6.81
	FC302 6.81
	FCD 302 6.81

Tabelle 2.1 Mindestanforderung an die Firmwareversion

#### Erforderliche Elemente zur Installation der Feldbus-Option im Frequenzumrichter

- Feldbus-Option
- Adapterrahmen der Feldbus-Option für die FC-Baureihe. Dieser Rahmen ist tiefer als der Standardrahmen, um unter dem Display Platz für die Feldbus-Option zu bieten.
- Zugentlastung (nur bei den Bauformen A1 und A2)

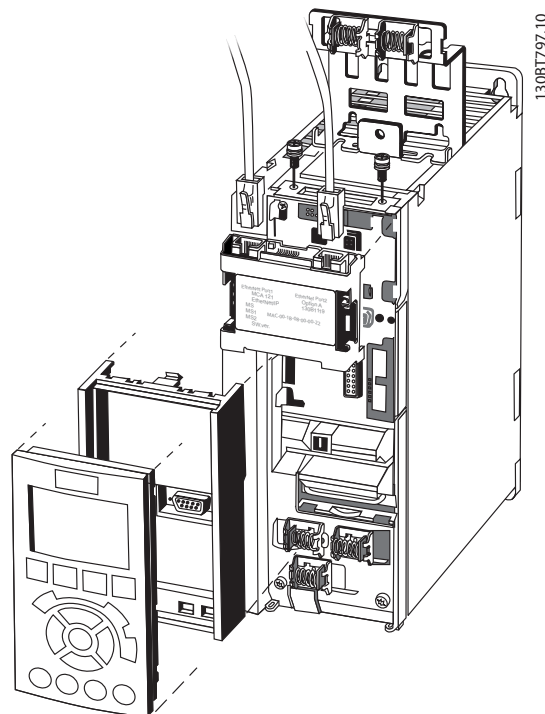


Abbildung 2.1 Anpassung des Einbaurahmens der Feldbus-Option

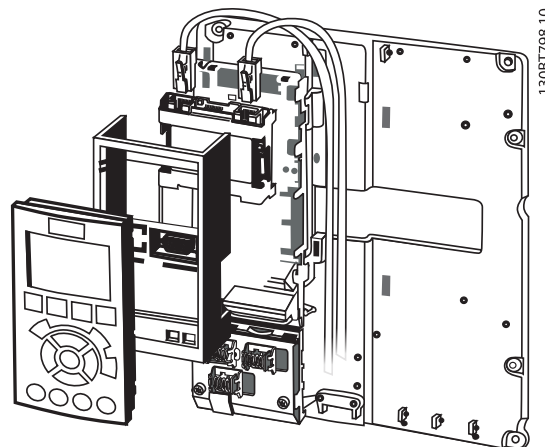


Abbildung 2.2 Zugentlastung bei den Baugrößen A1 und A2

#### Anweisungen

1. Nehmen Sie das LCP-Bedienteil vom Frequenzumrichter ab.
2. Nehmen Sie den darunter liegenden Rahmen ab und entsorgen Sie diesen.
3. Stecken Sie die Option in den dafür vorgesehenen Steckplatz. Die Ethernet-Stecker müssen nach oben zeigen.

4. Entfernen Sie die Abdeckung des Steckplatzes am Adapterrahmen der Feldbus-Option.
5. Drücken Sie den Adapterrahmen der Feldbus-Option in Position.
6. Setzen Sie das LCP wieder ein und bringen Sie das Feldbuskabel an.

**HINWEIS**

Isolieren Sie das Ethernet-Kabel nicht ab und erden Sie es nicht über das Zugentlastungsblech! Die Erdung des abgeschirmten Ethernet-Kabels erfolgt über den RJ-45-Stecker an der Option.

**HINWEIS**

Stellen Sie nach der Installation der MCA 123 POWERLINK-Option 8-01 Führungshöhe auf: [2] Nur Steuerwort oder [0] Klemme und Steuerwort. 8-02 Aktives Steuerwort auf: [3] Option A

2.1.2 Netzwerk

Es ist wichtig, dass die zur Ethernet-Datenübertragung gewählten Medien die erforderlichen Eigenschaften erfüllen. Verwenden Sie grundsätzlich CAT 5e und 6 Kabel für industrielle Anwendungen. Beide Typen sind als nicht abgeschirmte oder abgeschirmte Twisted-Pair-Kabel erhältlich. Empfehlung: Setzen Sie abgeschirmte Kabel zur Verwendung in industriellen Umgebungen und bei Frequenzumrichtern ein. Zwischen Netzwerkgeräten ist eine maximale Kabellänge von 100 m zulässig.

2.1.3 POWERLINK-Kabel

Kabeltyp	Spezifikation
Ethernet-Standard	Standard-Ethernet (gemäß IEEE 802.3), 100Base-TX (Fast-Ethernet)
Kabeltyp	S/FTP (abgeschirmtes foliertes Twisted-Pair-Kabel, ISO (IEC 11801 oder EN 50173), CAT 5e
Dämpfung	23,2 dB (jeweils bei 100 MHz und 100 m)
Crosstalk-Dämpfung	24 dB (jeweils bei 100 MHz und 100 m)
Rückführungsverlust	10 dB (jeweils 100 m)
Überspannungsimpedanz	100 Ω

Tabelle 2.2 Spezifikation der POWERLINK-Kabel

2.1.4 LED-Verhalten

Die Option verfügt über 3 zweifarbige LEDs, die eine schnelle und detaillierte Diagnose ermöglichen. Die drei LEDs sind mit jeweils einer Funktion der POWERLINK-Option verbunden:

LED-Kennzeichnung	Beschreibung
g	
Zustand/Fehler	Modulzustand, gibt die Aktivität am POWERLINK-Slave wieder.
Link/Kollision Port 1	Link/Kollision Port 1, gibt die Aktivität am POWERLINK-Port 1 an.
Link/Kollision Port 2	Link/Kollision Port 2, gibt die Aktivität am POWERLINK-Port 2 an.

Tabelle 2.3 LEDs

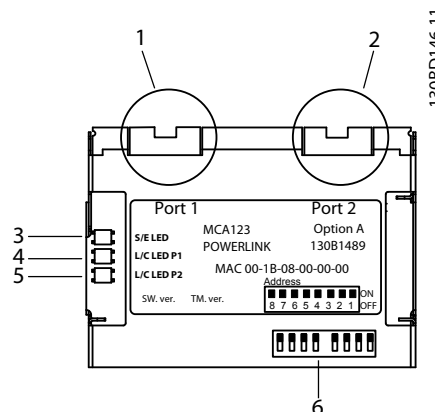


Abbildung 2.3 Übersicht über die Option

Pos. #	Beschreibung
1	POWERLINK-Port 1
2	POWERLINK-Port 2
3	Zustand/Fehler
4	Link/Kollision Port 1
5	Link/Kollision Port 2
6	DIP-Schalter für Knoten-ID

Tabelle 2.4 Legende zu Abbildung 2.3

S/E LED

Abbildung 2.4 S/E LED-Status - AUS oder Zustand

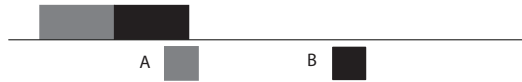


Abbildung 2.5 S/E LED-Status - Grün (A)/Rot (B) Blinken



Abbildung 2.6 S/E LED-Status - Flackert grün



Abbildung 2.7 S/E LED-Status - Leuchtet Grün



Abbildung 2.8 S/E LED-Status - Blinkt Rot



Abbildung 2.9 S/E LED-Status - Einzelnes grünes Blinken



Abbildung 2.10 S/E LED-Status - Blinkt Rot (B)/Grün (A)



Abbildung 2.11 S/E LED-Status - Doppeltes grünes Blinken



Abbildung 2.12 S/E LED-Status - Dreifaches grünes Blinken



Abbildung 2.13 S/E LED-Status - Gelbes Blinken

LED-Blinkmuster	Powerlink-Optionszustand	Beschreibung
AUS oder Zustand	NMT_GS, NMT_GS_INITIALISATION NMT_CS_NOT_ACTIVE,	Keine Stromversorgung zum Antrieb oder Initialisierung
Flackerndes Grün	Grundlegender Ethernet-Modus	POWERLINK-Schnittstelle im grundlegenden Ethernet-Modus
Leuchtet Grün		POWERLINK-Schnittstelle befindet sich im Betriebszustand
Blinkt grün	NMT_CS_Stopped	SPS hat das Netzwerk gestoppt
Einzelnes grünes Blinken	NMT_CS_PRE_OPERATIONAL_1	POWERLINK-Schnittstelle befindet sich im Zustand Vor-Betriebsmodus 1
Rotes/grünes Blinken	NMT_CS_PRE_OPERATIONAL_1	Kommunikation zu SPS verloren
Doppeltes grünes Blinken	NMT_CS_PRE_OPERATIONAL_2	POWERLINK-Schnittstelle befindet sich im Zustand Vor-Betriebsmodus 2
Dreifaches grünes Blinken	NMT_CS_READY_TO_OPERATE	POWERLINK-Schnittstelle ist
Gelbes Blinken	Blink-Befehl	Knoten-Identifizierung aktiviert durch MCT10

Tabelle 2.5 S/E LED-Muster

L/C LED

Abbildung 2.14 L/C LED-Status - AUS oder Keine Verbindung



Abbildung 2.15 L/C LED-Status - Verbindung



Abbildung 2.16 L/C LED-Status - Einschalten Grün (A)/Rot (B)

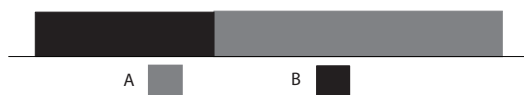


Abbildung 2.17 L/C LED-Status - Kollision Rot (B)/Grün (A)



Abbildung 2.18 L/C LED-Status - Gelbes Blinken

LED-Blinkmuster	Powerlink-Optionszustand	Beschreibung
AUS oder Keine Verbindung	NMT_GS, NMT_GS_INITIALI- SATION NMT_CS_NOT_ACTIVE	Keine Stromversorgung zum Antrieb oder Initialisierung
Link	NMT_GS_INITIALI- SATION	Erscheint nur einmal bei Netz-Ein
Netz-Ein	Verschiedene Zustände	Verbindung hergestellt
Kollision		
Gelbes Blinken	Blink-Befehl	Knoten-Identifizierung aktiviert durch MCT 10 Konfigurationssoftware

Tabelle 2.6 L/C LED-Muster

## 2.1.5 Topologie

Das POWERLINK-Modul verfügt über einen Knoten und einen Hub mit zwei Ports. Dieses Modul ermöglicht den Anschluss mehrerer POWERLINK-Optionen in einer Reihentopologie. Wenn Sie mehr als acht Frequenzumrichter in Reihe verbinden, müssen Sie besonders auf das Timing im Netzwerk achten.

In einem POWERLINK-System ist es wichtig, dass Sie die Verbindung korrekt vornehmen.

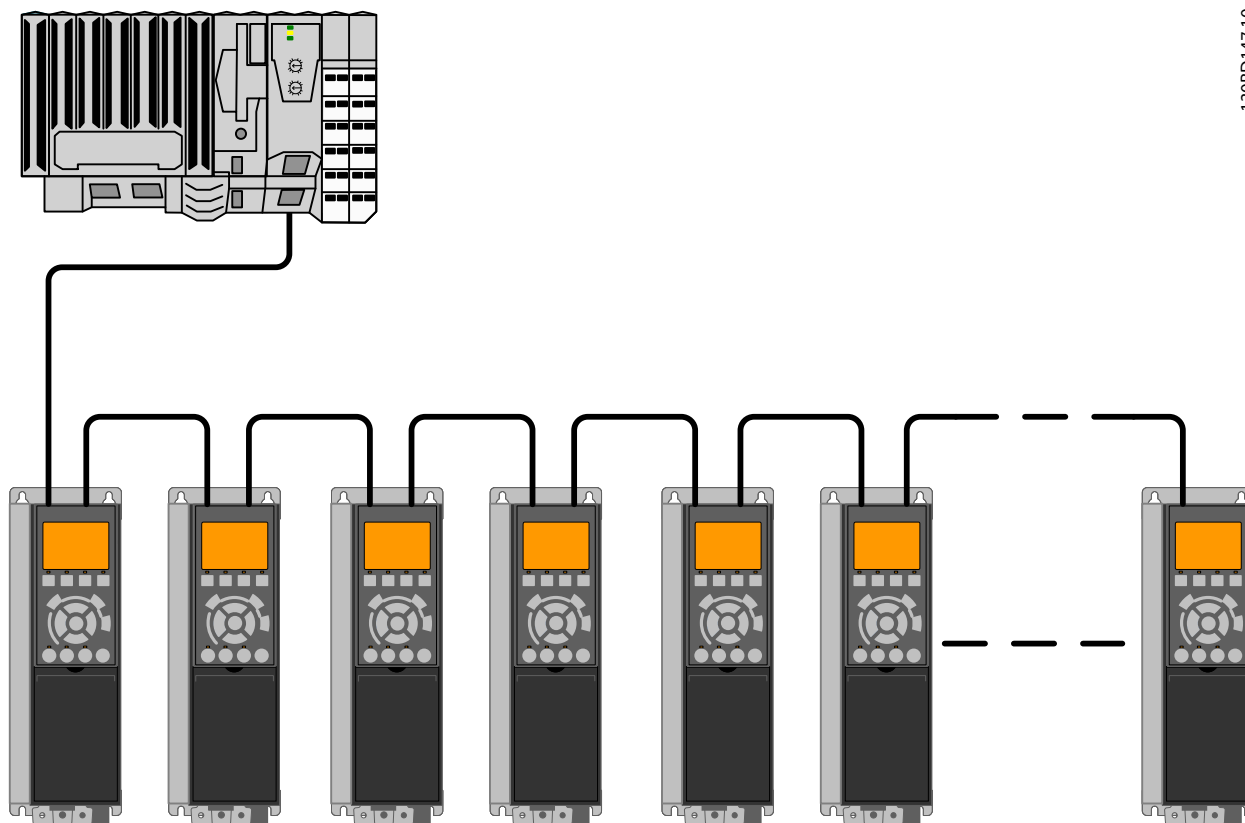


Abbildung 2.19 Reihentopologie

**Beachten Sie die folgenden Projektierungsregeln:**

1. Schließen Sie keine Nicht-POWERLINK-Geräte (z. B. einen PC) an einen freien Port an, um eine Fehlfunktion des gesamten POWERLINK-Netzwerks zu vermeiden.
2. Versorgen Sie in einer Reihentopologie alle Frequenzumrichter mit Netzspannung oder ein 24-V-DC-externe Spannungsversorgungsmodul, damit der integrierte POWERLINK-Slave-Regler arbeiten kann.
3. Für einen störungsfreien Betrieb des Ethernet müssen Sie folgende EMV-Schutzmaßnahmen erfüllen. Die korrekte Handhabung der Motorkabelabschirmung ist für die Gesamtleistung des Systems sehr wichtig. Wenn die Regeln nicht befolgt werden, führt dies zu einem Verlust der Verbindung und zu einer Fehlfunktion des Systems. Das Ethernet-Kommunikationskabel darf sich nicht in der Nähe des Motors und der Bremswiderstandskabel befinden, um das Einkoppeln von Hochfrequenzstörungen zwischen den Kabeln zu vermeiden. Normalerweise genügt ein Abstand von 200 mm, die Einhaltung des größtmöglichen Abstands zwischen den Kabeln wird jedoch empfohlen. Insbesondere wenn Kabel über größere Entfernungen parallel verlaufen oder Sie Frequenzumrichter mit größerer Leistung installier haben, ist dies der Fall. Weitere Informationen finden Sie in der Norm IEC 61000-5-2:1997.
4. Lässt sich ein Kreuzen der Kabel nicht vermeiden, müssen Sie das Ethernet-Kabel in einem Winkel von 90° über Motor- und Bremswiderstandskabel führen.
5. Beachten Sie immer die einschlägigen nationalen und lokalen Vorschriften und Gesetze, zum Beispiel im Hinblick auf die Schutzerdung.

**2.1.6 EMV-Schutzmaßnahmen**

Für einen störungsfreien Betrieb des Ethernet müssen Sie folgende EMV-Schutzmaßnahmen erfüllen. Zusätzliche Informationen zur EMV finden Sie im VLT<sup>®</sup> AutomationDrive-Projektierungshandbuch.

**HINWEIS**

Die korrekte Handhabung der Motorkabelabschirmung ist für die Gesamtleistung des Systems sehr wichtig. Wenn Sie die Regeln nicht befolgen, führt dies zu einem Verlust der Verbindung und zu einer Fehlfunktion des Systems.

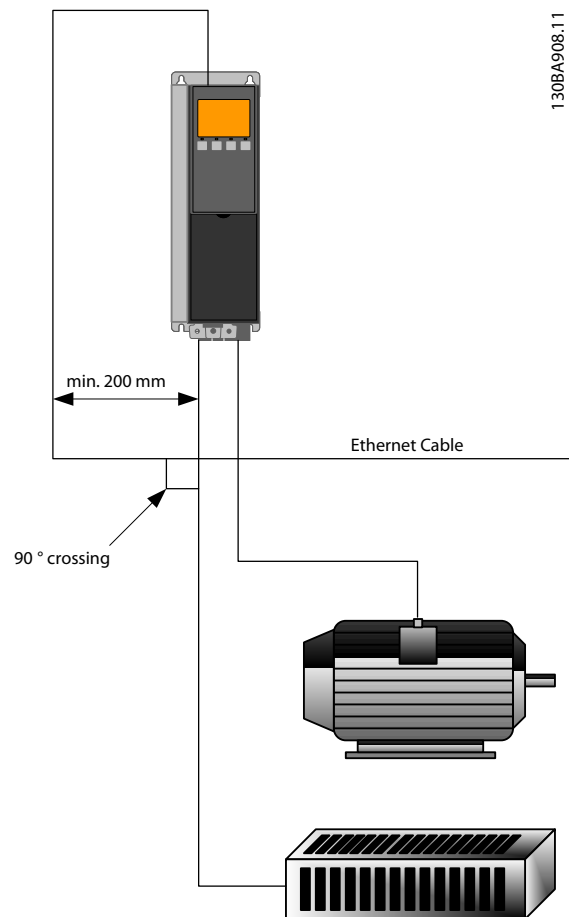


Abbildung 2.20 Korrektes Kreuzen des Ethernet-Kabels

## 3 Konfiguration

### 3.1 Konfigurieren der Parameter

#### 3.1.1 IP-Einstellungen

Alle IP-bezogenen Parameter befinden sich in der Parametergruppe *12-0\* IP-Einstellungen*: Alle Parameter sind auf die POWERLINK-Standardwerte voreingestellt, sodass keine Einstellung erforderlich ist. Im POWERLINK ist *12-00 IP-Adresszuweisung* auf die Option "Von Knoten-ID" fest eingestellt. Die IP-Adresse richtet sich nach der Einstellung in *12-60 Node ID*, sodass die IP-Adresse 192.168.100.xxx lautet, wobei xxx der Knoten-ID entspricht. Für *12-02 Subnet Mask* ist die Subnet-Maske auf 255.255.255.0 fixiert und kann nicht geändert werden.

Die POWERLINK-Option bietet zwei Möglichkeiten der Zuweisung von Knoten-IDs per Parameter oder DIP-Schalter.

#### 3.1.2 Ethernetverbindungsparameter

Parametergruppe *12-1\* Ethernet-Verbindungs-Parameter* enthält Informationen zur Ethernetverbindung:

*12-10 Verb.status*

*12-11 Verb.dauer*

*12-12 Auto-Verhandlung*

*12-13 Verb.geschw.*

*12-14 Verb.duplex*

Jeder Port verfügt über eindeutige Ethernetverbindungsparameter.

*12-10 Verb.status* zeigt entsprechend dem Status des jeweiligen Ports "Verbindung" oder "Keine Verbindung" an.

*12-11 Verb.dauer* zeigt die Dauer der Verbindung am aktuellen Port an. Wenn die Verbindung unterbrochen wird, wird der Zähler zurückgesetzt.

*12-12 Auto-Verhandlung* ist eine Funktion, die zwei angeschlossenen Ethernet-Geräten die Auswahl gemeinsamer Übertragungsparameter wie z. B. Geschwindigkeit und Duplexmodus, ermöglicht. Im POWERLINK ist diese Funktion auf AUS festgelegt. Sie können dies nicht ändern.

*12-13 Verb.geschw.* - zeigt die Verbindungsgeschwindigkeit für jeden Port an. Wenn keine Verbindung vorhanden ist, zeigt der Parameter „Keine“ an. Im POWERLINK ist diese Funktion auf 100 Mbaud festgelegt. Sie können dies nicht ändern.

*12-14 Verb.duplex* - zeigt den Duplex-Modus für jeden Port an.

Im POWERLINK ist der Verbindungsduplex auf Halbduplex festgelegt. Sie können dies nicht ändern.

### 3.2 Konfigurieren des Frequenzumrichters

#### 3.2.1 VLT-Parameter

Beachten Sie bei der Konfiguration des Frequenzumrichters mit einer Feldbus-Schnittstelle insbesondere die folgenden Parameter.

- *0-40 [Hand On]-LCP Taste*. Wenn Sie die [Hand on]-Taste am Frequenzumrichter aktivieren, deaktivieren Sie damit auch die Regelung des Frequenzumrichters über die Feldbus-Schnittstelle.
- Nach erstmaligem Einschalten erkennt der Frequenzumrichter automatisch, ob eine Feldbus-Option in Steckplatz A installiert ist. Daraufhin stellt er *8-02 Aktives Steuerwort* auf [Option A]. Durch das Hinzufügen, Ändern oder Entfernen einer Option von einem bereits in Betrieb genommenen Frequenzumrichter wird *8-02 Aktives Steuerwort* nicht geändert. Jedoch löst dies einen Alarmmodus aus, und der Frequenzumrichter zeigt einen Fehler an.
- *8-10 Steuerwortprofil*. Wählen Sie zwischen dem Danfoss Frequenzumrichter-Profil und dem DS 402-Profil. Die Änderung von *8-10 Steuerwortprofil* ist beim nächsten Einschalten aktiv.
- *8-50 Motorfreilauf* bis *8-56 Festsollwertanwahl*. Auswahl zur Zuweisung von Feldbus-Steuerbefehlen mit Digitaleingangsbefehlen der Steuerkarte.

#### **HINWEIS**

Wenn *8-01 Führungshöhe* auf [2] *Nur Steuerwort* eingestellt ist, hebt die Bussteuerung die Einstellungen in *8-50 Motorfreilauf* bis *8-56 Festsollwertanwahl* auf.

- *8-03 Steuerwort Timeout-Zeit* bis *8-05 Steuerwort Timeout-Ende*. Diese Parameter legen die Reaktion bei einem Bus-Timeout fest.

### 3.3 Konfigurieren des POWERLINK-Netzwerks

Alle POWERLINK-Stationen, die mit demselben Bus-Netzwerk verbunden sind, müssen über eine eindeutige Knoten-Adresse verfügen. Sie können die Knoten-Adresse des Frequenzumrichters auswählen über:

- Hardware-Schalter (aus Version 1.12)
- 12-60 Node ID

#### Einstellung der KNOTEN-Adresse mittels Hardware-Schaltern

Über die Hardware-Schalter können Sie einen Adressenbereich von 0–239 (Werkseinstellung 1) auswählen gemäß *Tabelle 3.1*;

Schalter	8	7	6	5	4	3	2	1
Adressenwert	128	+64	+32	+16	+8	+4	+2	+1
z. B. Adresse 5	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	OFF	ON
z. B. Adresse 35	OFF	OFF	ON	OFF	OFF	OFF	ON	ON
z. B. Adresse 82	OFF	ON	OFF	ON	OFF	OFF	ON	OFF
z. B. Adresse 157	ON	OFF	OFF	ON	ON	ON	OFF	ON

Tabelle 3.1

#### **HINWEIS**

Die Option liest die Schalter nur bei Netz-Ein. Die Änderungen sind nach dem nächsten Netz-Ein aktiv und Sie können sie in 12-60 Node ID auslesen. Beachten Sie Position und Sequenz der Hardware-Schalter wie in *Abbildung 2.3* abgebildet.

#### Einstellung der KNOTEN-Adresse per 12-60 Node ID

Die Einstellung der Adresse über 12-60 Node ID ist nur möglich, wenn die Hardware-Schalter auf 0 oder 255 (Werkseinstellung) eingestellt sind. Die Adressänderung wird beim nächsten Einschalten aktiv. Die Knoten-Adresse hat einen direkten Einfluss auf die IP-Adresse in 12-01 IP-Adresse. Wenn der Hardware-Schalter auf eine ungültige Nummer eingestellt ist, zeigt der Frequenzumrichter umgehend Warnung 34 im Display an, und 12-69 Ethernet PowerLink Status ist auf 0 (Null) eingestellt.



## 4 Konfigurieren des Master

### 4.1 Importieren der XDD-Datei

Zur Konfiguration eines POWERLINK-Master benötigt das Konfigurations-Tool eine XDD-Datei für jeden Slave-Typ im Netzwerk. Die XDD-Datei ist eine Textdatei, die die erforderlichen Kommunikationskonfigurationsdaten für einen Slave enthält. Laden Sie die XDD-Datei für die Frequenzumrichter der FC-Baureihe herunter unter [www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/](http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/).

15-61 SW-Version Option	Datei
1.02	FC301: 0x0200008D_FC301_01.xdd FC302: 0x0200008D_FC302_01.xdd
1.12	FC301: 0x0200008D_FC301_08.xdd FC302: 0x0200008D_FC302_08.xdd FCD 302: FCD 302: 0x0200008D_FCD302_08.xdd

Tabelle 4.1 POWERLINK SW-Version XDD-Datei

Die folgenden Schritte zeigen, wie Sie ein Gerät zum Automation Studio-Tool hinzufügen. Verwenden Sie für Tools anderer Anbieter die entsprechenden Handbücher.

1. Wählen Sie in Automation Studio das Menü [Tools] und [Feldbus-Gerät importieren].

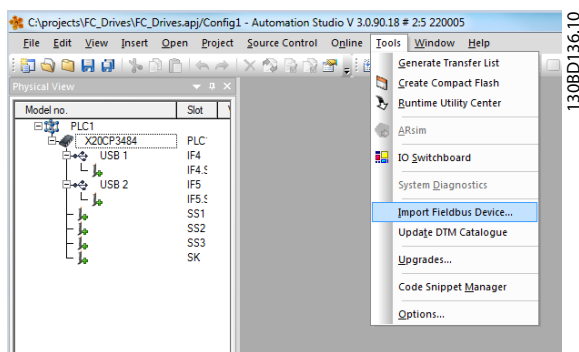


Abbildung 4.1 Automation Studio

2. Wählen Sie die XDD-Datei und Automation Studio zum Importieren in die Bibliothek. Wählen Sie zum Speichern der neuen Informationen das Menü [Alles speichern] oder das Symbol für mehrere Floppy Discs.

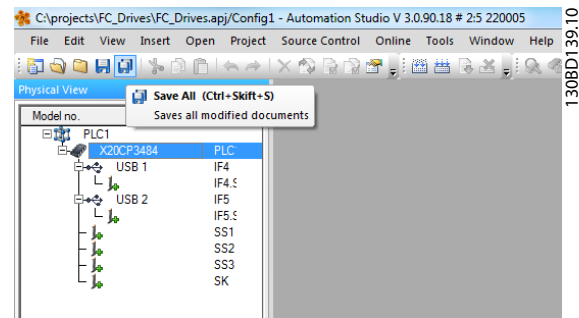


Abbildung 4.2 Auswahl der XDD-Datei

### 4.2 Einrichtung des Master

Wählen Sie den POWERLINK I/O-Master aus, um die POWERLINK-Schnittstelle im Automation Studio-Master zu öffnen.

1. Klicken Sie mit der rechten Maustaste und wählen Sie [POWERLINK öffnen].

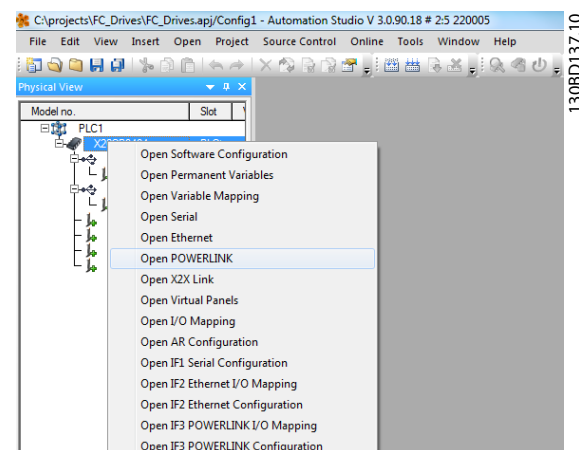


Abbildung 4.3 POWERLINK öffnen

2. Klicken Sie mit der rechten Maustaste auf das Netzwerksymbol und wählen Sie [Einfügen].

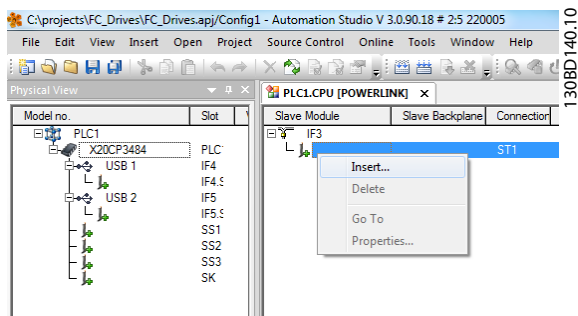


Abbildung 4.4 Physische Ansicht

3. Wählen Sie [Danfoss FC302] aus.

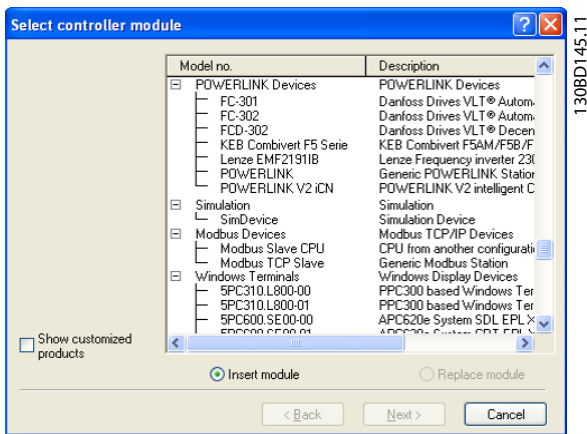


Abbildung 4.5 Auswahl des Reglermoduls

Danfoss Fügen Sie die FC-Baureihe in das POWERLINK-Mastersystem ein.

4. Konfigurieren Sie die I/O-Konfiguration, klicken Sie mit der rechten Maustaste auf das Danfoss-Symbol und wählen Sie [E/A-Konfiguration öffnen].

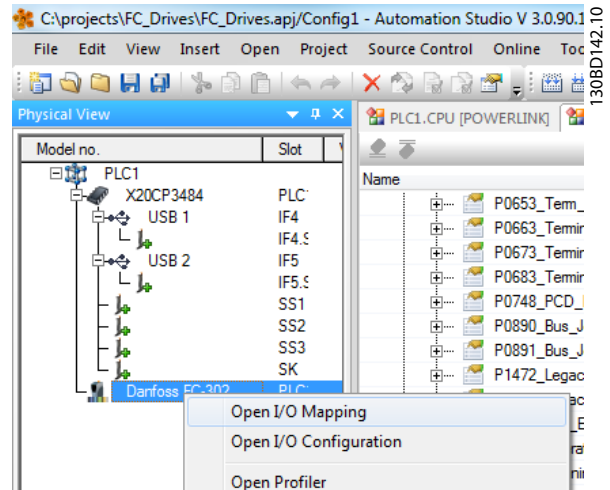


Abbildung 4.6 E/A-Konfiguration

5. Standardmäßig besteht bei der POWERLINK-Option keine Zuweisung von Prozessdaten zum I/O-Mapping. Weisen Sie die Prozessdaten durch Auswahl der Kanäle (FU-Parameter) als Lesen oder Schreiben zu. Durch Auswahl des [+] -Zeichens vor dem Kanalmenü erweitern Sie die Liste, sodass Sie die Parameter auswählen können. In diesem Beispiel gelten folgende Zuweisungen:

- Objekt 2690 Feldbus-Steuersatz 1
- Objekt 2692 Feldbus-Sollwert 1
- Objekt 2643 Zustandswort
- Objekt 2645 Hauptistwert

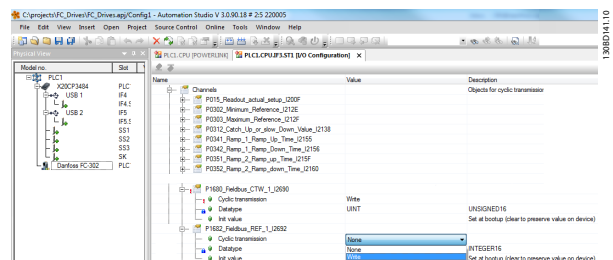


Abbildung 4.7 Auswahl von Parametern

### HINWEIS

Stellen Sie sicher, dass Sie für jede Richtung maximal zehn Kanäle auswählen, da die SPS ansonsten in einen endlosen Neustart des Netzwerks wechselt.

- Die POWERLINK-Konfiguration enthält jetzt den Danfoss-Frequenzumrichter der FC-Baureihe als Slave und kommuniziert mit den vier Steuerwörtern. Der abschließende Schritt besteht im Mapping der I/Os zu SPS-Variablen, die Sie im I/O-Mapping vornehmen. Wählen Sie die I/O-Mappings, indem Sie mit der rechten Maustaste auf das Symbol [Danfoss FC302] klicken und [I/O-Mapping öffnen] auswählen.

Variablen können Sie auch direkt benennen, indem Sie den Kanalnamen für jedes Signal auswählen und die Attribute direkt eingeben.

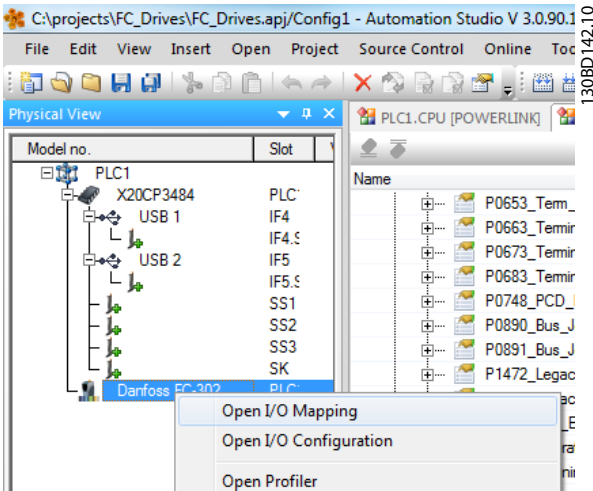


Abbildung 4.8 Mapping der I/Os der SPS-Variablen

Jetzt können Sie das Mapping direkt mit zuvor definierten Variablen vornehmen.

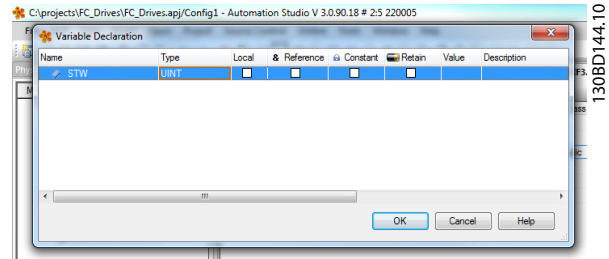


Abbildung 4.10 Direkt benannte Variablen

Hierdurch wird der Danfoss FC302 in das B&R-System integriert, sodass der Frequenzumrichter danach über den POWERLINK gesteuert und überwacht werden kann.

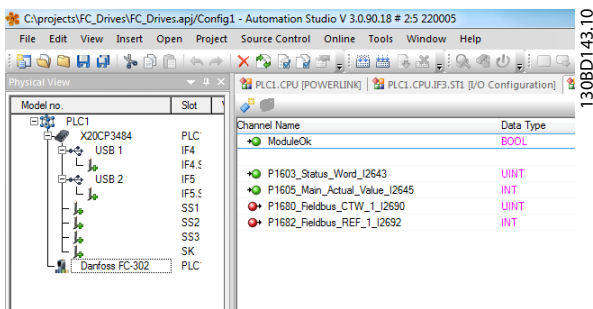


Abbildung 4.9 Zuvor definierte Variablen

## 5 Steuern des Frequenzumrichters

### 5.1 PDO-Kommunikation

Der Frequenzumrichter verwendet die folgenden Profile:

- Frequenzumrichterprofile
- CANOpen DS 402-Profil

Für jedes der beiden Profile gibt es mehrere SDO-Objekte, die nur verfügbar sind, wenn das Profil in *8-10 Steuerwortprofil* aktiviert ist. Die Änderung ist beim nächsten Einschalten aktiv. Konfigurieren Sie die PDO-Kommunikation, bei der eine Untermenge der SDOs zur zyklischen Kommunikation in PDOs gemappt werden kann.

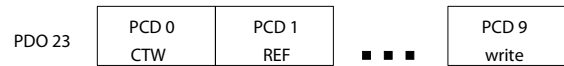
Die PDO-Kommunikation ist zur Steuerung und für den Zustand des Frequenzumrichters für einen zyklischen Hochgeschwindigkeitszugriff auf Parameter reserviert. Die SPS übersendet Prozessregelungsdaten, und der Frequenzumrichter antwortet mit einem PDO, der die Prozessregelungsdaten enthält. In der Danfoss POWERLINK-Schnittstelle können Sie beide PDOs frei konfigurieren.

Wählen Sie die Signale, die das Konfigurations-Tool der SPS vom Master an den Frequenzumrichter übertragen sollen. Die SPS legt *12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration*, *12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration* und *12-23 Process Data Config Write Size* fest, mit deren Hilfe Sie kontrollieren können, dass die Konfiguration korrekt von der SPS gesendet wurde.

Für die POWERLINK-Option steht nur eine PDO zur Verfügung: PDO 23. Die PDO 23 ist in der Größe flexibel und Sie können sie an alle Anforderungen anpassen (max. 10 PCDs). Die Auswahl wird in der Master-Konfiguration vorgenommen und anschließend beim Übergang von Init zu Pre-Op automatisch auf den Frequenzumrichter übertragen. Im Frequenzumrichter ist keine manuelle Einstellung der PPO-Typen erforderlich.

Option [1] *Standardtelegramm 1* entspricht PDO 23.

Receive PDOs (PLC → Drive)



Transmit PDOs (Drive → PLC)

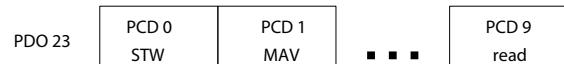


Abbildung 5.1 Standardtelegramm

130BC177.10

5

### 5.2 Prozessdaten

Verwenden Sie den Prozessdatenteil des PDO zur Steuerung und Überwachung des Frequenzumrichters per POWERLINK.

#### 5.2.1 Process Control Data (Prozessregelungsdaten)

Das Beispiel in *Tabelle 5.1* zeigt die von der SPS an den Frequenzumrichter gesendeten Steuer- und Sollwertsignale sowie das vom Frequenzumrichter an die SPS gesendete Zustandswort und den Hauptistwert.

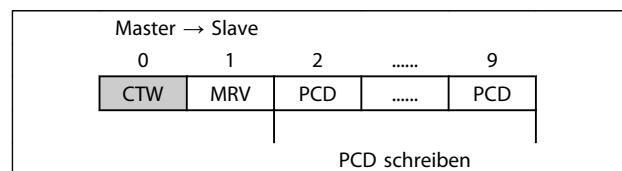


Tabelle 5.1 Prozessregelungsdaten (PCD)

PCD 0 enthält ein 16-Bit-Steuerwort, bei dem jedes Bit eine bestimmte Funktion des Frequenzumrichters regelt, siehe *5.3 Steuerprofil*. PCD 1 enthält einen 16-Bit-Drehzahlsollwert im Prozentformat. Siehe *5.2.3 Sollwertverarbeitung*.

Die Inhalte von PCD 2 bis PCD 9 sind schreibgeschützt.

### 5.2.2 Prozessstatusdaten

Die vom Frequenzumrichter gesendeten Daten enthalten Informationen zum aktuellen Zustand des Frequenzumrichters.

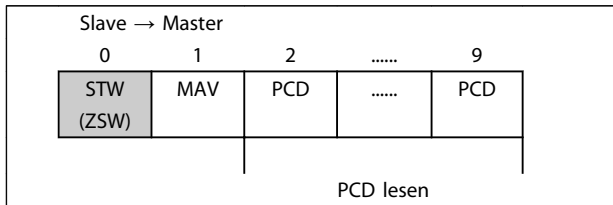


Tabelle 5.2 Prozessstatusdaten

PCD 0 enthält ein 16-Bit-Zustandswort, bei dem jedes Bit Informationen zu einem möglichen Zustand des Frequenzumrichters enthält.

PCD 1 enthält standardmäßig den Wert der aktuellen Drehzahl des Frequenzumrichters im Prozentformat (siehe 5.2.3 Sollwertverarbeitung).

### 5.2.3 Sollwertverarbeitung

Die Sollwertverarbeitung der FC-Baureihe ist ein erweiterter Mechanismus, der Sollwerte aus verschiedenen Quellen summiert.

Weitere Informationen zur Sollwertverarbeitung finden Sie im VLT® AutomationDrive Projektierungshandbuch.

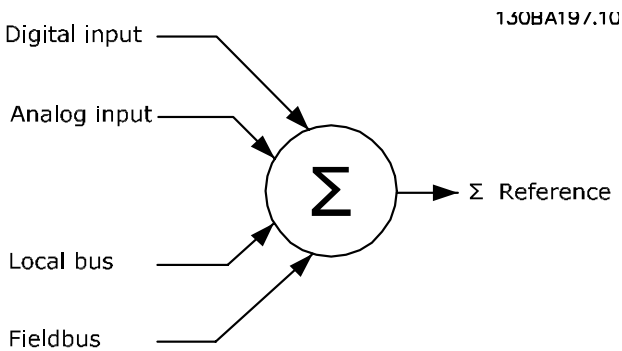


Abbildung 5.2 Sollwertverarbeitung

Der Sollwert oder Drehzahlsollwert (MRV, per POWERLINK gesendet) wird immer im Prozentformat als ganzzahliger Wert übertragen, angezeigt im Hexadezimalformat (0-4000 Hex).

Je nach Einstellung von 3-00 Sollwertbereich werden Sollwert und HIW entsprechend skaliert:

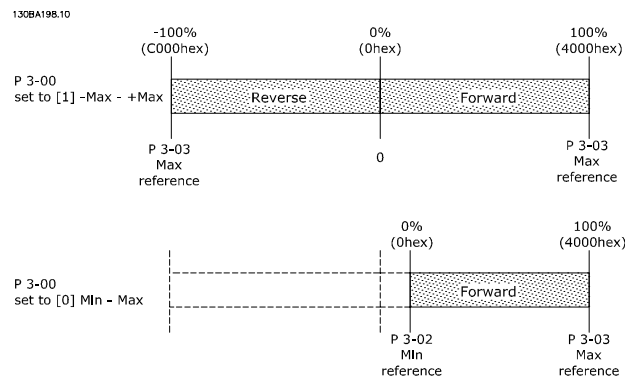


Abbildung 5.3 Skalierung von HIW und Sollwert

### HINWEIS

Wenn 3-00 Sollwertbereich auf [0] Min - Max eingestellt ist, wird ein negativer Sollwert als 0 % behandelt.

Die Einstellungen der Drehzahlgrenze sind von 0-02 Hz/UPM Umschaltung abhängig und Sie können sie auf UPM oder Hz einstellen. Wenn 0-02 Hz/UPM Umschaltung auf UPM eingestellt ist, begrenzen 4-11 Min. Drehzahl [UPM] und 4-13 Max. Drehzahl [UPM] den tatsächlichen Frequenzumrichter Ausgang. Wenn 0-02 Hz/UPM Umschaltung auf Hz eingestellt ist, begrenzen 4-12 Min. Frequenz [Hz] und 4-14 Max Frequenz [Hz] den tatsächlichen Frequenzumrichter Ausgang.

4-19 Max. Ausgangsfrequenz begrenzt den maximalen Ausgang und kann auch die maximale Drehzahl des Motors beeinflussen.

Sollwert- und HIW-Formate siehe Tabelle 5.3.

MRV/HIW	Ganzzahl in Hex	Ganzzahl in Dezimal
100%	4000	16,384
75%	3000	12,288
50%	2000	8,192
25%	1000	4,096
0%	0	0
-25%	F000	-4,096
-50%	E000	-8,192
-75%	D000	-12,288
-100%	C000	-16,384

Tabelle 5.3 Sollwert- und HIW-Formate

**HINWEIS**

Negative Zahlen werden als Zweierkomplement gebildet.

**HINWEIS**

Der Datentyp für MRV und HIW ist ein standardisierter 16-Bit-Wert, der einen Bereich von -200 % bis +200 % (8001 bis 7FFF) ausdrücken kann.

1-00 Regelverfahren auf [0] Drehzahlregelung ohne Rückführung eingestellt.

3-00 Sollwertbereich auf [0] Min - Max eingestellt.

3-02 Minimaler Sollwert auf 100 UPM eingestellt.

3-03 Maximaler Sollwert auf 3000 UPM eingestellt.

	MRV/HIW	Istdrehzahl
0%	0 Hex	100 UPM
25%	1000 Hex	825 UPM
50%	2000 Hex	1550 UPM
75%	3000 Hex	2275 UPM
100%	4000 Hex	3000 UPM

Tabelle 5.4

5.2.4 Prozessregelungsbetrieb

Im Prozessregelungsbetrieb ist 1-00 Regelverfahren auf [3] Prozess eingestellt.

Der Sollwertbereich in 3-00 Sollwertbereich ist immer [0] Min-Max.

- MRV gibt den Prozesssollwert an.
- HIW drückt den tatsächlichen Prozesswert aus (Bereich ±200 %).

5.2.5 Einfluss der Digitaleingangsklemmen auf den FU-Regelungsmodus

Sie können den Einfluss der Digitaleingangsklemmen auf die Steuerung des Frequenzumrichters in 8-50 Motorfreilauf bis 8-56 Festsollwertanwahl programmieren.

**HINWEIS**

Die 8-01 Führungshoheit hebt die Einstellungen in 8-50 Motorfreilauf bis 8-56 Festsollwertanwahl auf, und Klemme 37 Motorfreilaufstopp (sicher) hebt alle Parameter auf.

Sie können jedes Digitaleingangssignal auf Bus UND Klemme oder Bus ODER Klemme programmieren oder keine Beziehung zu dem entsprechenden Bit im Steuerwort festlegen. Auf diese Weise können nur Feldbus, Feldbus UND Digitaleingang oder entweder Feldbus ODER Digitaleingangsklemme einen bestimmten Steuerbefehl einleiten, der Stopp/Freilauf ist.

**VORSICHT**

Stellen Sie zur Steuerung des Frequenzumrichters per POWERLINK 8-50 Motorfreilauf auf [1] Bus oder [2] Bus UND Klemme. Stellen Sie anschließend 8-01 Führungshoheit auf [0] Digital und Steuerwort oder [2] Nur Steuerwort.

5.3 Steuerprofil

Sie können den Frequenzumrichter gemäß dem DS 402-Profil oder dem Danfoss FC-Profil steuern. Wählen Sie das gewünschte Steuerprofil in 8-10 Steuerwortprofil. Die Auswahl des Profils beeinflusst nur die Steuerung des Zustandsworts. Die Änderung von 8-10 Steuerwortprofil wird beim nächsten Einschalten aktiviert.

Objekt 6060 Betriebsmodi kann zudem das gewünschte Steuerprofil steuern, das Objekt 6061 Betriebsmodusanzeige auslesen kann. Wert -1 gibt das Frequenzumrichterprofil an. Wert 2 zeigt den Geschwindigkeitsmodus DS 402 an. Wenn Sie den Frequenzumrichter im DS 402-Profil betreiben, müssen Sie das DS 402-Profil auswählen (zum Beispiel von 8-10 Steuerwortprofil oder Objekt 6060). Die vier Prozessdaten Steuerwort, Sollwert, Zustandswort und Hauptwert enthalten die Informationen gemäß der Spezifikation. Stellen Sie sicher, dass es sich bei dem ausgewählten Profil um das in der SPS verwendete Profil handelt.

5.4 DS 402-Steuerprofil

5.4.1 Steuerwort gemäß DSP 402-Profil (Parameter 8-10=DSP 402-Profil)

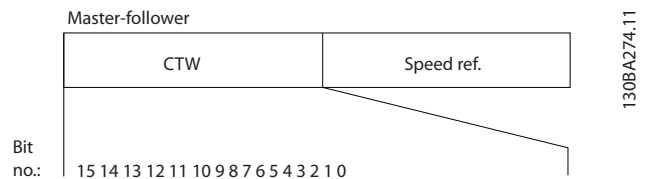


Abbildung 5.4 Steuerwortprofil

Bit	Bitwert = 0	Bitwert = 1
00	Ausschalten	Einschalten
01	Spannung deaktivieren	Spannung aktivieren
02	Schnellstopp	Start
03	Betrieb deaktivieren	Betrieb aktivieren
04	Rampe deaktivieren	Rampe aktivieren
05	Speichern	Start aktivieren
06	Rampenstopp	Start
07	Ohne Funktion	Reset
08	Reserviert	
09	Reserviert	

Bit	Bitwert = 0	Bitwert = 1
10	Reserviert	
11	Festdrehzahl JOG 1 AUS	Festdrehzahl JOG 1 EIN
12	Reserviert	
13	Satzanwahl (LSB)	
14	Satzanwahl (MSB)	
15	Vorwärts	Reversierung

Tabelle 5.5 Definition von Steuerbits

**Erläuterung der Steuerbits**

Bit 00, Schalter AUS/EIN

Bits 00, Schalter AUS/EIN

Bit 00="0" - führt Übergang 2, 6 oder 8 aus.

Bit 00="1" - führt Übergang 3 aus.

Bit 01, Spannung deaktivieren/aktivieren

Bit 01="0" - führt Übergang 9, 10 oder 12 aus.

Bit 01="1" - aktiviert Spannung.

Bit 02, Schnellstopp/Betrieb

Bit 02="0" - führt Übergang 7, 10 oder 11 aus.

Bit 02="1" - Schnellstopp nicht aktiv.

Bit 03, Betrieb deaktivieren/aktivieren

Bit 03="0" - führt Übergang 5 aus.

Bit 03="1" - ermöglicht Betrieb.

Bit 04, Schnellstopp/Rampe

Bit 04="0" - führt Übergang 7 oder 11 aus, Schnellstopp.

Bit 04="1" - aktiviert die Rampe.

Bit 05, Ausgangsfrequenz speichern/Betrieb aktivieren

Bit 05="0" - die vorhandene Ausgangsfrequenz wird beibehalten, auch wenn der Sollwert geändert wird.

Bit 05="1" - der Frequenzumrichter kann wieder regulieren, und der vorhandene Sollwert wird erfüllt.

Bit 06, Rampe Stopp/Start

Bit 06="0" - der Frequenzumrichter regelt den Motor bis zum Stopp herunter.

Bit 06="1" - sendet einen Startbefehl an den Frequenzumrichter.

Bit 07, keine Funktion/Reset

Quittieren des Alarms.

Bit 07="0" - es ist kein Reset vorhanden.

Bit 07="1" - ein Alarm wird quittiert.

Bit 08, 09 und 10

DSP402 reserviert.

Bit 11, Festdrehzahl JOG 1 AUS/EIN

Aktivierung der vorprogrammierten Drehzahl in 8-90 Bus-Festdrehzahl 1

Festdrehzahl JOG 1 ist nur möglich, wenn Bit 04="0" und Bit 00-03="1".

Bit 12

Danfoss reserviert.

Bits 13/14, Satzanwahl

Bits 13 und 14 werden zur Auswahl einer der Menükonfigurationen gemäß Tabelle 5.6 verwendet:

Parametersatz	Bit 14	Bit 13
0	0	1
0	1	2
1	0	3
1	1	4

Tabelle 5.6 Tabelle zur Satzanwahl

Bit 15, Vorwärts/Reversierung

Bit 15="0" - keine Reversierung.

Bit 15="1" - Reversierung.

**HINWEIS**

n der Werkseinstellung ist Reversierung in 8-54 Reversierung auf [digital] eingestellt.

5.4.2 Zustandswort gemäß Profil DS 402

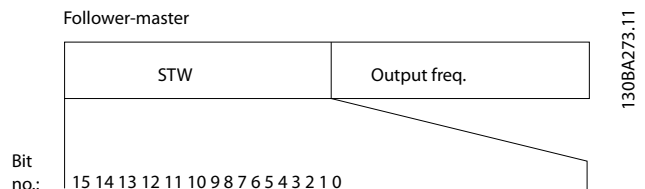


Abbildung 5.5 Zustandswortprofil

Bit	Bitwert = 0	Bitwert = 1
00	Nicht bereit zum Einschalten	Bereit zum Einschalten
01	Ausgeschaltet	Eingeschaltet
02	Betrieb deaktiviert	Betrieb aktiviert
03	Keine Fehlfunktion	Fehlfunktion
04	Spannung deaktiviert	Spannung aktiviert
05	Schnellstopp	Start
06	Einschalten deaktivieren	Einschalten aktivieren
07	Keine Warnung	Warnung
08	Kein Betrieb	In Betrieb
09	Fern deaktiviert	Fern aktiviert
10	Sollwert nicht erreicht	Sollwert erreicht
11	Drehzahlgrenze nicht aktiv	Drehzahlgrenze aktiv

Bit	Bitwert = 0	Bitwert = 1
12	Reserviert	
13	Reserviert	
14	Reserviert	
15	Reserviert	

Tabelle 5.7 Definition von Statusbits

### Erläuterung der Zustandsbits

#### Bit 00, Nicht bereit zum Einschalten/Bereit zum Einschalten

Bit 00="0" - Zustand weniger als „Bereit zum Einschalten“.

Bit 00="1" - Zustand mindestens = „Bereit zum Einschalten“.

#### Bit 01, Ausschalten/Einschalten

Bit 00="0" - Zustand weniger als „Eingeschaltet“.

Bit 00="1" - Zustand mindestens = „Eingeschaltet“.

#### Bit 02, Betrieb deaktiviert/Betrieb aktiviert

Bit 00="0" - Zustand weniger als „Betrieb aktiviert“.

Bit 00="1" - Zustand mindestens = „Betrieb aktivieren“.

#### Bit 03, Kein Fehler/keine Abschaltung

Bit 03="0" - der Frequenzumrichter befindet sich nicht im Fehlerzustand.

Bit 03="1" - der Frequenzumrichter wurde abgeschaltet und benötigt zum Betrieb ein Resetsignal.

#### Bit 04, Spannung deaktiviert/Spannung aktiviert

Bit 04="0" - Steuerwort Bit 01="1".

Bit 04="1" - Steuerwort Bit 01="0".

#### Bit 05, Schnellstopp/Betrieb

Bit 05="0" - Steuerwort Bit 02="1".

Bit 05="1" - Steuerwort Bit 02="0".

#### Bit 06, Start aktivieren/Start deaktivieren

Bit 06="0" - Zustand ist nicht „Einschalten deaktiviert“.

Bit 06="1" - Zustand = „Einschalten aktiviert“.

#### Bit 07, Keine Warnung/Warnung

Bit 07="0" - keine Warnungssituation.

Bit 07="1" - eine Warnung liegt vor.

#### Bit 08,

Danfoss reserviert

#### Bit 09, Fern deaktiviert/Fern aktiviert

Bit 09="0" - der Frequenzumrichter wurde mit der Stoptaste am LCP gestoppt, oder [Local] wurde in 3-13 Sollwertvorgabe ausgewählt.

Bit 09="1" - Der Frequenzumrichter kann über die serielle Schnittstelle gesteuert werden.

#### Bit 10, Sollwert nicht erreicht/Sollwert erreicht

Bit 10="0" - die tatsächliche Motordrehzahl unterscheidet sich von der eingestellten Motordrehzahl. Die Situation kann auftreten, wenn die Drehzahl während des Starts/ Stopps erhöht/verringert wird.

Bit 10="1" - die aktuelle Motordrehzahl entspricht dem eingestellten Drehzahlsollwert.

#### Bit 11, Drehzahlgrenze nicht aktiv/Drehzahlgrenze aktiv

Bit 11="0" - die Ausgangsfrequenz liegt außerhalb des in den Parametern 4-11/4-12 *Min. Motordrehzahl UPM/Hz* oder den Parametern 4-13/4-14 *Max. Motordrehzahl UPM/Hz* eingestellten Bereichs.

Bit 11="1" - die Ausgangsfrequenz liegt innerhalb des erwähnten Bereichs.

#### Bit 12, DSP 402 reserviert

#### Bit 13, DSP 402 reserviert

#### Bit 14, Läuft/Läuft nicht

Bit 14="0" - der Motor läuft nicht.

Bit 14="1" - der Frequenzumrichter hat ein gültiges Startsignal, oder die Ausgangsfrequenz ist größer als 0 Hz.

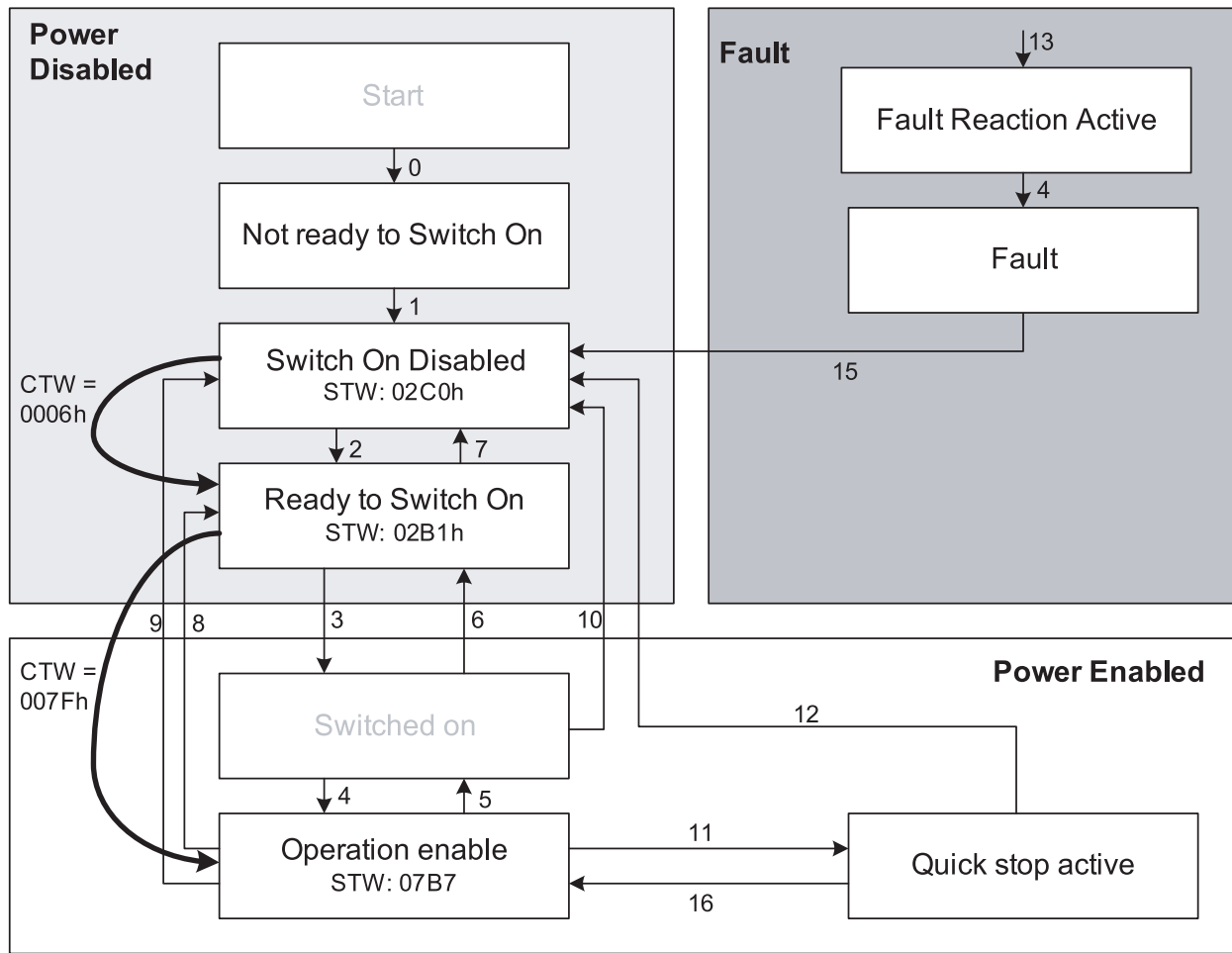
#### Bit 15, Danfoss reserviert

### 8-10 Steuerprofil

Option:	Funktion:	
[0] *	FC-Profil	
[7]	CANOpen DSP 402	

*FC-Profil* ist das Standard-Steuerprofil für den Frequenzumrichter, während *CANOpen DSP 402* das standardisierte Steuerprofil für CiA ist, einschließlich dem speziellen DSP 402-Übergangszustand Maschine.





5

Abbildung 5.6 DSP 402 Zustand Maschine

130BA924.10

## 5.4.3 DSP 402 Zustand Übergänge

Übergang	Zustand	Steuerwort	Zustandswort	Maßnahme
-	Startzustand	0000	0000	-
0	Anlaufen⇒Nicht bereit zum Einschalten	0000	0200	-
1	Einschalten deaktiviert⇒Einschalten deaktiviert	0000, 0001	0240	-
2	Nicht bereit zum Einschalten⇒Eingeschaltet	0006	0231	-
3	Bereit zum Einschalten⇒Eingeschaltet	0007	0233	-
4	Eingeschaltet⇒Bereit zum Einschalten	000F	0237	-
5	Betrieb aktiviert⇒Eingeschaltet	0007	0233	Motorrampen bis 0 UPM mit programmiertem Rampe ab-Parameter.
6	Eingeschaltet⇒Bereit zum Einschalten	0006	0231	-
7	Bereit zum Einschalten⇒Einschalten deaktiviert	0001, 0000	0240	-
8	Betrieb aktiviert⇒Bereit zum Einschalten	0006	0231	Wenn der Motor nicht abgebremst und das Leistungsteil sofort ausgeschaltet wird, kann der Motor frei drehen.
9	Betrieb aktiviert⇒Einschalten deaktiviert	0001, 0000	0240	Wenn der Motor nicht abgebremst und das Leistungsteil sofort ausgeschaltet wird, kann der Motor frei drehen.
10	Eingeschaltet⇒Einschalten deaktiviert	0001, 0000	0240	Wenn der Motor nicht abgebremst und das Leistungsteil sofort ausgeschaltet wird, kann der Motor frei drehen.
11	Betrieb aktiviert⇒Schnellstopp aktiv	0002	0207	Motor fährt mit dem programmierten Schnellrampe-Parameter auf 0 UPM herunter.
11	Betrieb aktiviert⇒Schnellstopp aktiv	0003	0217	Motor fährt mit dem programmierten Schnellrampe-Parameter auf 0 UPM herunter.
12	Schnellstopp aktiv⇒Einschalten deaktiviert	0001, 0000	0240	Wenn der Motor nicht abgebremst und das Leistungsteil sofort ausgeschaltet wird, kann der Motor frei drehen.
13	Alle Zustände⇒Fehlerreaktion aktiv	xxxx	023F	-
14	Fehlerreaktion aktiv⇒Fehler	xxxx	023F	-
15	Fehler⇒Einschalten deaktiviert	0000	0240	-
16	Schnellstopp aktiv⇒Betrieb aktivieren (nicht unterstützt)	-	-	-

Tabelle 5.8 DSP 402 Zustand Übergänge

## 5.5 Danfoss FU-Steuerprofil

### 5.5.1 Steuerwort gemäß FC-Profil (CTW)

Zur Auswahl des Danfoss FC-Protokolls im Steuerwort muss *8-10 Steuerwortprofil* auf *[0] Frequenzumrichterprofil* eingestellt sein. Das Steuerwort dient zum Senden von Befehlen vom Master (SPS oder PC) an einen Slave (Frequenzumrichter).

Bit	Bitwert = 0	Bitwert = 1
00	Sollwert	Externe Anwahl lsb
01	Sollwert	Externe Anwahl msb
02	DC-Bremse	Rampe
03	Motorfreilauf	Kein Freilaufstopp
04	Schnellstopp	Rampe
05	Frequenzausgang halten	Rampe verwenden
06	Rampenstopp	Start
07	Ohne Funktion	Reset
08	Ohne Funktion	Festdrz. JOG
09	Rampe 1	Rampe 2
10	Daten ungültig	Daten gültig
11	Ohne Funktion	Relais 01 aktiv
12	Ohne Funktion	Relais 04 aktiv
13	Parametersatzanwahl	(lsb)
14	Parametersatzanwahl	(msb)
15	Ohne Funktion	Reversierung

Tabelle 5.9 Bitwerte für FC-Steuerwort

#### Erläuterung der Steuerbits

##### Bits 00/01 Sollwert

Die Bits 00 und 01 dienen dazu, um zwischen den vier Sollwerten zu wählen, die gemäß *Tabelle 5.10* in *3-10 Festsollwert* vorprogrammiert sind:

#### **HINWEIS**

*8-56 Festsollwertanwahl* definiert, wie Bit 00/01 mit der entsprechenden Funktion an den Digitaleingängen verknüpft ist.

Bit 01	Bit 00	Programmierter Sollwert	Parameter
0	0	1	[0] 3-10 Festsollwert
0	1	2	[1] 3-10 Festsollwert
1	0	3	[2] 3-10 Festsollwert
1	1	4	[3] 3-10 Festsollwert

Tabelle 5.10 Programmierte Sollwerte für Bits

##### Bit 02, DC Bremse

Bit 02 = „0“ - führt zu DC-Bremse und -Stopp. Stellen Sie den Bremsstrom und die Bremsdauer in *2-01 DC-Bremsstrom* und *2-02 DC-Bremszeit* ein.

Bit 02 = „1“ bewirkt Rampe.

##### Bit 03, Freilauf

Bit 03 = „0“ - verursacht einen Motorfreilauf durch den Frequenzumrichter bis zum Stillstand des Motors.

Bit 03 = „1“ - ermöglicht es dem Frequenzumrichter, den Motor zu starten, wenn die anderen Startbedingungen erfüllt sind.

#### **HINWEIS**

In *8-50 Motorfreilauf* definieren Sie, wie Bit 03 mit der entsprechenden Funktion an einem digitalen Eingang verknüpft ist.

##### Bit 04, Schnellstopp

Bit 04 = „0“ - bewirkt einen Schnellstopp, wodurch der FU eine Rampe ab der Motordrehzahl bis zum Stopp per *3-81 Rampenzeit Schnellstopp* durchführt.

Bit 04 = „1“ - der Frequenzumrichter führt eine Rampe ab der Motordrehzahl zum Stoppen per *3-81 Rampenzeit Schnellstopp* durch.

##### Bit 05, Frequenzausgang halten

Bit 05 = „0“ - führt dazu, dass die aktuelle Ausgangsfrequenz (in Hz) gespeichert wird. Sie können die gespeicherte Ausgangsfrequenz nur mit den Digitaleingängen (*5-10 Klemme 18 Digitaleingang* bis *5-15 Klemme 33 Digitaleingang*) ändern, die für *Drehzahl auf* und *Drehzahl ab* programmiert sind.

Bit 05 = „1“ - Rampe verwenden.

#### **HINWEIS**

Ist *Ausgangsfrequenz speichern* aktiv, stoppen Sie den Frequenzumrichter durch Auswahl von

- Bit 03, Motorfreilaufstopp
- Bit 02, DC-Bremse
- Digitaleingang (*5-10 Klemme 18 Digitaleingang* bis *5-15 Klemme 33 Digitaleingang*) programmiert auf *DC-Bremse, Motorfreilauf* oder *Reset und Motorfreilauf*.

##### Bit 06, Rampe Stopp/Start

Bit 06 = „0“ - bewirkt einen Stopp, indem der FU die Motordrehzahl über den entsprechenden Parameter für *Rampenzeit Ab* bis zum Stopp reduziert.

Bit 06 = „1“ - ermöglicht es dem Frequenzumrichter, den Motor zu starten, wenn die anderen Startbedingungen erfüllt sind.

## HINWEIS

In 8-53 *Start* definieren Sie, wie Bit 06 *Rampenstart/-stopp* mit der entsprechenden Funktion an einem Digitaleingang verknüpft ist.

### Bit 07, Reset

Bit 07="0" - führt nicht zu einem Reset.

Bit 07="1" - führt zum Quittieren eines Alarms. Die Vorderflanke des Signals aktiviert Reset, d. h. ., beim Wechsel von Logik „0“ zu Logik „1“.

### Bit 08, Jog

Bit 08="0" - keine Funktion.

Bit 08="1" - 3-19 *Festdrehzahl Jog [UPM]* bestimmt die Ausgangsfrequenz.

### Bit 09, Auswahl von Rampe 1/2

Bit 09="0" - Rampe 1 ist aktiv (3-40 *Rampentyp 1* bis 3-47 *S-Form Anfang (Rampe Ab 1)*).

Bit 09="1" - Rampe 2 (3-50 *Rampentyp 2* bis 3-57 *S-Form Anfang (Rampe Ab 2)*) ist aktiv.

### Bit 10, Daten nicht gültig/Daten gültig

Teilt dem Frequenzumrichter mit, ob das Steuerwort benutzt oder ignoriert wird.

Bit 10="0" - das Steuerwort wird ignoriert.

Bit 10="1" - das Steuerwort wird verwendet. Diese Funktion ist relevant, weil das Telegramm unabhängig vom Telegrammtyp stets das Steuerwort enthält. Sie können also das Steuerwort deaktivieren, wenn es beim Aktualisieren oder Lesen von Parametern nicht benutzt werden soll.

### Bit 11, Relais 01

Bit 11="0" - Relais 01 ist nicht aktiviert.

Bit 11="1" - Relais 01 ist aktiviert, vorausgesetzt in 5-40 *Relaisfunktion* wurde Steuerwort Bit 11 gewählt.

### Bit 12, Relais 04

Bit 12="0" - Relais 04 wurde nicht aktiviert.

Bit 12="1" - Relais 04 wurde aktiviert, vorausgesetzt in 5-40 *Relaisfunktion* wurde Steuerwort Bit 12 gewählt.

### Bit 13/14, Parametersatzanwahl

Mit Bit 13 und 14 können die vier Parametersätze entsprechend *Tabelle 5.11* gewählt werden:

Die Funktion ist nur möglich, wenn *Externe Anwahl* in 0-10 *Aktiver Satz* gewählt ist.

Parametersatz	Bit 14	Bit 13
1	0	0
2	0	1
3	1	0
4	1	1

Tabelle 5.11 Auswahl der Konfiguration

## HINWEIS

In 8-55 *Satzanwahl* definieren Sie, wie Bit 13/14 mit der entsprechenden Funktion an den Digitaleingängen verknüpft ist.

### Bit 15 Reversierung

Bit 15="0" - keine Reversierung.

Bit 15="1" - Reversierung.

## 5.5.2 Zustandswort gemäß FC-Profil (STW)

Das Zustandswort wird verwendet, um den Master (zum Beispiel einen PC) über den Betriebsmodus des Slave (Frequenzumrichter) zu informieren.

Siehe 8 *Anwendungsbeispiele* für ein Beispiel des Zustandswort-Telegramms mittels PPO Typ 3.

Bit	Bit=0	Bit = 1
00	Steuerung nicht bereit	Steuer. bereit
01	Frequenzumrichter nicht bereit	Frequenzumrichter bereit
02	Motorfreilauf	Aktivieren
03	Kein Fehler	Abschaltung
04	Kein Fehler	Fehler (keine Abschaltung)
05	Reserviert	-
06	Kein Fehler	Abschaltblockierung
07	Keine Warnung	Warnung
08	Drehzahlsollwert	Drehzahl = Sollwert
09	Ortbetrieb	Bussteuerung
10	Außerhalb Frequenzgrenze	Frequenzgrenze OK
11	Ohne Funktion	In Betrieb
12	Frequenzumrichter OK	Gestoppt, Autom.Start
13	Spannung OK	Spannung überschritten
14	Moment OK	Moment überschritten
15	Timer OK	Timer überschritten

Tabelle 5.12 Definition von Statusbits

**Erläuterung der Zustandsbits**Bit 00, Steuerung nicht bereit/bereit

Bit 00="0" - der Frequenzumrichter ist abgeschaltet.  
 Bit 00="1" - Regler des Frequenzumrichters bereit, aber möglicherweise keine Versorgung zum Leistungsteil (bei externer 24V-Versorgung der Steuerkarte).

Bit 01, Frequenzumrichter bereit

Bit 01="0" - der Frequenzumrichter ist nicht betriebsbereit.  
 Bit 01="1" - der Frequenzumrichter ist betriebsbereit, aber der Freilaufbefehl ist über die Digitaleingänge oder über serielle Kommunikation aktiv.

Bit 02, Freilaufstopp

Bit 02="0" - der Frequenzumrichter hat den Motor freigegeben.  
 Bit 02="1" - der Frequenzumrichter startet den Motor mit einem Startbefehl.

Bit 03, Kein Fehler/keine Abschaltung

Bit 03="0" - es liegt kein Fehlerzustand des Frequenzumrichters vor.  
 Bit 03="1" - der Frequenzumrichter ist abgeschaltet und ein Reset-Signal ist zur Wiederaufnahme des Betriebs erforderlich.

Bit 04, Kein Fehler/Fehler (keine Abschaltung)

Bit 04="0" - es liegt kein Fehlerzustand des Frequenzumrichters vor.  
 Bit 04="1" - es liegt ein Fehler des Frequenzumrichters vor, jedoch keine Abschaltung.

Bit 05, Nicht verwendet

Bit 05 wird im Zustandswort nicht benutzt.

Bit 06, Kein Fehler/Abschaltsperre

Bit 06="0" - es liegt kein Fehlerzustand des Frequenzumrichters vor.  
 Bit 06="1" - der Frequenzumrichter ist abgeschaltet und blockiert.

Bit 07, Keine Warnung/Warnung

Bit 07="0" - es liegen keine Warnungen vor.  
 Bit 07="1" - eine Warnung liegt vor.

Bit 08, Drehzahlsollwert/Drehzahl = Sollwert

Bit 08="0" - der Motor läuft, die aktuelle Drehzahl entspricht aber nicht dem voreingestellten Drehzahlsollwert. Dies kann beispielsweise der Fall sein, wenn die Drehzahl beim Starten/Stoppen ansteigt/sinkt.  
 Bit 08="1" - die aktuelle Motordrehzahl stimmt mit dem voreingestellten Drehzahlsollwert überein.

Bit 09, Ort-Betrieb/Bussteuerung

Bit 09="0" - [Stop/Reset] wird an der Bedieneinheit aktiviert oder die *Ort-Steuerung* in 3-13 *Sollwertvorgabe* wird ausgewählt. Es ist nicht möglich, den Frequenzumrichter über die serielle Schnittstelle zu steuern.  
 Bit 09="1" - der Frequenzumrichter kann über den Feldbus/die serielle Schnittstelle gesteuert werden.

Bit 10, Frequenzgrenze überschritten

Bit 10="0" - die Ausgangsfrequenz hat den Wert in 4-11 *Min. Drehzahl [UPM]* oder 4-13 *Max. Drehzahl [UPM]* erreicht.  
 Bit 10="1" - die Ausgangsfrequenz ist innerhalb der festgelegten Grenzen.

Bit 11, Kein Betrieb/Betrieb

Bit 11="0" - der Motor läuft nicht.  
 Bit 11="1" - der Frequenzumrichter hat ein Startsignal, oder die Ausgangsfrequenz ist größer als 0 Hz.

Bit 12, Frequenzumrichter OK/gestoppt, autom. Start:

Bit 12="0" - derzeit ist keine Übertemperatur im Frequenzumrichter vorhanden.  
 Bit 12="1" - der Frequenzumrichter wird wegen Übertemperatur angehalten, aber die Einheit wird nicht abgeschaltet und nimmt nach Beseitigung der Übertemperatur den Betrieb wieder auf.

Bit 13, Spannung OK/Grenze überschritten

Bit 13="0" - es liegen keine Spannungswarnungen vor.  
 Bit 13="1" - die Gleichspannung im Zwischenkreis des Frequenzumrichters ist zu hoch bzw. zu niedrig.

Bit 14, Moment OK/Grenze überschritten

Bit 14="0" - Der Motorstrom liegt unter der in 4-16 *Momentengrenze motorisch* oder 4-17 *Momentengrenze generatorisch* gewählten Drehmomentgrenze.  
 Bit 14="1" - die Drehmomentgrenzen in 4-16 *Momentengrenze motorisch* and 4-17 *Momentengrenze generatorisch* wurden überschritten.

Bit 15, Timer OK/Grenze überschritten

Bit 15="0" - die Timer für thermischen Motorschutz und thermischen Schutz des Frequenzumrichters haben 100 % nicht überschritten.  
 Bit 15="1" - einer der Timer hat 100 % überschritten.

## 6 Kommunikationsprofilbereich

### 6.1 Beschreibung - Kommunikationsprofilbereich

Dieses Kapitel beschreibt das allgemeine Layout des unterstützten POWERLINK-Kommunikationsbereichs. Dieser Bereich definiert die Prozessdatenobjekte.

### 6.2 1000-1FFF Kommunikationsprofilbereich

Index [Hex]	Objekt (symbolischer Name)	Bezeichnung	Typ	Lesen/Schreiben
1000	VAR	Gerätetyp	UNSIGNED32	ro
1001	VAR	Fehlerregister	UNSIGNED8	ro
1006	VAR	Zeitraum Kommunikationszyklus	UNSIGNED32	rw
1008	VAR	Gerätename des Herstellers	VISIBLE_STRING	ro
1009	VAR	Hardware-Version des Herstellers	VISIBLE_STRING	ro
100A	VAR	Software-Version des Herstellers	VISIBLE_STRING	ro
1010	ARRAY	Parameter speichern	UNSIGNED32	rw
1011	ARRAY	Standardparameter wiederherstellen	UNSIGNED32	rw
0x1C14	VAR	DLL_CNLossOfSocTolerance_U32	UNSIGNED32	rw
0x1E40	ERFASSUNG	NWL_IpAddrTable_1_REC	NWL_IpAddrTable_TYPE	ro/rw
0x1E4A	ERFASSUNG	RECORD NWL_IpGroup_REC	NWL_IpGroup_TYPE	ro/rw
1018	ERFASSUNG	Identitätsobjekt	Identität (23h)	ro
1020	ERFASSUNG	CFM_VerifyConfiguration_REC	CFM_VerifyConfiguration_TYPE	ro
1030	ERFASSUNG	NMT_InterfaceGroup_0h_REC	NMT_InterfaceGroup_0h_TYPE	ro
1031	ERFASSUNG	NMT_InterfaceGroup_1h_REC	NMT_InterfaceGroup_0h_TYPE	ro
1300	VAR	SDO_SequLayerTimeout_U32	UNSIGNED32	rw
1400	ERFASSUNG	PDO_RxCommParam_16h_REC	UNSIGNED8	ro
1600	ARRAY	PDO_RxMappParam_00h_AU64	UNSIGNED64	rw
1800	ARRAY	PDO_TxCommParam_16h_REC	UNSIGNED8	ro
1A00	ARRAY	PDO_TxMappParam_00h_AU64	UNSIGNED64	rw
1C0A	ERFASSUNG	DLL_CNCollision_REC	UNSIGNED32	rw
1C0B	ERFASSUNG	DLL_CNLossSoC_REC	UNSIGNED32	rw
1C0F	ERFASSUNG	DLL_CNCRCErrror_REC	UNSIGNED32	rw

Index [Hex]	Objekt (symbolischer Name)	Bezeichnung	Typ	Lesen/Schreiben
1C14	VAR	DLL_CNLossOfSocTo- lerance_U32	UNSIGNED32	rw
1E40	ERFASSUNG	NWL_IpAddrTable_1_REC	NWL_IpAddrTable_T YPE	ro/rw
1E4A	ERFASSUNG	RECORD NWL_IpGroup_REC	NWL_IpGroup_TYPE	ro/rw
1F81	VAR	NMT_NodeAs- signment_AU32		
1F82	VAR	NMT_FeatureFlags_U32	UNSIGNED32	ro
1F83	VAR	NMT_EPLVersion_U8	UNSIGNED8	ro
1F8C	VAR	NMT_CurrNMTState_U8	UNSIGNED8	ro
1F93	ERFASSUNG	NMT_EPLNodeID_REC	UNSIGNED8	ro
1F98	VAR	NMT_CycleTiming_REC	UNSIGNED32	ro
1F99	VAR	NMT_CNBasicEthernet- Timeout_U32	UNSIGNED32	rw
1F9A	VAR	NMT_HostName_VSTR	VISIBLE_STRING32	rw
1F9B	VAR	NMT_MultiplCycle- Assign_AU8	UNSIGNED8	rw
1F9E	VAR	NMT_ResetCmd_U8	UNSIGNED8	rw
2000-5FFF		Händlerspezifischer Bereich	Siehe 6.3 2000-5FFF Danfoss Spezifischer Objektbereich	
603F	VAR	Fehlercode	UNSIGNED16	ro
6040	VAR	Control Word (Steuerwort)	UNSIGNED16	rw
6041	VAR	Zustandswort	UNSIGNED16	ro
6042	VAR	vl_target_velocity	SIGNED16	rw
6043	VAR	vl_velocity_demand	SIGNED16	ro
6044	VAR	vl_velocity_actual_value	SIGNED16	ro
6046	ARRAY	vl_velocity_min_max_amo- unt	UNSIGNED32	ro
6048	ERFASSUNG	vl_velocity_acceleration	Siehe Beschreibung	ro
6049	ERFASSUNG	vl_velocity_deceleration	Siehe Beschreibung	ro
6060	VAR	Betriebsarten	SIGNED8	rw
6061	VAR	Anzeige der Betriebsmodi	SIGNED8	ro
6502	VAR	Unterstützter Betriebsmodus	UNSIGNED32	ro
6504	VAR	Anfertigung des Antriebs	VISIBLE_STRING	ro

Tabelle 6.1 Kommunikationsobjektübersicht

### 6.2.1 1000h Gerätetyp

Dieses Objekt beschreibt den Gerätetyp und dessen Funktionalität. Es besteht aus einem 16-Bit-Feld, das das verwendete Geräteprofil beschreibt, und aus einem zweiten 16-Bit-Feld, das zusätzliche Informationen zur optionalen Funktionalität des Geräts enthält.

Zusätzliche Informationen				Geräte-Profilnummer	
Bitmodus		Bittyp		Bits	
31..	24	23..	16	15..	0
0		1 (Frequenzumrichter)		0=FC-Profil 402=DS 402	

Tabelle 6.2 1000h Gerätetyp

### 6.2.2 1001h Fehlerregister

Dieses Objekt ist das Fehlerregister des Geräts. Nur Bit 0 und Bit 5 werden unterstützt. Die zwei Bits sind aktiv (hoch), wenn ein Alarm in Alarmwort 1 oder Alarmwort 2 aktiv ist.

Bit	Bedeutung
0	Allgemeiner Fehler
1	Strom
2	Spannung
3	Temperatur
4	Kommunikationsfehler (Überlauf, Fehlerzustand)
5	Geräteprofil-spezifisch
6	Reserviert (immer Null)
7	Herstellerspezifisch

Tabelle 6.3 1001h Fehlerregister

### 6.2.3 1006h Zeitraum Kommunikationszyklus

Dieses Objekt definiert das Kommunikations-Zykluszeitintervall in  $\mu$ s. Objekt 1011h setzt dieses Objekt auf seinen Standardwert zurücksetzt. MN stellt dieses Objekt von ein.

### 6.2.4 1008h Hersteller Gerätename

Dieses Objekt enthält den Gerätename, wie in 15-40 FC-Typ definiert.

Index	Bedeutung
1008h	zum Beispiel FC302

Tabelle 6.4 1008h Hersteller Gerätename

### 6.2.5 1009h Hersteller Hardwareversion

Dieses Objekt enthält die Hardwareversion für die POWERLINK-Schnittstelle.

### 6.2.6 100Ah Hersteller Softwareversion

Dieses Objekt enthält die Danfoss Softwareversion, wie in 15-49 Steuerkarte SW-Version angezeigt.

### 6.2.7 1010h Parameter speichern

In der Standardkonfiguration speichert der flüchtige Speicher die per Feldbus geschriebenen Inhalte der Parameter. Die geänderten Daten gehen nach einem Aus- und Einschalten verloren. Dieser Index ermöglicht das Speichern aller geänderten Frequenzumrichterparameter im nicht-flüchtigen Speicher. Das Schreiben in einen der Indizes 12-28 *Datenwerte speichern* stellt ein.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1010h 0	Anzahl der unterstützten Sub-Indizes
1010h 1	Optionsparameter speichern
1010h 2	Alle
1010h 3	Nicht unterstützt

Tabelle 6.5 1010h Parameter speichern

Das Schreiben des Werts „Speichern“ (0x65766173) im Sub-Index 1 speichert alle Frequenzumrichterparameter aller Konfigurationen in einem nicht-flüchtigen Speicher, alle weiteren Werte werden verworfen.

### 6.2.8 1011h Standardparameter wiederherstellen

Zur Wiederherstellung der Werkseinstellung:

1. Schreiben Sie den Wert „Laden“ in den Sub-Index 1.
2. Leiten Sie das nächste Aus- und Einschalten manuell ein.

Die Werkseinstellung wird wiederhergestellt.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1011h 0	Anzahl der unterstützten Sub-Indizes
1011h 1	Stellen Sie alle Standardparameter wieder her und führen Sie einen Neustart durch

Tabelle 6.6 1011h Standardparameter wiederherstellen



Das Schreiben des Werts „Laden“ (0x64616F6C) setzt alle Frequenzrichterparameter aller Konfigurationen auf werkseitige Werte zurück, mit Ausnahme der Kommunikationsparameter. Alle weiteren Werte werden verworfen und der Abbruchcode 0x08000020 wird zurückgegeben. Sie müssen den Frequenzrichter aus- und einschaltet, damit die Änderungen aktiv werden, und der Motor muss sich im Zustand Freilauf oder Gestoppt befinden.

### 6.2.9 1018h Identitätsobjekt

Dieses Objekt enthält allgemeine Informationen zum Gerät.

Die Hersteller-ID (Sub-Index 1h) enthält einen eindeutigen Wert, der jedem Hersteller zugewiesen wird.

Der herstellereigene Produktcode (Sub-Index 2h) bezeichnet eine spezifische Geräteversion.

Die herstellereigene Revisionsnummer (Sub-Index 3h) besteht aus einer Haupt-Revisionsnummer und einer Neben-Revisionsnummer.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1018h 0	Anzahl der Einträge
1018h 1	Händler-ID
1018h 2	Produktcode
1018h 3	Revisionsnummer (Haupt-Revisionsnummer und Neben-Revisionsnummer)
1018h 4	Seriennummer

Tabelle 6.7 1018h Identitätsobjekt

### 6.2.10 1020h CFM\_VerifyConfiguration\_REC

Dieses Objekt enthält Datum und Uhrzeit der lokalen Konfiguration der Geräte. Die Objektwerte werden durch Verwaltung des Knotens oder des Konfigurations-Tools eingestellt.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1020h 0	Anzahl der Einträge
1020h 1	ConfDate_U32, Tage seit dem 1. Januar 1984
1020h 2	ConfTime_U32, Millisekunden nach Mitternacht
1020h 3	Confld_U32, zugewiesen durch die Konfigurationssoftware
1020h 4	VerifyConfInvalid_BOOL, "Wert falsch" gibt an, dass die Konfiguration seit dem letzten Speichervorgang des Confld_U32 nicht geändert wurde

Tabelle 6.8 1020h CFM\_VerifyConfiguration\_REC

### 6.2.11 1030h NMT\_InterfaceGroup\_0h\_REC

Das Objekt dient zur Konfiguration und Wiederherstellung der Parameter der Netzwerkschnittstellen (physisch oder virtuell) per SDO.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1030h 0	Anzahl der Einträge
1030h 1	InterfaceIndex_U16
1030h 2	InterfaceDescription_VSTR t
1030h 3	InterfaceType_U8
1030h 4	InterfaceMtu_U16
1030h 5	InterfacePhysAddress_OSTR
1030h 6	InterfaceName_VSTR
1030h 7	InterfaceOperStatus_U8
1030h 8	InterfaceAdminState_U8
1030h 9	Valid_BOOL

Tabelle 6.9 1030h NMT\_InterfaceGroup\_0h\_REC

### 6.2.12 1031h NMT\_InterfaceGroup\_1h\_REC

Das Objekt dient zur Konfiguration und Wiederherstellung der Parameter der Netzwerkschnittstellen (physisch oder virtuell) per SDO.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1031h 0	Anzahl der Einträge
1031h 1	InterfaceIndex_U16
1031h 2	InterfaceDescription_VSTR t
1031h 3	InterfaceType_U8
1031h 4	InterfaceMtu_U16
1031h 5	InterfacePhysAddress_OSTR
1031h 6	InterfaceName_VSTR
1031h 7	InterfaceOperStatus_U8
1031h 8	InterfaceAdminState_U8
1031h 9	Valid_BOOL

Tabelle 6.10 1031h NMT\_InterfaceGroup\_1h\_REC

### 6.2.13 1300h SDO\_SeqLayerTimeout\_U32

Dieses Objekt liefert einen Timeout-Wert in [ms] für die Verbindungsabbrucherkennung des SDO-Sequenz-Layer. Die Werkseinstellung ist 30000. Dieses Objekt ist mit 12-62 SDO Timeout verknüpft.

### 6.2.14 1400h PDO\_RxCommParam\_16h\_REC

Dieses Objekt beschreibt die Attribute der PDO-Kommunikation für RPDO. Objektindizes beschreiben die Knoten-ID und die PDO-Mapping-Version. Sie müssen die Mapping-Version je nach PDO-Mapping durch das Konfigurations-Tool einstellen.

Hohes Nibble	Niedriges Nibble
Hauptversion	Sub-Version

Tabelle 6.11 Struktur der Mapping-Version

Von der Hauptversion abweichende PDOs werden abgewiesen. Von der Sub-Version abweichende PDOs werden akzeptiert. Mapping-Version 0 zeigt an, dass keine Mapping-Version verfügbar ist.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1400h 0	Anzahl der unterstützten Sub-Indizes
1400h 1	NodeID_U8
1400h 2	MappingVersion_U8

Tabelle 6.12 1400h PDO\_RxCommParam\_16h\_REC

### 6.2.15 1600h PDO\_RxCommParam\_00h\_AU64

Diese Objektindizes beschreiben das Mapping des Objekts, das in der RPDO-Nutzlast von Objektverzeichniseinträgen enthalten ist.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1600h 0	Anzahl der unterstützten Sub-Indizes
1600h 1	12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration, [0] Index
1600h 2	12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration, [1] Index
1600h 3	12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration, [2] Index
1600h 4	12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration, [3] Index
1600h 5	12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration, [4] Index
1600h 6	12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration, [5] Index
1600h 7	12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration, [6] Index
1600h 8	12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration, [7] Index
1600h 9	12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration, [8] Index

1600h 10	12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration, [9] Index
----------	---

Tabelle 6.13 1600h PDO\_RxCommParam\_00h\_AU64

Mappen Sie bis zu zehn Objekte für jeden PDO-Kanal.

Der mit der Startadresse der PDO-Nutzlast und der Datenlänge in Verbindung stehende Versatz steht für jedes gemappte Objekt zur Verfügung.

8-Bit-Zeichen-Versatz	Bezeichnung	Beschreibung
0-1	Index	Index des zu mappenden Objekts
2	Sub-Index	Sub-Index des zu mappenden Objekts
3	reserviert	
4-5	Offset	Zum Starten der PDO-Nutzlast im Verhältnis stehender Versatz (Bitanzahl)
6-7	Länge	Länge des gemappten Objekts (Bitanzahl)

Tabelle 6.14 Beschreibung des 8-Bit-Zeichen-Versatzes

	MSB			
Bits	63 .. 48	47 .. 32	31 .. 24	23 .. 16
Bezeichnung	Länge	Offset	Reserviert	Sub-Index
Kodierung	UNSIGNED16	UNSIGNED16	-	UNSIGNED8
	LSB			
Bits	15 .. 0			
Bezeichnung	Index			
Kodierung	UNSIGNED16			

Tabelle 6.15 Internes Mapping des PDO-Mapping-Eintrags

### 6.2.16 1800h PDO\_TxCommParam\_16h\_REC

Dieses Objekt beschreibt die Attribute der PDO-Kommunikation für RPDO. Objektindizes beschreiben die Knoten-ID und die PDO-Mapping-Version. Sie müssen die Mapping-Version je nach PDO-Mapping durch das Konfigurations-Tool einstellen. Zugriff ist Lesen/Schreiben. Mapping-Version 0 zeigt an, dass keine Mapping-Version verfügbar ist.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1400h 0	Anzahl der unterstützten Sub-Indizes
1400h 1	NodeID_U8
1400h 2	MappingVersion_U8

Tabelle 6.16 1800h PDO\_TxCommParam\_16h\_REC

### 6.2.17 1A00h PDO\_TxMappParam\_00h\_AU64

Diese Objektindizes beschreiben das Mapping des Objekts, das in der RPDO-Nutzlast von Objektverzeichniseinträgen enthalten ist.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1A00h0	Anzahl der unterstützten Sub-Indizes
1A00h1	12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration, [0] Index
1A00h2	12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration, [1] Index
1A00h3	12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration, [2] Index
1A00h4	12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration, [3] Index
1A00h5	12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration, [4] Index
1A00h6	12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration, [5] Index
1A00h7	12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration, [6] Index
1A00h8	12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration, [7] Index
1A00h9	12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration, [8] Index
1A00h10	12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration, [9] Index

Tabelle 6.17 1A00h PDO\_TxMappParam\_00h\_AU64

Mappen Sie bis zu zehn Objekte für jeden PDO-Kanal.

Der mit der Startadresse der PDO-Nutzlast und der Datenlänge in Verbindung stehende Versatz steht für jedes gemappte Objekt zur Verfügung.

8-Bit-Zeichen-Versatz	Bezeichnung	Beschreibung
0-1	Index	Index des zu mappenden Objekts
2	Sub-Index	Sub-Index des zu mappenden Objekts
3	Reserviert	
4-5	Offset	Zum Starten der PDO-Nutzlast im Verhältnis stehender Versatz (Bitanzahl)
6-7	Länge	Länge des gemappten Objekts (Bitanzahl)

Tabelle 6.18 Beschreibung des 8-Bit-Zeichen-Versatzes

	MSB			
Bits	63 .. 48	47 .. 32	31 .. 24	23 .. 16
Bezeichnung	Länge	Offset	Reserviert	Sub-Index
Kodierung	UNSIGNED16	UNSIGNED16	-	UNSIGNED8
	LSB			
	15 .. 0			
	Index			
	UNSIGNED16			

Tabelle 6.19 Internes Mapping des PDO-Mapping-Eintrags

### 6.2.18 1C0Ah DLL\_CNCollision\_REC

Dieses Objekt enthält Informationen zu Kollisionen im Netzwerk.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1C0Ah 0	Anzahl der Einträge
1C0Ah 1	CumulativeCnt_U32
1C0Ah 2	12-68 Cumulative Counters
1C0Ah 3	12-68 Cumulative Counters

Tabelle 6.20 1C0Ah DLL\_CNCollision\_REC

### 6.2.19 1C0Bh DLL\_CNLossSoC\_REC

Dieses Objekt enthält Informationen zum Verlust von SoC im Netzwerk.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1C0Bh 0	Anzahl der Einträge
1C0Bh 1	CumulativeCnt_U32, [2] 12-68 Cumulative Counters
1C0Bh 2	ThresholdCnt_U32, [2] 12-67 Threshold Counters
1C0Bh 3	Threshold_U32, [2] 12-66 Threshold

Tabelle 6.21 1C0Bh DLL\_CNLossSoC\_REC

### 6.2.20 1C0Fh DLL\_CNCRCErrror\_REC

Dieses Objekt enthält Informationen zu „CRC-Fehlern“ im Netzwerk. Jedes Auftreten eines CRC-Fehlers erhöht CumulativeCnt\_U32 um 1 erhöht. Jeder Zyklus ohne Fehler reduziert CumulativeCnt\_U32 um 1. Wenn CumulativeCnt\_U32 gleich oder größer ThresholdCnt\_U32 ist, zeigt der Frequenzumrichter Warnung 34 im Display an.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1C0Fh 0	Anzahl der Einträge
1C0Fh 1	CumulativeCnt_U32, [5] 12-68 <i>Cumulative Counters</i>
1C0Fh 2	ThresholdCnt_U32, [5] 12-67 <i>Threshold Counters</i>
1C0Fh 3	Threshold_U32, [5] 12-66 <i>Threshold</i>

Tabelle 6.22 1C0Fh DLL\_CNCRCErrror\_REC

### 6.2.21 1F82 NMT\_FeatureFlags\_U32

Funktions-Flags zeigen kommunikationsprofilspezifische Eigenschaften des Frequenzumrichters an.

Bit	Bezeichnung	Anmerkung
0	Isochron	
1	SDO durch UDP/IP	Nicht unterstützt
2	SDO durch ASnd	
3	SDO durch PDO	Nicht unterstützt
4	NMT-Infoservices	Nicht unterstützt
5	Erweiterte NMT-Zustandsbefehle	Nicht unterstützt
6	Dynamisches PDO-Mapping	
7	NMT-Service durch UDP/IP	Nicht unterstützt
8	Konfigurationsmanager	Nicht unterstützt
9	Multiplex-Zugriff	
10	Einrichtung der Knoten-ID durch SW	Nicht unterstützt
11	MN Basis-Ethernet-Modus	Nicht unterstützt
12	Unterstützung Routing-Typ 1	Nicht unterstützt
13	Unterstützung Routing-Typ 2	Nicht unterstützt
14	SDO Lesen/Schreiben Alles durch Index	Nicht unterstützt
15	SDO Lesen/Schreiben Mehrere Parameter durch Index	Nicht unterstützt
16..31	Reserviert	

Tabelle 6.23 Bit-Beschreibung

### 6.2.22 1F83h NMT\_EPLVersion\_U8

Das Objekt hält die implementierte Profilversion der POWERLINK-Kommunikation.

Hohes Nibble	Niedriges Nibble
POWERLINK-Hauptversion	POWERLINK-Subversion

Tabelle 6.24 Implementiertes Kommunikationsprofil

### 6.2.23 1F8C NMT\_CurrNMTState\_U8

Dieses Objekt hält den aktuellen NMT-Zustand des Knotens.

Binärwert	NMT-Zustand
0001 1100	NMT_CS_NOT_ACTIVE (Werkseinstellung)
0001 1101	NMT_CS_PRE_OPERATIONAL_1
0101 1101	NMT_CS_PRE_OPERATIONAL_2
0110 1101	NMT_CS_READY_TO_OPERATE
1111 1101	NMT_CS_OPERATIONAL
0100 1101	NMT_CS_STOPPED
0001 1110	NMT_CS_BASIC_ETHERNET

Tabelle 6.25 NMS-Zustand

### 6.2.24 1F93h NMT\_EPLNodeID\_REC

Dieses Objekt enthält die POWERLINK Knoten-ID.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1F93h 0	Anzahl der Einträge
1F93h 1	NodeID_U8, [5] 12-68 <i>Cumulative Counters</i>
1F93h 2	NodeIDByHW_BOOL, Messwert des DIP-Schalters

Tabelle 6.26 1F93h NMT\_EPLNodeID\_REC

### 6.2.25 1F98h NMT\_CycleTiming\_REC

Dieses Objekt enthält knotenspezifische Timing-Parameter, die das POWERLINK-Zyklus-Timing beeinflussen.

Index, Sub-Index	Bedeutung	Anmerkung
1F98h 0	Anzahl der Einträge	
1F98h 1	IsochrTxMax-Payload_U16	Anzahl der Übertragungs-Bits, 320=10 Signale, jeweils 32 Bit
1F98h 2	IsochrRxMax-Payload_U16	Anzahl der Empfangs-Bits, 320=10 Signale, jeweils 32 Bit
1F98h 3	PResMaxLatency_U32	Latenz, fixiert auf 10 (nS)
1F98h 4	PReqActPayloadLimit_U16	Während der Konfiguration durch MN eingestellt
1F98h 5	PResActPayloadLimit_U16	Während der Konfiguration durch MN eingestellt
1F98h 6	ASndMaxLatency_U32	Latenz, fixiert auf 10 (nS)
1F98h 7	MultiplCycleCnt_U8	Während der Konfiguration durch MN eingestellt
1F98h 8	AsyncMTU_U16	Konfigurierbar im Bereich von 300 bis 1500

Tabelle 6.27 Knoten-spezifische Timing-Parameter

### 6.2.26 1F99h NMT\_CNBasicEthernetTimeout\_U32

Dieses Objekt legt die Dauer in  $\mu\text{s}$  fest, die die Option auf SoC warten muss, bevor sie in den Ethernet-Basismodus schaltet.

Index, Sub-Index	Bedeutung	Anmerkung
1F99	NMT_CNBasicEthernet-Timeout_U32	Dauer in Mikrosekunden, bevor in den Ethernet-Basismodus geschaltet wird. Standard 5000000 (5 s) Gemappt zu 12-63 Basic Ethernet Timeout

Tabelle 6.28 Basis-Ethernet-Timeout

### 6.2.27 1F9Ah NMT\_HostName\_VSTR\_U32

Index, Sub-Index	Bedeutung	Bedeutung
1F9A	NMT_HostName_VSTR	Gemappt zu 12-08 Host-Name

Tabelle 6.29 DNS Host-Name

### 6.2.28 1F9E NMT\_ResetCmd\_U8

Dieses Objekt wird zum Quittieren des Frequenzumrichters, zur Kommunikation oder zur Konfiguration verwendet.

Hex-Wert	NMT-Service
FFh	NMTInvalidService
2Bh	NMTSwReset
28h	NMTResetNode
2Ah	NMTResetConfiguration
29h	NMTResetCommunication

Tabelle 6.30 Reset-Befehl

## 6.3 2000-5FFF Danfoss Spezifischer Objektbereich

### 6.3.1 2000h–5FFFh Händlerspezifischer Objektbereich

Der Bereich von 2000h bis 5FFFh speichert die Indizes für einen Zugriff auf die Danfoss Frequenzumrichter-Parameter. Alle Parameter im Frequenzumrichter sind mit den Indizes in diesem Bereich verknüpft. Der erste verfügbare Index ist Index 2001h. Dieser Index ist mit den Frequenzumrichtern *0-01 Sprache* verknüpft. Der Rest des POWERLINK-Index befolgt dieselbe Regel, bei der die Parameternummer des Frequenzumrichters plus 2000h den POWERLINK-Index ergeben. Wollen Sie beispielsweise die Betriebsstunden in *15-01 Motorlaufstunden* auslesen, so berechnet sich die Parameteradresse durch  $2000\text{h} + \text{Parameternummer in Hex (z. B. } 2000\text{h} + 5\text{DDh} = \text{Index } 25\text{DDh)}$ . Die XDD-Datei enthält nur eine Untermenge der Parameter des Frequenzumrichters. Diese Untermenge verfügt über die Indizes, die zur Einrichtung der PDO-Kommunikation erforderlich sind. Die SPS kann alle Parameter per SDO-Kommunikation lesen oder schreiben. *Tabelle 6.31* zeigt einige Indizes und deren Mapping an.

Index	Parameter
2001h	0-01 Sprache
2002h	0-02 Hz/UPM Umschaltung
2003h	0-03 Ländereinstellungen
..	
2078h	1-20 Motornennleistung [kW]
2079h	1-22 Motornennspannung
..	
24B1h	12-01 IP-Adresse
24B2h	12-02 Subnet Mask

Tabelle 6.31 2000h-5FFFh Händlerspezifischer Objektbereich

## 6.4 6000-Geräteprofil-Objektbereich

### 6.4.1 6000h–9FFFh Standardisierter Geräte-Profilbereich

Der Bereich von 6000h bis 9FFFh speichert die Indizes, die die IEC für verschiedene Geräteprofile festgelegt hat. Der Danfoss POWERLINK unterstützt drei Profile, das FC-Profil, MCO und das DS 402-Profil, im Geschwindigkeitsmodus. Sie können das Profil per *8-10 Steuerwortprofil*, Steuerwort-Profil, oder per Index 6060h Betriebsmodi, auswählen. Der Profilbereich verfügt je nach vorgenommener Auswahl in *8-10 Steuerwortprofil* über bis zu 13 Indizes.

Tabelle 6.32 zeigt die Unterstützung für Indizes je nach Einstellung von 8-10 Steuerwortprofil (Index 6060h) an

Index	Bezeichnung	8-10 Steuerwortprofil =FC-Profil	8-10 Steuerwortprofil= MCO	8-10 Steuerwortprofil= DS 402
603Fh	Fehlercode	-	-	√
6040h	Control Word (Steuerwort)	-	-	√
6041h	Zustandswort	-	-	√
6042h	vl_target_velocity	-	-	√
6043h	vl_velocity_demand	-	-	√
6044h	vl_velocity_actual_value	-	-	√
6046h	vl_velocity_min_max_amount	-	-	√
6048h	vl_velocity_acceleration	-	-	√
6049h	vl_velocity_deceleration	-	-	√
6060h	Betriebsarten	√	√	√
6061h	Anzeige der Betriebsmodi	√	√	√
6502h	Unterstützter Frequenzumrichtermodus	√	√	√
6504h	Frequenzumrichterhersteller	√	√	√

Tabelle 6.32 6000h-9FFFh Standardisierter Geräte-Profilbereich

### 6.4.2 603Fh-Fehlercode

Der Fehlersignalisierungsmechanismus signalisiert Alarmer und Ereignisse des Frequenzumrichters an das MN. Der Fehlercode besteht aus 8 Daten-Bytes, wobei: Byte 0 (Null) eine Kopie von Objekt 1001h ist. Byte 1 & 2 nicht verwendet wird. Byte 3 enthält: Bit 0=1, Alarmwort 1 hat einen aktiven Alarm (16-90 Alarmwort). Bit 1=1, Alarmwort 2 hat einen aktiven Alarm (künftige Erw. 16-91 Alarmwort 2). Bit 2=0, Reserviert. Bit 3=1, Warnwort 1 hat eine aktive Warnung (16-92 Warnwort). Bit 4=1, Warnwort 2 hat eine aktive Warnung (künftige Erw. 16-93 Warnwort 2). Bit 5-7=0, Reserviert. Byte 4 und 5, Profilspezifisch. Byte 6 und 7, reserviert.

### 6.4.3 6040h Steuerwort

Dieses Objekt enthält das Steuerwort gemäß DS 402. Das Steuerwort besteht aus 16 Bit, diese 16 Bit dienen zur Steuerung des Frequenzumrichters (z. B. Start, Stopp, Reset). 5.4 DS 402-Steuerprofil beschreibt das Steuerwort.

### 6.4.4 6041h Zustandswort

Dieses Objekt enthält das Zustandswort gemäß DS 402. Das Zustandswort besteht aus 16 Bit. Die 16 Bits zeigen den Zustand und Status des Frequenzumrichters (z. B. in Betrieb, Rampe, in Drehzahl). Das Zustandswort 5.4 DS 402-Steuerprofil beschreibt.

### 6.4.5 6042h vl\_target\_velocity

vl\_target\_velocity ist die erforderliche Geschwindigkeit für das System. Die Geschwindigkeit wird in UPM angegeben.

### 6.4.6 6043h vl\_velocity\_demand

vl\_velocity\_demand ist die für das System erforderliche Geschwindigkeit hinter dem Rampen-Regler. Die Geschwindigkeit wird in UPM angegeben.

### 6.4.7 6044h vl\_actual\_velocity\_value

vl\_actual\_velocity\_value ist die Geschwindigkeit hinter der Motorwelle. Die Geschwindigkeit wird in UPM angegeben und von 16-17 Drehzahl [UPM] übernommen. Die Geschwindigkeit wird in UPM angegeben.

### 6.4.8 del6046h vl\_velocity\_min\_max\_amount

vl\_velocity\_min\_max\_amount ist die minimale und maximale UPM an der Motorwelle. Die beiden Werte werden von 3-02 Minimaler Sollwert und 3-03 Maximaler Sollwert abgerufen. Die Anzeigewerte in 3-02 Minimaler Sollwert und 3-03 Maximaler Sollwert werden abgeschnitten .

Index, Sub-Index	Bedeutung
1046h 0	Anzahl der unterstützten Sub-Indizes
1046h 1	vl_velocity_min_max_amount
1046h 2	vl_velocity_min_amount

Tabelle 6.33 Minimale/maximale UPM an Motorwelle

### 6.4.9 6048h vl\_velocity\_acceleration

Der vl\_velocity\_acceleration-Index gibt die Steigung der Beschleunigungsrampe an. Sie ergibt sich als Quotient aus delta\_speed und delta\_time gebildet. Die Delta-Zeit wird in 3-41 Rampenzeit Auf 1 und die Delta-Drehzahl lokal im nicht flüchtigen Optionsspeicher abgelegt. Nach einem Netz-Aus wird die Delta-Drehzahl aus der 1-25 Motornendrehzahl des Frequenzumrichters erzeugt. Dadurch kann es zu einer Änderung der Frequenzumrichteranzeige kommen, der Steigungswert bleibt jedoch gleich.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1048h 0	Anzahl der unterstützten Sub-Indizes
1048h 1	Delta-Drehzahl
1048h 2	Delta-Zeit

Tabelle 6.34 6048h vl\_velocity\_acceleration

### 6.4.10 6049h vl\_velocity\_deceleration

Der vl\_velocity\_deceleration-Index gibt die Steigerung der Verzögerungsrampe an. Sie ergibt sich als Quotient aus delta\_speed und delta\_time gebildet. Die Delta-Zeit wird in 3-42 Rampenzeit Ab 1 und die Delta-Drehzahl lokal im nicht flüchtigen Optionsspeicher abgelegt. Nach einem Not-Aus wird die Delta-Drehzahl aus der 1-25 Motornendrehzahl des Frequenzumrichters generiert. Dadurch kann es zu einer Änderung der Frequenzumrichteranzeige kommen, der Steigungswert bleibt jedoch gleich.

Index, Sub-Index	Bedeutung
1049h 0	Anzahl der unterstützten Sub-Indizes
1049h 1	Delta-Drehzahl
1049h 2	Delta-Zeit

Tabelle 6.35 6049h vl\_velocity\_deceleration

### 6.4.11 6060h Betriebsarten

Dieser Index dient der Auswahl des Danfoss FC-, MCO- oder DS 402-Profiles verwendet. Der Index ist unmittelbar mit 8-10 Steuerwortprofil verknüpft. Wenn dieser Wert während des Betriebs verändert wird, wechselt die Option in den Zustand „Error PREOP“.

Index, 6060h Wert	Bedeutung
-2	MCO-Profil (nur möglich, wenn MCO305 installiert ist)
-1	FC-Profil
2	DS 402-Profil

Tabelle 6.36 6060h Betriebsarten

### 6.4.12 6061h Betriebsarten-Anzeige

Dieser Index dient dazu, um anzuzeigen, in welcher Betriebsart sich der Frequenzumrichter befindet. Die Betriebsart lässt sich über Index 6060 ändern. Die Werte sind mit denen für Index 6060 verwendeten identisch.

Index, 6061h-Wert	Bedeutung
-2	MCO-Profil (nur möglich, wenn MCO305 installiert ist)
-1	FC-Profil
2	DS 402-Profil

Tabelle 6.37 6061h Betriebsarten-Anzeige

### 6.4.13 6502h Unterstützte Betriebsart des Frequenzumrichters

Dieser Index informiert den Benutzer darüber, welche Betriebsarten für den Frequenzumrichter verfügbar sind. Das gesetzte Bit 1 zeigt an, dass der Frequenzumrichter im DS 402-Geschwindigkeitsmodus betrieben werden kann, Bit 16 steht für das FC-Profil und Bit 17 für das MCO-Profil.

### 6.4.14 6504h Hersteller des Frequenzumrichters

Dieser Index zeigt den Namen des Frequenzumrichterherstellers an. Die Daten sind als Zeichenkette kodiert.

Index, Sub-Index	Bedeutung
6504Ch 0	Hersteller „DANFOSS DRIVES“

Tabelle 6.38 6504h Hersteller des Antriebs (schreibgeschützt)

## 7 Parameter

### 7.1 Parametergruppe 8-\*\* Kommunikation und Option

8-01 Führungshoheit		
Option:	Funktion:	
		Die Einstellung in diesem Parameter umgeht die Einstellungen in 8-50 Motorfreilauf bis 8-56 Festsollwertwahl.
[0]	Klemme und Steuerw.	Steuerung über Klemme und Steuerwort.
[1]	Nur Klemme	Steuerung nur über Digitaleingänge.
[2]	Nur Steuerwort	Steuerung nur über das Steuerwort.

8-02 Aktives Steuerwort		
<p>Wählen Sie die Quelle des Steuerworts aus: eine von zwei seriellen Schnittstellen oder vier installierten Optionen. Beim ersten Netz-Ein legt der Frequenzumrichter diesen Parameter automatisch als [3] Option A fest, wenn in Steckplatz A eine gültige Feldbus-Option installiert ist. Wird die Option entfernt, stellt der Frequenzumrichter eine Konfigurationsänderung fest und setzt 8-02 Aktives Steuerwort wieder auf die Werkseinstellung „RS-485“ zurück. Anschließend schaltet der Frequenzumrichter ab. Wenn nach dem ersten Netz-Ein eine Option installiert wird, verändert sich die Einstellung von 8-02 Aktives Steuerwort nicht, aber der Frequenzumrichter wird abgeschaltet und zeigt Folgendes an: Alarm 67 Option geändert.</p> <p>Wenn eine Busoption in einem Frequenzumrichter, bei dem ursprünglich keine Busoption installiert war, nachgerüstet wird, treffen Sie eine AKTIVE Entscheidung, die Steuerung auf eine Bus-basierte Steuerung umzuschalten. Dies ist aus Gründen der Sicherheit erforderlich, um eine versehentliche Änderung zu vermeiden.</p>		
Option:	Funktion:	
[0]	Deaktiviert	
[1]	FC-Seriell RS485	
[2]	FC-Seriell USB	
[3]	Option A	
[4]	Option B	
[5]	Option C0	
[6]	Option C1	
[30]	Externer CAN	

#### HINWEIS

Diesen Parameter können Sie bei laufendem Motor nicht einstellen.

8-03 Steuerwort Timeout-Zeit		
Range:	Funktion:	
1 s*	[ 0.1 - 18000 s ]	Geben Sie die maximale erwartete Dauer zwischen dem Empfang von zwei aufeinander folgenden Telegrammen ein. Wenn diese Dauer überschritten wird, weist dies darauf hin, dass die serielle Kommunikation beendet wurde. Die in 8-04 Steuerwort Timeout-Funktion ausgewählte Funktion wird anschließend ausgeführt. Ein gültiges Steuerwort löst den Timeout-Zähler aus.

8-04 Steuerwort Timeout-Funktion		
<p>Wählen Sie die Timeout-Funktion aus. Die Timeout-Funktion wird aktiviert, wenn das Steuerwort nicht innerhalb des unter 8-03 Steuerwort Timeout-Zeit angegebenen Zeitraums aktualisiert wird.</p>		
Option:	Funktion:	
[0]	Aus	Nimmt die Steuerung über die serielle Schnittstelle (Feldbus oder Standard) mithilfe des jüngsten Steuerworts wieder auf.
[1]	Drehz. speich.	Speichert die Ausgangsfrequenz bis zur Wiederherstellung der Kommunikation.
[2]	Stopp	Stopp und bei Wiederaufnahme der Kommunikation automatischer Wiederanlauf.
[3]	Festdrz. (JOG)	Der Motor läuft mit JOG-Drehzahl bis zur Wiederaufnahme der Kommunikation.
[4]	Max. Drehzahl	Der Motor läuft bis zur Wiederaufnahme der Kommunikation mit maximaler Drehzahl.
[5]	Stopp und Alarm	Motor stoppt, setzt den Frequenzumrichter anschließend auf einen Neustart zurück: über den Feldbus, über [Reset] oder über einen Digitaleingang.
[7]	Anwahl Datensatz 1	Ändert den Parametersatz bei Wiedererichtung der Kommunikation nach einem Steuerwort-Timeout. Wenn die Kommunikation nach einem Timeout wiederhergestellt wird, definiert 8-05 Steuerwort Timeout-Ende, ob der vor dem Timeout verwendete Parametersatz wiederhergestellt wird oder der von der Timeout-Funktion hergestellte Parametersatz beibehalten wird.
[8]	Anwahl Datensatz 2	Siehe [7] Anwahl Datensatz 1
[9]	Anwahl Datensatz 3	Siehe [7] Anwahl Datensatz 1
[10]	Anwahl Datensatz 4	Siehe [7] Anwahl Datensatz 1
[26]	Trip	



**HINWEIS**

Für eine Änderung des Parametersatzes nach einem Timeout ist die folgende Konfiguration erforderlich: Setzen Sie 0-10 Aktiver Satz auf [9] Aktive Anwahl, und wählen Sie die relevante Verknüpfung unter 0-12 Satz verknüpfen mit aus.

8-05 Steuerwort Timeout-Ende		
Option:	Funktion:	
		Wählen Sie die Aktion aus, die der Frequenzumrichter nach dem Empfang eines gültigen Steuerworts nach einem Timeout ausführen soll. Dieser Parameter ist nur aktiv, wenn Sie 8-04 Steuerwort Timeout-Funktion auf [7] Satz 1, [8] Satz 2, [9] Satz 3 oder [10] Satz 4 eingestellt haben.
[0]	Par.satz halten	Behält den in 8-04 Steuerwort Timeout-Funktion ausgewählten Parametersatz bei und zeigt eine Warnung an, bis 8-06 Timeout Steuerwort quittieren umgeschaltet wird. Der Frequenzumrichter kehrt danach zu seinem ursprünglichen Parametersatz zurück.
[1]	Par.satz fortsetzen	Fährt mit der Konfiguration fort, die vor dem Timeout aktiv war.

8-06 Timeout Steuerwort quittieren		
Dieser Parameter ist nur aktiv, wenn Sie [0] Par.satz halten in 8-05 Steuerwort Timeout-Ende ausgewählt haben.		
Option:	Funktion:	
[0]	Kein Reset	Behält die in 8-04 Steuerwort Timeout-Funktion definierte Konfiguration nach einer Steuerwort-Zeitüberschreitung bei.
[1]	Reset	Versetzt den Frequenzumrichter nach einem Steuerwort-Timeout wieder in den ursprünglichen Parametersatz. Der Frequenzumrichter wird zurückgesetzt und kehrt sofort zur Einstellung [0] Kein Reset zurück.

8-07 Diagnose Trigger		
Dieser Parameter aktiviert und steuert die Diagnose-/Notfallfunktion des Frequenzumrichters. In Profibus erweitert er die Diagnosedaten auf 24 Byte. In EtherCAT aktiviert er die Übertragung des Notfallobjekts. In POWERLINK aktiviert er die Fehlersignalisierung. Das Notfall-/Fehlersignal-Objekt besteht aus 8 Datenbytes, von denen Byte 3 einen aktiven Alarm oder Warnhinweis anzeigt. Bit 0=1 Alarmwort 1 hat einen aktiven Alarm. Bit 1=1 Alarmwort 2 hat einen aktiven Alarm. Bit 2, reserviert, Bit 3=1 Warnwort 1 hat eine aktive Warnung. Bit 4=1 Warnwort 2 hat eine aktive Warnung. Bits 5-7, reserviert.		
Option:	Funktion:	
[0]	Deaktiviert	
[1]	Alarme	
[2]	Alarme/ Warnungen	

**HINWEIS**

Folgendes gilt nur für Profibus und EtherCAT.

- [0] Deaktiviert: Keine erweiterten Diagnose-/Notfalldaten senden, auch wenn sie der Frequenzumrichter anzeigt.
- [1] Alarme: Erweiterte Diagnose-/Notfalldaten senden, wenn 16-90 Alarmwort oder 9-53 Profibus-Warnwort mindestens einen Alarm anzeigen.
- [2] Alarme/Warnungen: Erweiterte Diagnose-/Notfalldaten senden, wenn mindestens ein Alarm- oder Warnhinweis in Alarm 16-90 Alarmwort, 9-53 Profibus-Warnwort oder Warnung 16-92 Warnwort angezeigt wird.

Die Aktivierung der Diagnose kann zu erhöhtem Busverkehr führen. Nicht alle Feldbustypen unterstützen Diagnosefunktionen.

8-08 Anzeigefilter		
Wenn die Anzeige des Drehzahlwerts im Feldbus schwankt, verwenden Sie diese Funktion. Ist diese Funktion erforderlich, wählen Sie gefiltert aus. Damit die Änderungen übernommen werden können, müssen Sie den Strom aus- und wieder einschalten.		
Option:	Funktion:	
[0]	Motordaten Std-Filt.	Wählen Sie [0] für normale Busanzeigen.
[1]	Motordaten LP-Filter	Wählen Sie [1] für gefilterte Busanzeigen der folgenden Parameter: 16-10 Leistung [kW] 16-11 Leistung [PS] 16-12 Motorspannung 16-14 Motorstrom 16-16 Drehmoment [Nm] 16-17 Drehzahl [UPM] 16-22 Drehmoment [%] 16-25 Max. Drehmoment [Nm]

8-10 Steuerwortprofil		
Wählen Sie die Interpretation der Steuer- und Zustandswörter aus, die dem installierten Feldbus zugewiesen sind. Nur die gültigen Optionen für den in Steckplatz A installierten Feldbus sind im LCP-Display sichtbar. Wenn der Parameter während des Frequenzumrichterbetriebs geändert wird, wechselt der Frequenzumrichter in den Fehlerzustand und lässt sich nicht mehr steuern. Sie sollten diesen Parameter nicht ändern, während der Motor läuft, da es dadurch zu einem unbekanntem Profilizustand kommen kann.		
Option:	Funktion:	
[0] *	FC-Profil	
[7]	CANopen DSP 402	

## 8-13 Konfiguration Zustandswort STW

Option:	Funktion:
	Dieser Parameter ermöglicht die Konfiguration von Bits 12-15 im Zustandswort.
[0] Ohne Funktion	
[1] * Standardprofil	Die Funktion entspricht dem in <i>8-10 Steuerprofil</i> gewählten Standardprofil.
[2] Nur Alarm 68	Wird nur bei einem Alarm 68 gesetzt.
[3] Abschalt. o. Alarm 68	Setzen Sie im Falle eines Alarms, es sei denn, Alarm 68 führt die Abschaltung aus.
[10] Kl.18 D.-Eing. Zustand	Das Bit zeigt den Zustand von Klemme 18. „0“ zeigt an, dass die Klemme deaktiviert ist. „1“ zeigt an, dass die Klemme aktiv ist.
[11] Kl.19 D.-Eing. Zustand	Das Bit zeigt den Zustand von Klemme 19. „0“ zeigt an, dass die Klemme deaktiviert ist. „1“ zeigt an, dass die Klemme aktiv ist.
[12] Kl.27 D.-Eing. Zustand	Das Bit zeigt den Zustand von Klemme 27. „0“ zeigt an, dass die Klemme deaktiviert ist. „1“ zeigt an, dass die Klemme aktiv ist.
[13] Kl.29 D.-Eing. Zustand	Das Bit zeigt den Zustand von Klemme 29. „0“ zeigt an, dass die Klemme deaktiviert ist. „1“ zeigt an, dass die Klemme aktiv ist.
[14] Kl.32 D.-Eing. Zustand	Das Bit zeigt den Zustand von Klemme 32. „0“ zeigt an, dass die Klemme deaktiviert ist. „1“ zeigt an, dass die Klemme aktiv ist.
[15] Kl.33 D.-Eing. Zustand	Das Bit zeigt den Zustand von Klemme 33. „0“ zeigt an, dass die Klemme deaktiviert ist. „1“ zeigt an, dass die Klemme aktiv ist.
[16] Kl.37 D.-Eing. Zustand	Das Bit zeigt den Zustand von Klemme 37. 0“ zeigt an, dass die Klemme deaktiviert ist (Sicherer Stopp) „1“ zeigt an, dass die Klemme aktiv (normal) ist

## 8-13 Konfiguration Zustandswort STW

Option:	Funktion:
[21] Warnung Übertemp.	Der Frequenzumrichter aktiviert die Übertemperaturwarnung, wenn die Temperatur den Grenzwert für Motor, Frequenzumrichter, Bremswiderstand oder Thermistor überschreitet.
[30] Stör.Bremse (IGBT)	Der Ausgang ist logisch „1“, wenn der Bremsentransistor (IGBT) einen Kurzschluss hat. Die Funktion dient zum Schutz des Frequenzumrichters im Falle eines Fehlers in der Brems Elektronik. Verwenden Sie den Ausgang/das Relais, um die Netzspannung zum Frequenzumrichter abzuschalten.
[40] Außerh.Sollwertb.	
[60] Vergleich 0	Siehe auch Parametergruppe 13-1* <i>Vergleicher</i> . Ergibt der Vergleichswert 0 als WAHR, geht der Ausgang auf "1". Andernfalls ist er AUS.
[61] Vergleich 1	Siehe auch Parametergruppe 13-1* <i>Vergleicher</i> . Ergibt der Vergleichswert 1 als WAHR, geht der Ausgang auf "1". Andernfalls ist er AUS.
[62] Vergleich 2	Siehe auch Parametergruppe 13-1* <i>Vergleicher</i> . Ergibt der Vergleichswert 2 als WAHR, aktiviert er den Ausgang. Andernfalls ist er AUS.
[63] Vergleich 3	Siehe auch Parametergruppe 13-1* <i>Vergleicher</i> . Ergibt der Vergleichswert 3 als WAHR, aktiviert er den Ausgang. Andernfalls ist er AUS.
[64] Vergleich 4	Siehe auch Parametergruppe 13-1* <i>Vergleicher</i> . Ergibt der Vergleichswert 4 als WAHR, aktiviert er den Ausgang. Andernfalls ist er AUS.
[65] Vergleich 5	Siehe auch Parametergruppe 13-1* <i>Vergleicher</i> . Ergibt der Vergleichswert 5 als WAHR, geht der Ausgang auf "1". Andernfalls ist er AUS.
[70] Logikregel 0	Siehe Parametergruppe 13-4* <i>Logikregeln</i> . Ergibt Logikregel 0 WAHR, aktiviert sie den Ausgang. Andernfalls ist er AUS.
[71] Logikregel 1	Siehe Parametergruppe 13-4* <i>Logikregeln</i> . Ergibt die Logikregel 1 WAHR, setzt sie den Ausgang auf "1". Andernfalls ist er AUS.
[72] Logikregel 2	Siehe Parametergruppe 13-4* <i>Logikregeln</i> . Ergibt Logikregel 2 WAHR, aktiviert sie den Ausgang. Andernfalls ist er AUS.
[73] Logikregel 3	Siehe Parametergruppe 13-4* <i>Logikregeln</i> . Ergibt Logikregel 3 WAHR,

**8-13 Konfiguration Zustandswort STW**

Option:		Funktion:
		aktiviert sie den Ausgang. Andernfalls ist er AUS.
[74]	Logikregel 4	Siehe Parametergruppe 13-4* <i>Logikregeln</i> . Ergibt Logikregel 4 WAHR, aktiviert sie den Ausgang. Andernfalls ist er AUS.
[75]	Logikregel 5	Siehe Parametergruppe 13-4* <i>Logikregeln</i> . Ergibt Logikregel 5 WAHR, aktiviert sie den Ausgang. Andernfalls ist er AUS.
[80]	SL-Digitalausgang A	Siehe 13-52 <i>SL-Controller Aktion</i> . Sie können den zugewiesenen Ausgang mit einer Smart Logic-Aktion [38] <i>Digitalausgang A-EIN</i> schalten. Der Ausgang ist AUS, wenn die Smart Logic Action [32] <i>Digitalausgang A-AUS</i> gesetzt ist.
[81]	SL-Digitalausgang B	Siehe 13-52 <i>SL-Controller Aktion</i> . Sie können den zugewiesenen Ausgang mit einer Smart Logic-Aktion [39] <i>Digitalausgang B-EIN</i> schalten. Der Ausgang ist AUS, wenn Smart Logic Action [33] <i>Digitalausgang B-AUS</i> ist.
[82]	SL-Digitalausgang C	Siehe 13-52 <i>SL-Controller Aktion</i> . Sie können den zugewiesenen Ausgang mit einer Smart Logic-Aktion [40] <i>Digitalausgang C-EIN</i> schalten. Der Ausgang ist AUS, wenn Smart Logic-Aktion [34] <i>Digitalausgang C-AUS</i> ist.
[83]	SL-Digitalausgang D	Siehe 13-52 <i>SL-Controller Aktion</i> . Sie können den zugewiesenen Ausgang kann mit einer Smart Logic-Aktion [41] <i>Digitalausgang D-EIN</i> schalten. Der Ausgang ist AUS, wenn Smart Logic-Aktion [35] <i>Digitalausgang D-AUS</i> gesetzt ist.
[84]	SL-Digitalausgang E	Siehe 13-52 <i>SL-Controller Aktion</i> . Sie können den zugewiesenen Ausgang mit einer Smart Logic-Aktion [42] <i>Digitalausgang E-EIN</i> schalten. Der Ausgang ist AUS, wenn Smart Logic-Aktion [36] <i>Digitalausgang E-AUS</i> gesetzt ist.
[85]	SL-Digitalausgang F	Siehe 13-52 <i>SL-Controller Aktion</i> . Sie können den zugewiesenen Ausgang mit einer Smart Logic Action [43] <i>Digitalausgang F-EIN</i> schalten. Der Ausgang ist aus, wenn Smart Logic-Aktion [37] <i>Digitalausgang F-AUS</i> gesetzt ist.

**8-14 Konfigurierbares Steuerwort STW**

Option:		Funktion:
		Auswahl des Steuerwort-Bits 10, wenn dieses aktiv niedrig oder aktiv hoch ist.
[0]	Deaktiviert	
[1]	Standardprofil	
[2]	Bit 10=0->STW gültig	
[3]	Safe Option Reset	
[4]	PID error inverse	Die Aktivierung kehrt den resultierenden Fehler vom PID-Prozessregler um. Nur verfügbar, wenn "Konfigurationsmodus" auf "Flächenwickler", "Erw.PID-Drehz.m.Rück." oder "Erw.PID-Drehz.o.Rück." eingestellt ist.
[5]	PID reset I part	Die Aktivierung setzt den I-Anteil des PID-Prozessreglers zurück. Entspricht 7-40 <i>PID-Prozess Reset I-Teil</i> . Nur verfügbar, wenn "Konfigurationsmodus" auf "Flächenwickler", "Erw.PID-Drehz.m.Rück." oder "Erw.PID-Drehz.o.Rück." eingestellt ist.
[6]	PID enable	Die Aktivierung aktiviert den PID-Prozessregler. Entspricht 7-50 <i>PID-Prozess erw. PID</i> . Nur verfügbar, wenn "Konfigurationsmodus" auf "Erweiterte PID-Drehzahl OL" oder "Erweiterte PID-Drehzahl CL" eingestellt ist.

7

**8-50 Motorfreilauf**

Option:		Funktion:
		Definiert die Steuerung der Funktion Motorfreilauf zwischen Klemmen (Digital-eingang) und/oder Bus.
[0]	Klemme	Aktiviert den Startbefehl über einen Digital-eingang.
[1]	Bus	Aktiviert den Startbefehl über die serielle Kommunikation oder die Feldbus-Option.
[2]	Bus UND Klemme	Der Startbefehl wird über Feldbus/serielle Kommunikation UND zusätzlich über einen der Digitaleingänge aktiviert.
[3]	Bus ODER Klemme	Der Startbefehl wird über Feldbus/serielle Kommunikation ODER über einen der Digitaleingänge aktiviert.

**8-51 Schnellstopp**

Definiert für die Funktion Schnellstopp die Priorität zwischen Klemme (Digitaleingänge) und/oder Bus.

Option:		Funktion:
[0]		Klemme
[1]		Bus
[2]		Bus UND Klemme
[3]		Bus ODER Klemme

8-52 DC Bremse		
Option:	Funktion:	
		Wählen Sie die Steuerung der DC-Bremse über die Klemmen (Digitaleingang) und/oder über den Feldbus. <b>HINWEIS</b> Wenn 1-10 Motorart auf [1] PM, Vollpol gesetzt ist, steht nur die Auswahl [0] Klemme zur Verfügung.
[0]	Klemme	Aktiviert den Startbefehl über einen Digitaleingang.

8-53 Start		
Option:	Funktion:	
		Wählen Sie die Steuerung des Frequenzumrichters über die Klemme (Digitaleingang) und/oder über den Feldbus.
[0]	Klemme	Aktiviert den Startbefehl über einen Digitaleingang.
[1]	Bus	Aktiviert den Startbefehl über die serielle Schnittstelle oder die Feldbus-Option.
[2]	Bus UND Klemme	Aktiviert den Startbefehl über den Feldbus/die serielle Schnittstelle UND zusätzlich über einen der Digitaleingänge.
[3]	Bus ODER Klemme	Aktiviert den Startbefehl über den Feldbus/die serielle Schnittstelle ODER über einen der Digitaleingänge.

8-54 Reversierung		
Option:	Funktion:	
[0]	Klemme	Definiert für die Funktion Reversierung (Drehrichtungswechsel) die Priorität zwischen Klemme (Digitaleingänge) und Bus (Steuerwort Bus/FC seriell).
[1]	Bus	Aktiviert den Reversierungsbefehl über die serielle Schnittstelle oder die Feldbus-Option.
[2]	Bus UND Klemme	Aktiviert den Reversierungsbefehl über den Feldbus/die serielle Schnittstelle UND zusätzlich über einen der Digitaleingänge (Klemme).
[3]	Bus ODER Klemme	Aktiviert den Reversierungsbefehl über den Feldbus/die serielle Schnittstelle ODER über einen der Digitaleingänge (Klemme).

8-55 Satzanwahl		
Option:	Funktion:	
		Wählen Sie die Steuerung des Frequenzumrichters (Parametersatzanwahl) über die Klemme (Digitaleingang) und/oder über den Feldbus.
[0]	Klemme	Aktiviert die Satzanwahl über den Digitaleingang.
[1]	Bus	Aktiviert die Festsollwertanwahl über die serielle Schnittstelle oder über die Feldbus-Option.
[2]	Bus UND Klemme	Aktiviert die Satzanwahl über den Feldbus/die serielle Schnittstelle UND zusätzlich über einen der Digitaleingänge (Klemme).
[3]	Bus ODER Klemme	Aktiviert die Satzanwahl über den Feldbus/die serielle Schnittstelle ODER über einen der Digitaleingänge (Klemme).

8-90 Bus-Festdrehzahl 1		
Range:	Funktion:	
100 RPM* [ 0 - par. 4-13 RPM]		Geben Sie die Festdrehzahl JOG ein. Aktivieren Sie die Festdrehzahl JOG über die serielle Schnittstelle oder die Feldbus-Option.

8-91 Bus-Festdrehzahl 2		
Range:	Funktion:	
200 RPM* [ 0 - par. 4-13 RPM]		Geben Sie die Festdrehzahl JOG ein. Aktivieren Sie die Festdrehzahl JOG über die serielle Schnittstelle oder die Feldbus-Option.

## 7.2 Parametergruppe 12-\*\* Ethernet

### 7.2.1 12-0\* IP-Einstellungen

12-00 IP-Adresszuweisung		
Option:	Funktion:	
		Wählt die IP-Adresszuweisungsmethode aus.
[0]	MANUELL	Die IP-Adresse kann in 12-01 IP-Adresse IP-Adresse ausgewählt werden.
[1]	DHCP	IP-Adresse wird per DHCP-Server zugewiesen.
[2]	BOOTP	IP-Adresse wird per BOOTP-Server zugewiesen.
[10]	DCP	DCP zugewiesen per DCP-Protokoll.
[20]	From node ID	Nur 12-60 Node ID legt die Adresse fest.

12-01 IP-Adresse		
Range:	Funktion:	
0 *	[0 - 2147483647 ]	Konfigurieren Sie die IP-Adresse der Option. Schreibgeschützt, wenn <i>12-00 IP-Adresszuteilung</i> auf DHCP oder BOOTP eingestellt ist. In POWERLINK folgt die IP-Adresse dem <i>12-60 Node ID</i> letzten Byte, und der erste Teil wird auf 192.168.100 (Node-ID) fixiert.

12-02 Subnet Mask		
Range:	Funktion:	
0 *	[0 - 4244635647 ]	Konfigurieren Sie die IP-Subnetzmaske der Option. Schreibgeschützt, wenn <i>12-00 IP-Adresszuteilung</i> auf DHCP oder BOOTP eingestellt ist. In POWERLINK ist sie auf 255.255.255.0 fixiert.

12-03 Standard-Gateway		
Range:	Funktion:	
0 *	[0 - 2147483647 ]	Konfigurieren Sie das IP Standard-Gateway der Option. Schreibgeschützt, wenn <i>12-00 IP-Adresszuteilung</i> auf DHCP oder BOOTP eingestellt ist. In einem nicht gerouteten Netzwerk ist diese Adresse auf die IP-Adresse des IO-Geräts eingestellt

12-08 Host-Name		
Range:	Funktion:	
0 *	[0 - 2147483647 ]	Logischer (vorhandener) Name der Option. Die Anzeige des Frequenzumrichters zeigt nur die ersten 19 Zeichen, der Frequenzumrichter speichert jedoch die verbleibenden Zeichen. Der Frequenzumrichter akzeptiert Texte, die länger als 19 Zeichen sind, jedoch wird eine Beschränkung auf 19 Zeichen empfohlen.

12-09 Phys. Adresse		
Range:	Funktion:	
0 *	[0 - 0 ]	Nur Lesen. Zeigt die physische (MAC)-Adresse der Option an.

## 7.2.2 12-1\* Ethernet-Verbindungsparameter

12-1* Verbindung		
Option:	Funktion:	
		Gilt für die gesamte Parametergruppe.
[0]	Port 1	
[1]	Port 2	

12-10 Verb.status		
Option:	Funktion:	
		Nur Lesen. Zeigt den Verbindungsstatus der Ethernet-Schnittstellen an.
[0]	Keine Verb.	
[1]	Verbindung	

12-11 Verb.dauer		
Range:	Funktion:	
Size related*	[0 - 0 ]	Nur Lesen. Zeigt die Dauer der aktuellen Verbindung an jeder Schnittstelle in dd:hh:mm:ss an.

12-12 Auto-Verhandlung		
Option:	Funktion:	
		Konfiguriert Auto.Verbindung der Ethernet-Parameter für jede Schnittstelle: EIN oder AUS.
[0]	Aus	<i>Verbindungsgeschwindigkeit</i> und <i>Verbindungsduplex</i> können in <i>12-13 Verb.geschw.</i> und <i>12-14 Verb.duplex</i> konfiguriert werden.
[1]	Ein	

### HINWEIS

In POWERLINK ist dieser Parameter auf die Einstellung AUS festgelegt.

12-13 Verb.geschw.		
Option:	Funktion:	
		Erzwingt eine Verbindungsgeschwindigkeit für jede Schnittstelle von 10 Mbit/s oder 100 Mbit/s. Wenn <i>12-12 Auto-Verhandlung</i> auf Folgendes eingestellt ist: EIN, ist dieser Parameter schreibgeschützt und zeigt die tatsächliche Verbindungsgeschwindigkeit an. Wenn keine Verbindung vorhanden ist, zeigt der Parameter „Keine“ an.
[0]	Keine	
[1]	10 Mbps	
[2]	100 Mbps	

### HINWEIS

In POWERLINK ist dieser Parameter auf 100 Mbit/s gesperrt.

12-14 Verb.duplex		
Option:	Funktion:	
		Erzwingt für jede Duplexeinstellung der einzelnen Schnittstellen Voll- oder Halbduplex. Wenn 12-12 <i>Auto. Verbindung</i> auf Folgendes eingestellt ist: [EIN], dieser Parameter ist schreibgeschützt.
[0]	Halbduplex	
[1]	Vollduplex	

**HINWEIS**

In POWERLINK ist dieser Parameter auf Halbduplex fest eingestellt.

7.2.3 12-2\* Prozessdaten

12-20 Steuerinstanz		
Range:	Funktion:	
[Keine, 20, 21, 100, 101, 103]	Schreibgeschützt. Zeigt den Anschluss an den Master. Bei Ethernet/IP: Wenn keine CIP-Verbindung vorliegt, wird „Keine“ angezeigt. Bei EtherCAT: Ist keine Verbindung aktiv, wird „Keine“ angezeigt, andernfalls wird der aktive PDO angezeigt.	

12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration		
Range:	Funktion:	
[[0 - 9] PCD lesen 0 - 9]	Konfiguration der lesbaren Prozessdaten.	

In POWERLINK ist dieser Parameter schreibgeschützt. Gleiches gilt für 12-22 *Prozessdaten Lesen Konfiguration*, 12-23 *Process Data Config Write Size* und 12-24 *Process Data Config Read Size*.

12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration		
Range:	Funktion:	
[[0 - 9] PCD Lesen 0 - 9]	Konfiguration lesbarer Prozessdaten.	

12-23 Process Data Config Write Size		
Range:	Funktion:	
16 * [8 - 32]	Legt die Anzahl der vom Frequenzumrichter gesendeten Bits als Prozessdaten fest. Die Einstellung zählt von rechts (LSB). Wert 1 bedeutet, dass nur das geringwertigste Bit des Signals vom Frequenzumrichter übertragen wird.	

12-24 Process Data Config Read Size		
Range:	Funktion:	
16 * [8 - 32]	Legt die Anzahl der an den Frequenzumrichter gesendeten Bits als Prozessdaten fest. Die Einstellung zählt von rechts (LSB). Wert 1 bedeutet, dass das geringwertigste Bit des Signals an den Frequenzumrichter übertragen wird. Die vorangehenden Bits werden auf Null eingestellt.	

12-28 Datenwerte speichern		
Option:	Funktion:	
[0]	Aus	
[1]	Alles speichern	
[2]	Alles speichern	

12-29 Immer speichern		
Option:	Funktion:	
		Aktiviert die Funktion, die immer die empfangenen Parameterdaten im nichtflüchtigen Speicher (EEPROM) speichert.
[0] *	Off	
[1]	On	

7.2.4 12-6\* Ethernet PowerLink

12-60 Node ID		
Range:	Funktion:	
1 * [1 - 239]	Geben Sie die Node-ID in diesem Parameter oder alternativ im Hardware-Schalter ein. Für die Einstellung der Node-ID in 12-60 <i>Node ID</i> müssen Sie den Hardware-Schalter auf 0 oder 255 einstellen (d. h. alle Schalter werden auf [EIN] oder [AUS] einstellen). Andernfalls zeigt dieser Parameter die tatsächliche Einstellung des Schalters an. Die Einstellung dieses Parameters wird erst beim nächsten Netz-Ein-Zyklus aktiv.	

12-62 SDO Timeout		
Range:	Funktion:	
30000 ms*	[0 - 2000000000 ms]	12-62 <i>SDO Timeout</i> ist der SDO-Timeout in Millisekunden. Der Wert dieses Parameters wird während der Kommunikationsinitialisierung in Objekt 1300h eingelesen

12-63 Basic Ethernet Timeout		
Range:		Funktion:
5000.000 ms*	[0 - 2000000.000 ms]	12-63 <i>Basic Ethernet Timeout</i> in Millisekunden. Dieser Parameter wird zu Objekt 1F99h gemappt. Wenn die POWERLINK-Schnittstelle keinen SoC-Frame im festgelegten Zeitraum empfängt, wechselt die Schnittstelle in den Standard-Ethernet-Modus. Diese Funktion ist erst ab Version 2.00 der POWERLINK-Schnittstelle verfügbar.

12-66 Threshold		
Range:		Funktion:
15 *	[0 - 2000000000 ]	12-66 <i>Threshold</i> enthält sechs Schwellwerte. Bei einer Überschreitung einer dieser Schwellwerte verlässt die POWERLINK-Schnittstelle den Betriebsmodus. Die Parameter repräsentieren die optimalen Einstellungen und sollten nicht geändert werden. Der tatsächliche Wert der Zähler kann per 12-67 <i>Threshold Counters</i> ausgelesen werden.

12-67 Threshold Counters		
Range:		Funktion:
0 *	[0 - 4294967295 ]	12-67 <i>Threshold Counters</i> enthält 6 Zähler. Der Zähler gibt den tatsächlichen Wert in der POWERLINK-Schnittstelle wieder. Die Zähler steigen bei acht bei der Erkennung eines Fehlers und sinken bei um eins, wenn keine Fehler erkannt werden. Die Werte sind schreibgeschützt.

12-68 Cumulative Counters		
Range:		Funktion:
0 *	[0 - 2147483647 ]	Verlust von SoC kumulativ. Dieser Parameter gibt den Wert in Objekt 1C0Bh, Subindex 1, wieder.

12-69 Ethernet PowerLink Status		
Range:		Funktion:
0 *	[0 - 4294967295 ]	

## 7.2.5 12-8\* Dienste

12-80 FTP-Server		
Option:		Funktion:
[0]	Deaktiviert	Deaktiviert den integrierten FTP-Server.

12-81 HTTP-Server		
Option:		Funktion:
[0]	Deaktiviert	

12-82 SMTP-Service		
Option:		Funktion:
[0]	Deaktiviert	

12-89 Transparent Socket Channel Port		
Range:		Funktion:
Size related*	[0 - 0 ]	Konfiguriert die TCP-Schnittstellenummer für den Transparent Socket Channel. Diese Konfiguration ermöglicht das transparente Senden von FC-Telegrammen im Ethernet per TCP. Der Standardwert ist 4000, 0 bedeutet deaktiviert. MCT 10 Konfigurationssoftware nutzt diese Schnittstelle.

## 7.2.6 12-9\* Erweiterte Ethernet-Einstellungen

12-90 Kabeldiagnose		
Option:		Funktion:
[0]	Deaktiviert	Aktiviert/deaktiviert die erweiterte Kabeldiagnosefunktion. Bei Aktivierung kann der Abstand zu den Kabelfehlern in 12-93 <i>Fehler Kabellänge</i> ausgelesen werden. Der Parameter kehrt zur Standardeinstellung "Deaktiviert" zurück, nachdem die Diagnose abgeschlossen ist.
[1]	Aktiviert	

### **HINWEIS**

Die Kabeldiagnosefunktion steht nur an den Schnittstellen zur Verfügung, an denen keine Verbindung besteht (siehe 12-10 *Verb.status, Verbindungsstatus*)

12-91 Auto Cross Over		
Option:	Funktion:	
[0]	Deaktiviert	Deaktiviert die Auto Crossover-Funktion.
[1]	Aktiviert	Aktiviert die Auto Crossover-Funktion.

12-93 Fehler Kabellänge		
Range:	Funktion:	
0 *	[0 - 65535 ]	Wenn die Kabeldiagnose in <i>12-90 Kabeldiagnose</i> aktiviert ist, steht der integrierte Schalter per Zeitdomäne Reflektometrie (TDR) zur Verfügung. Bei dieser Messtechnik können Sie gängige Kabelprobleme erkennen, zum Beispiel Unterbrechungen, Kurzschlüsse und nicht übereinstimmende Impedanzen sowie Brüche in Übertragungskabeln. Der Abstand von der Option zum Fehler wird in Metern angezeigt, wobei die Genauigkeit $\pm 2$ m beträgt. Der Wert 0 zeigt an, dass die Funktion keine Fehler erkannt hat.

12-96 Port Config		
Aktiviert/deaktiviert die Port-Mirroring-Funktion. Zur Fehlerbehebung mit einem Netzwerkanalyse-Tool.		
Option:	Funktion:	
[0]	Normal	Kein Port-Mirroring
[1]	Mirror Port 1 to 2	Der gesamte Netzwerk-Traffic an Schnittstelle 1 wird an Schnittstelle 2 gespiegelt.
[2]	Mirror Port 2 to 1	Der gesamte Netzwerk-Traffic an Schnittstelle 2 wird an Schnittstelle 1 gespiegelt.
[10]	Port 1 disabled	
[11]	Port 2 disabled	
[254]	Mirror Int. Port to 1	
[255]	Mirror Int. Port to 2	



**7.3 POWERLINK - Spezifische Parameterliste**

Parameter	Werkseinstellung	Bereich	Umrechnungsindex	Datentyp
8-01 Führungshoheit	[0] Dig. & Strg. Wort	[0-2]	-	Uint8
8-02 Aktives Steuerwort	[0] FC RS485	[0-4]	-	Uint8
8-03 Steuerwort Timeout-Zeit	1	0.1-18000	-1	Uint32
8-04 Steuerwort Timeout-Funktion	[0] Off	[0-10]	-	Uint8
8-05 Steuerwort Timeout-Ende	[0] Par.satz halten	[0-1]	-	Uint8
8-06 Timeout Steuerwort quittieren	[0] Kein Reset	[0-1]	-	Uint8
8-07 Diagnose Trigger	[0] Deaktiviert	[0-3]	-	Uint8
8-10 Steuerwortprofil	[0] FC-Profil	[0-x]	-	Uint8
8-13 Zustandswort Konfiguration				
8-50 Motorfreilauf	[3] *Logisch ODER	[0-3]	-	Uint8
8-51 Schnellstopp	[3] *Logisch ODER	[0-3]	-	Uint8
8-52 DC Bremse	[3] *Logisch ODER	[0-3]	-	Uint8
8-53 Start	[3] *Logisch ODER	[0-3]	-	Uint8
8-54 Reversierung	[3] *Logisch ODER	[0-3]	-	Uint8
8-55 Satzanwahl	[3] *Logisch ODER	[0-3]	-	Uint8
8-56 Festsollwertanwahl	[3] *Logisch ODER	[0-3]	-	Uint8
8-90 Bus-Festdrehzahl 1	100 UPM	0-4-13 Max. Drehzahl [UPM]	67	Uint16
8-91 Bus-Festdrehzahl 2	200 UPM	0-4-13 Max. Drehzahl [UPM]	67	Uint16
12-00 IP-Adresszuweisung	[20] *Von Node-ID	-	-	Ohne Vorzeichen 8 Bit
12-01 IP-Adresse	192.168.100.xxx	-	-	Ohne Vorzeichen 32 Bit
12-02 Subnet Mask	255.255.255.0	-	-	Ohne Vorzeichen 32 Bit
12-03 Standard-Gateway	0.0.0.0	-	-	Ohne Vorzeichen 32 Bit
12-08 Host-Name		-	-	String
12-09 Phys. Adresse	00:1B:08:00:00:00	-	-	Sichtbarer String 17
12-10 Verb.status	[0] Keine Verbindung	[0-1]	-	Ohne Vorzeichen 8 Bit
12-11 Verb.dauer	00:00:00:00	-	-	Zeitdifferenz ohne Datum
12-12 Auto. Verbindung	[1] On	[0-1]	-	Ohne Vorzeichen 8 Bit
12-13 Verb.geschw.	[2] 100 Mbit/s	[0-2]	-	Ohne Vorzeichen 8 Bit
12-14 Verb.duplex	[0] Halbduplex	[0-1]	-	Ohne Vorzeichen 8[
12-20 Steuerinstanz	Anwendungsabhängig	0-255		
12-21 Prozessdaten Schreiben Konfiguration	Anwendungsabhängig			
12-22 Prozessdaten Lesen Konfiguration	16		1-32	
12-23 Process Data Config Write Size	16		1-32	
12-24 Process Data Config Read Size	0	0-4294967295		
12-28 Datenwerte speichern				
12-29 EEPROM speichern	[0] Off			
12-60 Node ID	[1]	[0-240]		Ohne Vorzeichen 8 Bit

Parameter	Werkseinstellung	Bereich	Umrechnungsindex	Datentyp
12-62 SDO Timeout	30000	[0-65535]		Ohne Vorzeichen 16 Bit
12-63 Basic Ethernet Timeout	[5000000]	[0-4294967296]		Ohne Vorzeichen 32 Bit
12-66 Threshold	[15]	[0-4294967296]		Ohne Vorzeichen 32 Bit
12-67 Threshold Counters	[0]	[0-4294967296]		Ohne Vorzeichen 32 Bit
12-68 Cumulative Counters	[0]	[0-4294967296]		Ohne Vorzeichen 32 Bit
12-80 FTP-Server	[0] Deaktiviert	[0-1]	-	Ohne Vorzeichen 8 Bit
12-81 HTTP-Server	[0] Deaktiviert	[0-1]	-	Ohne Vorzeichen 8 Bit
12-82 SMTP-Service	[0] Deaktiviert	[0-1]	-	Ohne Vorzeichen 8 Bit
12-89 Transparent Socket Channel Port	[0] Deaktiviert	[0-1]	-	Ohne Vorzeichen 8 Bit
12-90 Kabeldiagnose	[0] Deaktiviert	[0-1]	-	Ohne Vorzeichen 8 Bit
12-91 Auto Cross Over	[0] Aktivieren	[0-1]	-	Ohne Vorzeichen 8 Bit
12-93 Fehler Kabellänge	0	0-200	0	Ohne Vorzeichen 16 Bit
12-98 Schnittstellenzähler	0	0-65535	-	Ohne Vorzeichen 16 Bit
12-99 Medienzähler	0	0-65535	-	Ohne Vorzeichen 16 Bit
16-84 Feldbus-Komm. Status	0	0-FFFF	0	V2
16-90 Alarmwort	0	0-FFFF	0	Uint32
16-92 Warnwort	0	0-FFFF	0	Uint32

**Tabelle 7.1 Spezifische Parameter**

Eine umfassende Parameterliste enthält das entsprechende Produkthandbuch.

## 8 Anwendungsbeispiele

### 8.1 Beispiel: Prozessdaten mit PDO 23

Dieses Beispiel verdeutlicht das Arbeiten mit PDO 23, bestehend aus Steuerwort/Zustandswort und Sollwert/Hauptistwert. Im Beispiel ist der Frequenzumrichter auf [0] FC-Profil in 8-10 Steuerwortprofil eingestellt. PDO enthält bis zu zehn Objekte, die Sie zur Überwachung von Prozesssignalen programmieren können.

	PCD							
	0		1		2		3	
Vom Regler	CTW		MRV		PCD[2]		PCD	
	04	7C	20	00	00	00	00	00
Vom Frequenzumrichter	STW (ZSW)		MAV		PCD[2]		PCD[3]	
	0F	07	20	00	3F	A6	00	08
Byte #	1	2	3	4	5	6	7	8

**Tabelle 8.1 Beispiel für das FC-Profil**

Da die Anwendung eine Überwachung von Motordrehmoment und Digitaleingang erfordert, wird PCD 2 zum Lesen des aktuellen Motordrehmoments verwendet. PCD 3 dient der Zustandsüberwachung eines externen Sensors über den Digitaleingang für Prozesssignale. Der Sensor ist mit Digitaleingang 18 verbunden.

Bit 11 des Steuerworts und das eingebaute Relais des Frequenzumrichters steuert ebenfalls ein externes Gerät. Reversierung ist nur zulässig, wenn Reversierungsbit 15 des Steuerworts und Digitaleingang 19 hochgesetzt werden.

Aus Sicherheitsgründen stoppt der Frequenzumrichter den Motor, wenn das POWERLINK-Kabel defekt ist, ein Systemfehler im Master vorliegt oder sich die SPS im Stopmodus befindet.

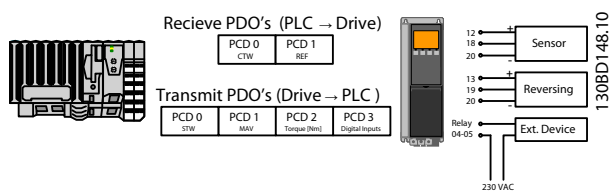


Abbildung 8.1 Anwendungsbeispiel

Programmieren Sie den Frequenzumrichter gemäß *Tabelle 8.2*.

Parameter	Einstellung
4-10 Motor Drehrichtung	[2] Beide Richtungen
5-10 Klemme 18 Digitaleingang	[0] Ohne Funktion
5-11 Klemme 19 Digitaleingang	[10] Reversierung
5-40 Relaisfunktion	[36/37] Steuerwort Bit 11/12
8-03 Steuerwort Timeout-Zeit	1 s
8-04 Steuerwort Timeout-Funktion	[2] Stopp
8-10 Steuerwortprofil	[0] FC-Profil
8-50 Motorfreilauf	[1] Bus
8-51 Schnellstopp	[1] Bus
8-52 DC Bremse	[1] Bus
8-53 Start	[1] Bus
8-54 Reversierung	[2] Logisch UND
8-55 Satzanwahl	[1] Bus
8-56 Festsollwertanwahl	[1] Bus

Tabelle 8.2 Programmierung des Frequenzumrichters

## 8.2 Beispiel: Einfaches Steuerwort, Sollwert, Zustandswort und Hauptistwert

Dieses Beispiel zeigt, wie sich das Steuerwort-Telegramm mithilfe des FC-Steuerprofils auf Regler und Frequenzumrichter bezieht.

Die SPS sendet das Steuerworttelegramm an den Frequenzumrichter. Standardtelegramm 1 wird im Beispiel zur Veranschaulichung aller Module verwendet. Alle gezeigten Werte sind willkürlich gewählt und dienen lediglich Demonstrationszwecken.

PQW:	PCD																																
	0	1	2	3																													
	CTW	MRV	PCD	PCD																													
	04	7C	20	00																													
	256	258	260	262																													
	CTW	MRV																															
Bit-Nr.:	31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0	
	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	1	1	1	1	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	0				4				7				C				2				0				0				0				

Tabelle 8.3 Standardtelegramm 1 Beispiel

In Tabelle 8.3 sind die im Steuerwort enthaltenen Bits und ihre Darstellung als Prozessdaten in Standardtelegramm 1 aufgeführt.

In Tabelle 8.4 sehen Sie, welche Bit-Funktionen und welche zugehörigen Bit-Werte für dieses Beispiel aktiv sind.

Bit	Bitwert = 0	Bitwert = 1	Bitwert	
00	Sollwert	Externe Anwahl lsb	0	C
01	Sollwert	Externe Anwahl msb	0	
02	DC-Bremse	Rampe	1	
03	Motorfreilauf	Aktivieren	1	
04	Schnellstopp	Rampe	1	7
05	Drehz. speich.	Rampe aktivieren	1	
06	Rampenstopp	Start	1	
07	Ohne Funktion	Reset	0	
08	Ohne Funktion	Festdrz. JOG	0	4
09	Rampe 1	Rampe 2	0	
10	Daten nicht gültig	Gültig	1	
11	Ohne Funktion	Relais 01 aktiv	0	
12	Ohne Funktion	Relais 02 aktiv	0	0
13	Parametersatzanwahl	(lsb)	0	
14	Parametersatzanwahl	(msb)	0	
15	Ohne Funktion	Reversierung	0	
Funktion aktiv		<input type="checkbox"/>		
Funktion nicht aktiv		<input type="checkbox"/>		

Tabelle 8.4 Bitfunktionen

# 9 Fehlersuche und -behebung

## 9.1 LED-Status

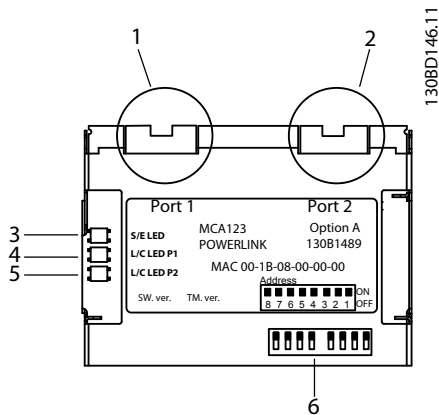


Abbildung 9.1 LED-Status

Pos. #	Beschreibung
1	POWERLINK-Port 1
2	POWERLINK-Port 2
3	Zustand/Fehler
4	Link/Kollision Port 1
5	Link/Kollision Port 2
6	DIP-Schalter für Knoten-ID

Tabelle 9.1 Legende zu *Abbildung 9.1*

Abbildung 9.2 S/E LED-Status - AUS oder Zustand



Abbildung 9.3 S/E LED-Status - Grün (A)/Rot (B) Blinken



Abbildung 9.4 S/E LED-Status - Flackert grün



Abbildung 9.5 S/E LED-Status - Leuchtet Grün



Abbildung 9.6 S/E LED-Status - Blinkt Rot



Abbildung 9.7 S/E LED-Status - Einzelnes grünes Blinken



Abbildung 9.8 S/E LED-Status - Blinkt Rot (B)/Grün (A)



Abbildung 9.9 S/E LED-Status - Doppeltes grünes Blinken



Abbildung 9.10 S/E LED-Status - Dreifaches grünes Blinken



Abbildung 9.11 S/E LED-Status - Gelbes Blinken

LED-Blinkmuster	Powerlink-Optionszustand	Beschreibung
Netz-Aus oder Anfangszustand	NMT_GS, NMT_GS_INITIALISATION NMT_CS_NOT_ACTIVE,	Keine Stromversorgung zum Antrieb oder Initialisierung
Flackerndes Grün	Grundlegender Ethernet-Modus	POWERLINK-Schnittstelle im grundlegenden Ethernet-Modus
Leuchtet Grün		POWERLINK-Schnittstelle befindet sich im Betriebszustand
Blinkt grün	NMT_CS_Stopped	SPS hat das Netzwerk gestoppt

LED-Blinkmuster	Powerlink-Optionszustand	Beschreibung
Einzelnes grünes Blinken	NMT_CS_PRE_OPERATIONAL_1	POWERLINK-Schnittstelle befindet sich im Zustand Vor-Betriebsmodus 1
Rotes/grünes Blinken	NMT_CS_PRE_OPERATIONAL_1	Kommunikation zu SPS verloren
Doppeltes grünes Blinken	NMT_CS_PRE_OPERATIONAL_2	POWERLINK-Schnittstelle befindet sich im Zustand Vor-Betriebsmodus 2
Dreifaches grünes Blinken	NMT_CS_READY_TO_OPERATE	POWERLINK-Schnittstelle ist
Gelbes Blinken	Blink-Befehl	Knoten-Identifizierung aktiviert durch MCT10

Tabelle 9.2 S/E LED-Muster

Abbildung 9.12 L/C LED-Status - AUS oder Keine Verbindung



Abbildung 9.13 L/C LED-Status - Verbindung



Abbildung 9.14 L/C LED-Status - Einschalten Grün (A)/Rot (B)



Abbildung 9.15 L/C LED-Status - Kollision Rot (B)/Grün (A)



Abbildung 9.16 L/C LED-Status - Gelbes Blinken

LED-Blinkmuster	Powerlink-Optionszustand	Beschreibung
AUS oder Keine Verbindung	NMT_GS, NMT_GS_INITIALISATION, NMT_CS_NOT_ACTIVE	Keine Stromversorgung zum Antrieb oder Initialisierung
Link	NMT_GS_INITIALISATION	Erscheint nur einmal bei Netz-Ein
Netz-Ein	Verschiedene Zustände	Verbindung hergestellt
Kollision		
Gelbes Blinken	Blink-Befehl	Knoten-Identifizierung aktiviert durch MCT 10 Konfigurationssoftware

Tabelle 9.3 L/C LED-Muster

## 9.2 Kommunikationsprobleme

### 9.2.1 Es besteht keine Kommunikation zum Frequenzrichter.

Wenn keine Kommunikation mit dem Frequenzrichter möglich ist, führen Sie folgende Kontrollen durch:

#### Prüfung 1: Ist die Verkabelung ordnungsgemäß?

Überprüfen Sie, dass das Kabel korrekt montiert ist. Prüfen Sie, ob die entsprechende L/C-LED eine Verbindung anzeigt.

#### Prüfung 2: Haben Sie eine geeignete Hardwarekonfiguration gewählt?

Prüfen Sie, ob 12-60 Node ID in der SPS auf denselben Wert eingestellt ist. Für eine fehlerfreie Funktion muss die Knoten-ID richtig eingestellt sein. Diesen Parameter können Sie auch über die DIP-Schalter einstellen. Sind die DIP-Schalter eingestellt, haben sie Vorrang vor dem Parameter.

#### Prüfung 3: Ist die richtige XDD-Datei installiert?

Laden Sie die richtige XDD-Datei herunter von [www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/](http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/). Kontrollieren Sie, ob die Prozessdaten zum aktiven Profil im Antrieb passen.

#### Prüfung 4: Welchen Wert hat 12-69 Ethernet PowerLink Status?

12-69 Ethernet PowerLink Status enthält 32 Bits, die jeweils mit internen Informationen verknüpft sind. Die verschiedenen Bits bieten eine Übersicht über mögliche Fehler.

Bit-Nr.	Beschreibung	Wert=[0]	Wert=[1]	Bemerkung
0	Initialisierungszustand		NMT_GS_INITIATION	Zugeordnet zu Objekt 1F8Ch
1	Inaktiver Zustand		NMT_CS_NOT_ACTIVE	Zugeordnet zu Objekt 1F8Ch
2	Grundlegender Ethernet-Zustand		NMT_CS_BASIC_ETHERNET	Zugeordnet zu Objekt 1F8Ch
3	Zustand „Pre-Operational 1“		NMT_CS_PRE_OPERATIONAL_1	Zugeordnet zu Objekt 1F8Ch
4	Zustand „Pre-Operational 2“		NMT_CS_PRE_OPERATIONAL_2	Zugeordnet zu Objekt 1F8Ch
5	Betriebsbereiter Zustand		NMT_CS_OPERATIONAL	Zugeordnet zu Objekt 1F8Ch
6	Betriebsbereiter Zustand		NMT_CS_STOPPED	Zugeordnet zu Objekt 1F8Ch
7	Gestoppter Zustand			Wert ist als 0 zu lesen
8	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
9	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
10	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
11	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
12	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
13	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
14	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
15	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
16	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
17	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
18	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
19	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
20	Physische Verbindung an Schnittstelle 1	Keine Verbindung vorhanden an Schnittstelle 1	Verbindung vorhanden an Schnittstelle 1	Gemappt an Objekt 1030h Subindex 7

Bit-Nr.	Beschreibung	Wert=[0]	Wert=[1]	Bemerkung
21	Physische Verbindung an Schnittstelle 2	Keine Verbindung vorhanden an Schnittstelle 2	Verbindung vorhanden an Schnittstelle 2	Gemappt an Objekt 1030h Subindex 7
22	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
23	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
24	W34 Quelle kein Betr.-Zustand			Gemappt zu Objekt 178Ch
25	W34 Quelle Alarm			Gemappt zu Alarmwort und Alarmwort 1
26	W34 Quelle IP-Adressenkonflikt			Erkennung eines IP-Adressenkonflikts im Basis-Ethernet-Modus
27	W34 Quelle Ungültige Node-ID			Wert vom DIP-Schalter gelesen
28	W34 Quelle Inkorrektes PDO-Mapping			Auf inkorrektes Tx oder Rx PDO-Mapping einstellen
29	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
30	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen
31	Reserviert			Wert ist als 0 zu lesen

Tabelle 9.4 POWERLINK-Bits

## 9.2.2 Warnung 34 Erscheint auch bei hergestellter Kommunikation

Wenn die SPS gestoppt ist, erscheint Warnung 34. Überprüfen Sie, dass sich der Master im Betriebsmodus befindet. Wenn sich der Frequenzumrichter nicht im Betriebszustand befindet, erscheint Warnung 34 (60 s nach dem Netz-Ein oder sofort, wenn sich der Frequenzumrichter im Betriebszustand befand).



### 9.2.3 Frequenzumrichter reagiert nicht auf Steuersignale

#### Prüfung 1: Ist das Steuerwort gültig?

Wenn Bit 10=0 im Steuerwort, akzeptiert der Frequenzumrichter das Steuerwort nicht.

#### Prüfung 2: Ist das Verhältnis zwischen den Bits im Steuerwort und den Klemmen-I/Os korrekt?

Überprüfen Sie das logische Verhältnis im Frequenzumrichter.

Definieren Sie das gewünschte logische Verhältnis in 8-50 Motorfreilauf bis 8-56 Festsollwertanwahl gemäß dem folgenden Optionsbereich. Wählen Sie FC-Steuermodus, Digitaleingang und/oder serielle Kommunikation mittels 8-50 Motorfreilauf bis 8-56 Festsollwertanwahl.

Wenn 8-01 Führungshöhe auf nur digital eingestellt ist, reagiert der Frequenzumrichter nicht auf per Steuerwort gesendete Signale.

Tabelle 9.5 bis Tabelle 9.12 zeigen die Auswirkung eines Motorfreilaufbefehls auf den Frequenzumrichter für den gesamten Bereich der 8-50 Motorfreilauf-Einstellungen.

Die Auswirkung des Steuermodus auf die Funktion von 8-50 Motorfreilauf, 8-51 Schnellstopp und 8-52 DC Bremse ist wie folgt:

Wenn [0] Digitaleingang aktiviert ist, steuern die Klemmen steuern die Motorfreilauf- und DC-Bremsenfunktionen.

#### **HINWEIS**

Motorfreilauf, Schnellstopp und DC-Bremsenfunktionen sind aktiv für Logik 0.

Klemme	Bit 02/03/04	Funktion
0	0	Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
0	1	Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
1	0	Kein Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
1	1	Kein Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp

Tabelle 9.5 [0] Digitaleingänge

Wenn [1] Serielle Kommunikation ausgewählt ist, nimmt der Frequenzumrichter nur Befehle per serieller Kommunikation entgegen.

Klemme	Bit 02/03/04	Funktion
0	0	Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
0	1	Kein Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
1	0	Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
1	1	Kein Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp

Tabelle 9.6 [1] Serielle Kommunikation

Wenn [2] Bus UND Klemme ausgewählt ist, müssen Sie zur Durchführung der Funktion beide Signale aktivieren.

Klemme	Bit 02/03/04	Funktion
0	0	Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
0	1	Kein Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
1	0	Kein Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
1	1	Kein Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp

Tabelle 9.7 [2] Logisch UND

Wenn [3] Bus ODER Klemme ausgewählt ist, aktiviert schon eines der Signale die Funktion.

Klemme	Bit 02/03/04	Funktion
0	0	Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
0	1	Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
1	0	Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp
1	1	Kein Freilauf/DC-Bremse/Q-Stopp

Tabelle 9.8 [3] Logisch ODER

Die Auswirkung des Steuermodus auf die Funktion von 8-53 Start und 8-54 Reversierung:

Wenn [0] Digitaleingang ausgewählt ist, steuern die Klemmen die Start- und Umkehrungsfunktionen

Klemme	Bit 06/15	Funktion
0	0	Stopp/Linkslauf
0	1	Stopp/Linkslauf
1	0	Start/Rechtslauf
1	1	Start/Rechtslauf

Tabelle 9.9 [0] Digitaleingang

Wenn [1] Serielle Kommunikation ausgewählt ist, nimmt der Frequenzumrichter nur Befehle per serieller Kommunikation entgegen.

Klemme	Bit 02/03/04	Funktion
0	0	Stopp/Linkslauf
0	1	Start/Rechtslauf
1	0	Stopp/Linkslauf
1	1	Start/Rechtslauf

Tabelle 9.10 [1] Serielle Kommunikation

Wenn [2] Bus UND Klemme ausgewählt ist, müssen Sie zur Durchführung der Funktion beide Signale aktivieren.

Klemme	Bit 02/03/04	Funktion
0	0	Stopp/Linkslauf
0	1	Stopp/Linkslauf
1	0	Stopp/Linkslauf
1	1	Start/Rechtslauf

Tabelle 9.11 [2] Logisch UND

Wenn [3] Bus ODER Klemme ausgewählt ist, aktiviert schon eines der Signale die Funktion.

Klemme	Bit 02/03/04	Funktion
0	0	Stopp/Linkslauf
0	1	Start/Rechtslauf
1	0	Start/Rechtslauf
1	1	Start/Rechtslauf

Tabelle 9.12 [3] Logisch ODER

Die Auswirkung des Steuermodus auf die Funktion von 8-55 Satzanwahl und 8-56 Festsollwertanwahl:

Wenn [0] Digitaleingang ausgewählt ist, steuern die Klemmen die Inbetriebnahme- und Festsollwertfunktionen.

Klemme		Bit 00/01, 13/14		Funktion
Msb	Lsb	Msb	Lsb	Festsollwert Konfigurationsnr.
0	0	0	0	1
0	0	0	1	1
0	0	1	0	1
0	0	1	1	1
0	1	0	0	2
0	1	0	1	2
0	1	1	0	2
0	1	1	1	2
1	0	0	0	3
1	0	0	1	3
1	0	1	0	3
1	0	1	1	3
1	1	0	0	4
1	1	0	1	4
1	1	1	0	4
1	1	1	1	4

Tabelle 9.13 [0] Digitaleingänge

Wenn [1] Serielle Kommunikation ausgewählt ist, nimmt der Frequenzrichter nur Befehle per serieller Kommunikation entgegen.

Klemme		Bit 00/01, 13/14		Funktion
Msb	Lsb	Msb	Lsb	Festsollwert Konfigurationsnr.
0	0	0	0	1
0	0	0	1	2
0	0	1	0	3
0	0	1	1	4
0	1	0	0	1
0	1	0	1	2
0	1	1	0	3
0	1	1	1	4
1	0	0	0	1
1	0	0	1	2
1	0	1	0	3
1	0	1	1	4
1	1	0	0	1
1	1	0	1	2
1	1	1	0	3
1	1	1	1	4

Tabelle 9.14 [1] Serielle Kommunikation

Wenn [2] Bus UND Klemme ausgewählt ist, müssen Sie zur Durchführung der Funktion beide Signale aktivieren.

Klemme		Bit 00/01, 13/14		Funktion
Msb	Lsb	Msb	Lsb	Festsollwert Konfigurationsnr.
0	0	0	0	1
0	0	0	1	1
0	0	1	0	1
0	0	1	1	1
0	1	0	0	1
0	1	0	1	2
0	1	1	0	1
0	1	1	1	2
1	0	0	0	1
1	0	0	1	1
1	0	1	0	3
1	0	1	1	3
1	1	0	0	1
1	1	0	1	2
1	1	1	0	3
1	1	1	1	4

Tabelle 9.15 [2] Logisch UND

Wenn [3] Bus ODER Klemme ausgewählt ist, aktiviert schon eines der Signale die Funktion.

Klemme		Bit 00/01, 13/14		Funktion
MsB	LSb	MsB	LSb	Festsollwert, Konfigurationsnr.
0	0	0	0	1
0	0	0	1	2
0	0	1	0	3
0	0	1	1	4
0	1	0	0	2
0	1	0	1	2
0	1	1	0	4
0	1	1	1	4
1	0	0	0	3
1	0	0	1	4
1	0	1	0	3
1	0	1	1	4
1	1	0	0	4
1	1	0	1	4
1	1	1	0	4

Tabelle 9.16 [3] Logisch ODER

## 9.2.4 Endloses Ausschalten - Einschalten

Prüfung 1: Ist der Frequenzumrichter in Automation Studio auf Controlled Node = ON eingestellt?

Die SPS kann einen endlosen Aus- und Einschaltzyklus des Frequenzumrichters erzwingen. Stellen Sie den Wert auf OFF.

Ist die XDD-Datei korrekt?

Überprüfen Sie, dass Sie die korrekte XDD-Datei und -Firmware der Option verwenden. Siehe 4.1 Importieren der XDD-Datei für weitere Informationen.

## 9.3 Warnungen und Alarmmeldungen

### 9.3.1 Alarm- und Warnwörter

Alarmwort, Warnwort und POWERLINK-Zustandswort zeigt das Display im Hex-Format an. Wenn mehr als ein Alarm bzw. eine Warnung vorhanden ist, zeigt das Display die Summe aller Alarme oder Warnungen an. Alarmwort, Warnwort und POWERLINK-Zustandswort können auch mithilfe der seriellen Schnittstelle in 16-90 Alarmwort, 16-92 Warnwort und 12-69 Ethernet PowerLink Status angezeigt werden.

Bit (Hex)	Einheiten-diagnose-Bit	Alarmwort (16-90 Alarmwort)	Alarm Nr.
00000001	48	Bremswiderstand Test	28
00000002	49	Leistungskarte Übertemperatur	29
00000004	50	Erdschluss	14
00000008	51	Steuerkarte Übertemperatur	65
00000010	52	Steuerwort-Timeout	18
00000020	53	Überstrom	13
00000040	54	Drehmomentgrenze	12
00000080	55	Motor Thermistor	11
00000100	40	Motortemperatur ETR	10
00000200	41	Wechselrichterüberlastung	9
00000400	42	Zwischenkreisunterspannung	8
00000800	43	Zwischenkreisüberspannung	7
00001000	44	Kurzschluss	16
00002000	45	Inrush Fehler	33
00004000	46	Netzunsymmetrie	4
00008000	47	AMA nicht OK	50
00010000	32	Signalfehler	2
00020000	33	Interner Fehler	38
00040000	34	Bremsüberlast	26
00080000	35	Die Motorphase U fehlt	30
00100000	36	Die Motorphase V fehlt	31
00200000	37	Die Motorphase W fehlt	32
00400000	38	Feldbus-Komm.-Fehler	34
00800000	39	24 V Netzversorgung	47
01000000	24	Netzausfall	36
02000000	25	1,8 V Spannungsversorgungsfehler	48
04000000	26	Bremswiderstand Kurzschluss	25
08000000	27	Bremse IGBT-Fehler	27
10000000	28	Optionsänderung	67
20000000	29	Antriebsinitialisierung	80
40000000	30	Sicherer Stopp	68
80000000	31	Mechanische Bremse	63

Tabelle 9.17 Alarmwort-Bits

Bit (Hex)	Einheiten-diagnose-Bit	Warnwort (16-92 Warnwort)	Alarm Nr.
00000001	112	Bremswiderstand Test	28
00000002	113	Leistungskarte Über-temperatur	29
00000004	114	Erdschluss	14
00000008	115	Control Card (Steuerkarte)	65
00000010	116	Steuerwort-Timeout	18
00000020	117	Überstrom	13
00000040	118	Drehmomentgrenze	12
00000080	119	Motor Thermistor	11
00000100	104	Motortemperatur ETR	10
00000200	105	Wechselrichterüberlastung	9
00000400	106	Zwischenkreisunter-spannung	8
00000800	107	Zwischenkreisüber-spannung	7
00001000	108	DC-Spannung niedrig	6
00002000	109	DC-Spannung hoch	5
00004000	110	Netzunsymmetrie	4
00008000	111	Kein Motor	3
00010000	96	Signalfehler	2
00020000	97	10 V niedrig	1
00040000	98	Bremsüberlast	26
00080000	99	Bremswiderstand Kurzschluss	25
00100000	100	Bremse IGBT-Fehler	27
00200000	101	Drehzahlgrenze	49
00400000	102	Feldbus-Komm.-Fehler	34
00800000	103	24 V Netzversorgung	47
01000000	88	Netzausfall	36
02000000	89	Stromgrenze	59
04000000	90	Niedrige Temperatur	66
08000000	91	Motorspannung	64
10000000	92	Drehgeber-Fehler	61
20000000	93	Ausgangsfrequenzgrenze	62
40000000	94	Reserviert	-
80000000	95	Warnwort 2 (erwt. Zust.-Wort)	-

Tabelle 9.18 Warnwort-Bits

Bit (Hex)	Feldbus-Komm. Status (16-84 Feldbus-Komm. Status)
00000001	Parametrisierung ok
00000002	Konfiguration ok
00000004	Clear Mode aktiv
00000008	Baudrate-Suche
00000010	Warten auf Parametrisierung
00000020	Warten auf Konfiguration
00000040	beim Datenaustausch
00000080	Unbenutzt
00000100	Unbenutzt
00000200	Unbenutzt
00000400	Unbenutzt
00000800	MCL2/1 angeschlossen
00001000	MCL2/2 angeschlossen
00002000	MCL2/3 angeschlossen
00004000	Datenübertragung aktiv
00008000	Unbenutzt

Tabelle 9.19 Zustandswort-Bits

## HINWEIS

16-84 Feldbus-Komm. Status ist nicht Teil erweiterter Diagnose.

## 9.3.2 Warnung und Alarmmeldungen

Es gibt eine klare Unterscheidung zwischen Alarmen und Warnungen. Durch einen Alarm wechselt der Frequenzumrichter in einen Fehlerzustand. Nachdem Sie die Ursache für den Alarm beseitigt haben, muss der Master die Alarmmeldung bestätigen, bevor der Frequenzumrichter den Betrieb wieder aufnehmen kann. Eine Warnbedingung löst eine Warnung aus, die verschwindet, sobald die Bedingung wieder im Normalzustand vorliegt, ohne den Prozess zu beeinträchtigen.

### Warnungen

Ein einzelnes Bit ohne Warnwort steht für Warnungen im Frequenzumrichter. Bit-Zustand [0] *Falsch* bedeutet keine Warnung, während Bit-Status [1] *Wahr* bedeutet, dass eine Warnung vorhanden ist. Eine Bit-Änderung im Warnwort ist an einer Änderung von Bit 7 im Zustandswort zu erkennen.

### Alarme

Nach einer Alarmmeldung wechselt der Frequenzumrichter in den Fehlerzustand. Wenn Sie den Fehler beseitigt haben und der Regler die Alarmmeldung durch Einstellung von Bit 7 im Steuerwort bestätigt hat, nimmt der Frequenzumrichter den Betrieb wieder auf. Ein einzelnes Bit mit einem Alarmwort steht für Alarme im Frequenzumrichter. Bit-Zustand [0] *Falsch* bedeutet keinen Fehler, während Bit-Zustand [1] *Wahr* bedeutet, dass ein Fehler vorhanden ist.

**Index**

**A**  
 Abkürzungen..... 4  
 Alarmwort..... 55

**C**  
 Cabling..... 44

**D**  
 DC-Datensicherung..... 3  
 DeviceNet..... 3

**E**  
 EMV-Schutzmaßnahmen..... 10  
 EtherCAT..... 3  
 Ethernet..... 10, 41, 43

**H**  
 Hardware..... iii, 3  
 Hintergrundwissen..... 3

**I**  
 I/O..... 4  
 Installation..... iii, 3, 5  
 IP21/Typ 1..... 3  
 IP-Einstellungen..... 11

**K**  
 Keine  
 Kommunikation..... 51  
 Reaktion auf Steuersignale..... 53  
 Konfiguration..... 4, 36, 38, 42

**L**  
 LED..... 4  
 LED-Status..... 50  
 Literatur..... 3

**N**  
 Netzwerk..... 10, 3, 6

**P**  
 Parameter..... iv, 11  
 PDO-Kommunikation..... 16  
 Process Control Data (Prozessregelungsdaten)..... 16  
 Profibus..... 3

Prozessregelungsbetrieb..... 18  
 Prozessstatusdaten..... 17

**S**  
 Sicherheit..... iii  
 Sollwert..... 4  
 Steuerprofil..... 18

**T**  
 Topologie..... 9

**Ü**  
 Übersicht..... 6

**V**  
 VLT-Parameter..... 11  
 Voraussetzungen..... 3

**W**  
 Warnwort..... 55



[www.danfoss.com/drives](http://www.danfoss.com/drives)

Danfoss Power Electronics A/S  
Ulsnaes 1  
6300 Graasten  
Denmark  
[www.danfoss.com](http://www.danfoss.com)

Danfoss GmbH  
Carl-Legienstr. 8  
63073 Offenbach  
Germany  
[www.danfoss.com](http://www.danfoss.com)

Die in Katalogen, Prospekten und anderen schriftlichen Unterlagen, wie z.B. Zeichnungen und Vorschlägen enthaltenen Angaben und technischen Daten sind vom Käufer vor Übernahme und Anwendung zu prüfen. Der Käufer kann aus diesen Unterlagen und zusätzlichen Diensten keinerlei Ansprüche gegenüber Danfoss oder Danfoss-Mitarbeitern ableiten, es sei denn, daß diese vorsätzlich oder grob fahrlässig gehandelt haben. Danfoss behält sich das Recht vor, ohne vorherige Bekanntmachung im Rahmen des Angemessenen und Zumutbaren Änderungen an ihren Produkten – auch an bereits in Auftrag genommenen – vorzunehmen. Alle in dieser Publikation enthaltenen Warenzeichen sind Eigentum der jeweiligen Firmen. Danfoss und das Danfoss-Logo sind Warenzeichen der Danfoss A/S. Alle Rechte vorbehalten.

