



AK Industries

BEI *IDEACOD*
BEI TECHNOLOGIES, INC.



**Absoluter Winkelcodierer
mit Profibus-DP-Schnittstelle**

MHM5-DPB1B-1213-C100-0CC

Benutzerhandbuch



1 Allgemeines	4	5.1.5 Reduzierte Diagnose	19
1.1 Absoluter Winkelcodierer	4	5.1.6 Software-Endschalter	19
1.2 Profibus-Technologie	4	5.1.7 Physikalische Messschritte	20
2 Installation	5	5.1.8 Typ des Winkelcodierers	21
2.1 Einstellungen in der Anschlusshaube	5	5.1.9 Maßeinheit der Geschwindigkeit	21
2.1.1 Teilnehmeradresse	5	5.2 Datenaustausch im Normalbetrieb	22
2.1.2 Busabschluss	5	5.3 Der Inbetriebnahmemodus	23
2.2 Anschluss der Signal- und Versorgungsleitungen	6	5.3.1 Einstellung der Drehrichtung	23
2.3 Verdrahtung der Anschlusshaube	6	5.3.2 Teach-In Start	24
2.4 Anschluss der Schirmleitung	7	5.3.3 Teach-In Stop	24
2.5 Hinweise zum mechanischen Einbau und elektrischen Anschluss des Winkelcodierers	7	5.3.4 Presetwert	25
3 Gerätekonfiguration	8	6 Diagnosemeldungen	26
3.1 Übersicht Prinzip Datenübertragung	8	6.1 Übersicht	26
3.2 Übersicht Encoderklassen Funktionalität	9	6.2 Unterstützte Diagnosemeldungen	27
3.3 Übersicht Encoderklassen Datenformat	10	6.2.1 Erweiterter Diagnosekopf	27
4 Class 1 und Class 2	11	6.2.2 Speicherfehler	27
4.1 Parametrierung	11	6.2.3 Betriebszustand	27
4.1.1 Drehrichtung	12	6.2.4 Encodertyp	27
4.1.2 Class 2 Funktionalität	12	6.2.5 Singeturn-Auflösung	27
4.1.3 Commissioning diagnostics	12	6.2.6 Anzahl der Umdrehungen	27
4.1.4 Skalierungsfunktion	12	6.2.7 Betriebszeitwarnung	27
4.1.5 Messschritte pro Umdrehung	12	6.2.8 Profilversion	27
4.1.6 Gesamtauflösung	13	6.2.9 Softwareversion	27
4.2 Datenaustausch im Normalbetrieb	14	6.2.10 Betriebszeit	27
4.2.1 Übertragung des Prozess-Istwertes	14	6.2.11 Nullpunktverschiebung	28
4.2.2 Presetfunktion	15	6.2.12 Parametrierte Auflösung	28
5 Encoderklassen BEI IDEACOD 2.1 und 2.2	16	6.2.13 Parametrierte Gesamtauflösung	28
5.1 Parameter	17	6.2.14 Seriennummer	28
5.1.1 Aktivierung der herstellerspezifischen Parameter	17	6.3 Statusmeldungen durch die LEDs in der Anschlusshaube	29
5.1.2 Gewünschte Messschritte	17	7 Konfigurationsbeispiel STEP 7	30
5.1.3 Auflösung Bezug	18	7.1 Einlesen der GSD-Datei	30
5.1.4 Inbetriebnahmemodus aktivieren	19	7.2 Projektierung des Winkelcodierers	31
		7.3 Wahl der Geräteklasse	32
		7.4 Parametrierung	33
		8 Technische Daten	35
		8.1 Elektrische Daten	35



AK Industries

	9.2.2 Version BEI IDEACOD 1.1 Multiturn	36
	9.2.3 Version BEI IDEACOD 1.0 Multiturn	36
	9.2.4 Class 2 Multiturn ‚DX-Version‘	36
	9.3 FAQ Absolutwertgeber Profibus	37
	9.4 Begriffe	38
9 Anhang	Erreur ! Signet non défini.	
9.1 Typenbezeichnung / Bestellschlüssel	Erreur ! Signet non défini.	
9.2 Zusätzliche Encoderklassen		36
9.2.1 Version BEI IDEACOD 2.0 Multiturn		36
	10 Stichwortverzeichnis	40



1 Allgemeines

Das vorliegende Handbuch beschreibt Inbetriebnahme und Konfiguration des Absoluten Winkelcodierers mit Profibus-DP-Schnittstelle. Das Gerät er-

füllt die Anforderungen an einen Profibus-Slave nach der Profibus-Norm und ist durch die Profibus-Nutzerorganisation zertifiziert.

1.1 Absoluter Winkelcodierer

Grundprinzip der absoluten Messwerverfassung ist die optische Abtastung einer transparenten Scheibe mit Code-Aufdruck, die mit der zu messenden Welle verbunden ist. Die Position der Welle kann durch Auswertung des Codes und zweier zusätzlicher Inkrementalspuren mit einer Auflösung von bis zu 65536 Schritten pro Umdrehung (16 Bit) bestimmt werden.

Bei sogenannten Multiturn-Geräten sind über Untersetzungsgetriebe weitere Codescheiben nachgeschaltet, über die die Umdrehungszahl der Welle absolut ermittelt werden kann (bis zu 16384 Umdrehungen = 14 Bit).

Beim Absoluten Winkelcodierer mit Profibus-Schnittstelle wird der optisch erfasste Positionswert in einem integrierten Mikroprozessor verrechnet und über den Profibus übertragen.

1.2 Profibus-Technologie

PROFIBUS ist ein herstellerunabhängiger, offener Feldbusstandard, der durch die internationalen Normen EN 50170 und EN 50254 festgelegt ist. Es existieren 3 Varianten: DP, FMS und PA. BEI IDEACOD -Winkelcodierern unterstützen die DP-Variante und sind für die gängigen Übertragungsraten bis 12 MBaud ausgelegt.

Neben herstellerspezifischen Funktionen unterstützen die Geräte die Klassen 1 und 2 nach dem Encoderprofil. Dieses Geräteprofil kann unter der Bestellnummer 3.062 bei der Profibus-Nutzerorganisation bestellt werden. Hier sind auch weitere Informationen zu PROFIBUS (Funktionalität, Hersteller, Produkte) sowie Normen und Profile erhältlich:

Profibus-Nutzerorganisation
Haid-und-Neu-Straße 7
76131 Karlsruhe
Tel.: 0721 / 96 58 590
Fax: 0721 / 96 58 589
www.profibus.com



2 Installation

Der Anschluss des Winkelcodierers erfolgt über die sogenannte Anschlusshaube. Diese ist über einen 15poligen D-Sub-Stecker mit dem Drehgeber verbunden und kann durch Lösen von 2 Schrauben

an der Rückseite des Gerätes abgenommen werden. Bus- und Versorgungsleitungen werden über Kabelverschraubungen in die Haube hineingeführt und über Schraubklemmen angeschlossen.

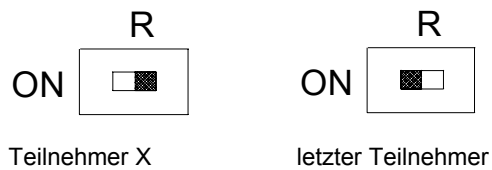
2.1 Einstellungen in der Anschlusshaube

2.1.1 Teilnehmeradresse

Die Einstellung der Profibus-Teilnehmeradresse erfolgt über dezimale Drehschalter in der Anschlusshaube. Die Wertigkeit (x 10 oder x 1) ist am Schalter angegeben. Mögliche Adressen liegen zwischen 1 und 99, wobei jede Adresse im System nur einmal vorkommen darf. Die Geräteadresse wird beim Einschalten der Spannungsversorgung vom Winkelcodierer eingelesen, eine Adressänderung durch den Master („Set_Slave_Add“) wird nicht unterstützt.

2.1.2 Busabschluss

Ist der Winkelcodierer als Endgerät eingebaut, so muss der im Gerät integrierte Abschlusswiderstand zugeschaltet werden. Dies geschieht über den Schiebeschalter in der Anschlusshaube:

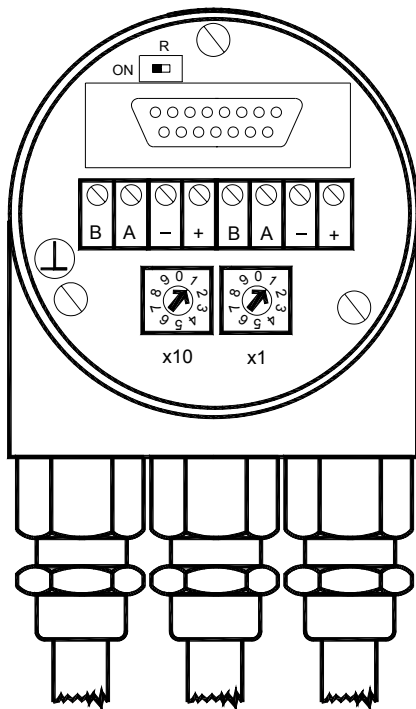


Hinweis

Bei eingeschaltetem Abschlusswiderstand wird der weiterführende Bus (Bus Out) abgekoppelt!

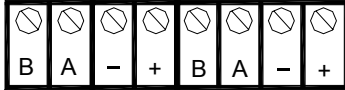
Der Bus ist nur korrekt abgeschlossen, wenn der Geber an der Anschlusshaube montiert ist. Muss der Geber im laufenden Betrieb ausgetauscht werden, so empfiehlt sich der Einsatz eines separaten aktiven Busabschlusses.

Nach der hardwareseitigen Einstellung von Adresse und ggf. Zuschaltung des Leitungsabschlusswiderstandes kann der Winkelcodierer in Betrieb genommen werden.



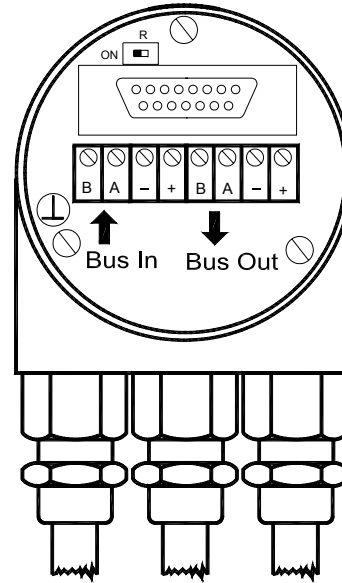


2.2 Anschluss der Signal- und Versorgungsleitungen



Klemme	Beschreibung
B (links)	Signalleitung B hineinführender Bus
A (links)	Signalleitung A hineinführender Bus
-	0 V
+	10 – 30 V
B (rechts)	Signalleitung B weiterführender Bus
A (rechts)	Signalleitung A weiterführender Bus
-	0 V
+	10 – 30 V

Die Versorgungsleitungen müssen nur einmal angeschlossen werden (egal an welche Klemmen). Der weiterführende Bus wird bei eingeschaltetem Abschlusswiderstand abgekoppelt.



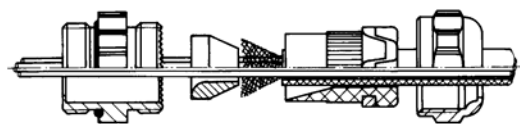
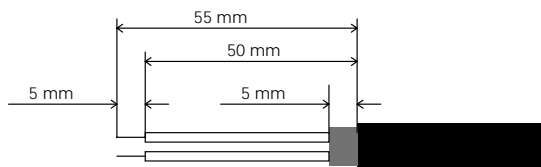
2.3 Verdrahtung der Anschlusshaube

Druckschraube, Druckeinsatz und Konus müssen von der Kabelverschraubung entfernt werden. Der Mantel der Busleitung muss ca. 55 mm, das Schirmgeflecht ca. 50 mm abgenommen werden. Die einzelnen Adern müssen ca. 5 mm abisoliert werden.

Danach werden Druckschraube und Druckeinsatz auf das Kabel geschoben. Der Konus wird entsprechend der Zeichnung unter den Schirm geschoben. Das Ganze wird danach in die Kabelver-

schraubung geschoben. Abschließend wird die Druckschraube angezogen.

Hinweis: Bei Einsatz eines sog. Kombikabels (Spannungsversorgung und Datenleitung in einem Kabel) kann es aufgrund des großen Kabeldurchmessers zu Problemen kommen. Für diese Fälle bietet BEI IDEACOD Anschlusshaubenvarianten mit 2 größeren Kabelverschraubungen an (vgl. Katalog).





2.4 Anschluss der Schirmleitung

Um eine größtmögliche Störfestigkeit zu erreichen, erfolgt die Signalübertragung zwischen den Anlagenkomponenten über geschirmte Leitungen mit beidseitiger Schirmauflage. Bei bestimmten Anla-

genkonfigurationen kann über den beidseitig aufgelegten Schirm der Kabel ein Ausgleichstrom fließen. Deshalb ist eine Potentialausgleichsleitung zu empfehlen.

2.5 Hinweise zum mechanischen Einbau und elektrischen Anschluss des Winkelcodierers

Hierbei sind insbesondere folgende Punkte zu beachten:

- Den Winkelcodierer nicht fallen lassen oder größeren Erschütterungen aussetzen. Es handelt sich um ein Präzisionsmessgerät.
- Das Winkelcodierergehäuse nicht öffnen (bezieht sich nicht auf das Abnehmen der Haube). Unsachgemäßes Öffnen bzw. Schließen des Gerätes kann Schäden und Verschmutzungen verursachen.
- Die Welle des Winkelcodierers (Vollwellenausführung) muss über eine geeignete Kupplung mit der zu messenden Welle verbunden werden. Diese Kupplung dient dazu, Schläge und Unwuchten zu dämpfen und unzulässig hohe Kräfte auf die Welle des Winkelcodierers zu vermeiden. Geeignete Kupplungen sind bei BEI IDEACOD erhältlich.
- Die BEI IDEACOD-Winkelcodierer sind zwar robust, sollten aber in sehr rauem Umfeld durch geeignete Schutzmaßnahmen vor Beschädigung geschützt werden. Insbesondere sollten sie nicht so eingebaut werden, dass sie sich als Haltegriffe oder Trittstufen eignen.
- Inbetriebnahme und Betrieb dieses elektrischen Gerätes darf nur von qualifiziertem

Personal vorgenommen werden. Dies sind Personen mit der Berechtigung, Geräte, Systeme und Stromkreise gemäß dem Stand der Sicherheitstechnik in Betrieb zu nehmen, zu erden und zu kennzeichnen.

- Am Winkelcodierer dürfen keine elektrischen Veränderungen vorgenommen werden.
- Anschlussleitung zum Winkelcodierer sind in großem Abstand (oder räumlich abgetrennt) von mit Störungen belasteten Energieleitungen zu verlegen. Zur sicheren Datenübertragung müssen komplett abgeschirmte Kabel benutzt und auf eine gute Erdung geachtet werden.
- Verdrahtungsarbeiten, Öffnen und Schließen von elektrischen Verbindungen sind nur im spannungslosen Zustand durchzuführen. Kurzschlüsse, Spannungsspitzen u. ä. können zu Fehlfunktionen und zu unkontrollierten Zuständen bzw. zu erheblichen Personen- und Sachschäden führen.
- Vor Einschalten der Anlage alle elektrischen Verbindungen überprüfen. Nicht korrekt vorgenommene Verbindungen können zur Fehlfunktion der Anlage, falsche Verbindungen zu erheblichen Personen- und Sachschäden führen.



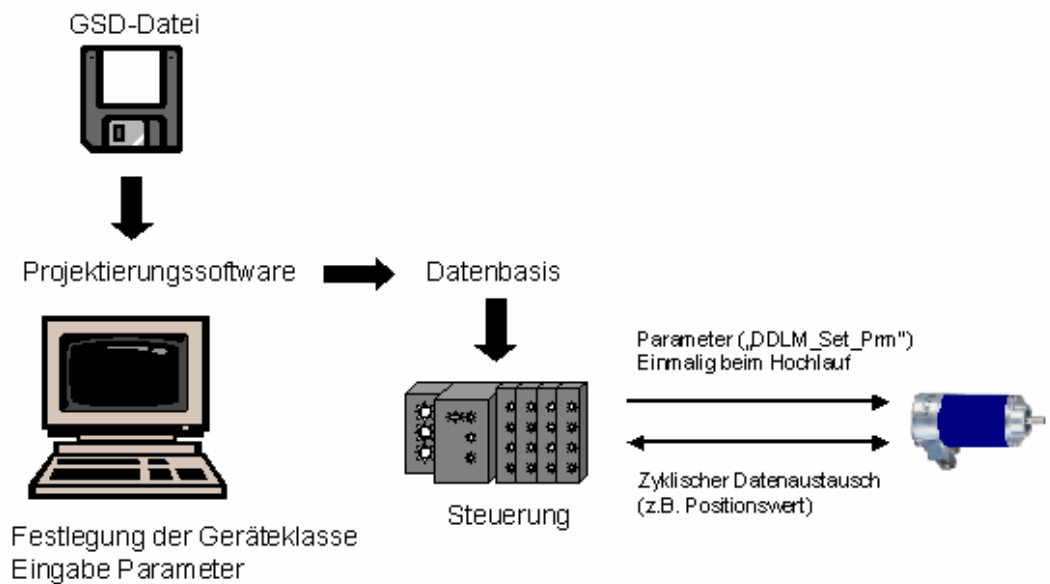
3 Gerätekonfiguration

Der Winkelcodierer mit Profibus-Schnittstelle kann entsprechend den Bedürfnissen des Anwenders konfiguriert und parametrierbar werden. Hierzu wird die zum Gerät gehörende sog. GSD-Datei in das Projektierungstool geladen. Bei der Projektierung stehen dann verschiedene sogenannte „Encoderklassen“ zur Auswahl. Einstellbare Parameter und Funktionalität des Gerätes hängen von der gewählten Encoderklasse ab. BEI IDEACOD-Winkelcodierer der Typenreihe „OCD-DPB1B-XXXX-XXXX-0CC“ unterstützen alle im folgenden beschriebenen Encoderklassen, d.h. die Funktionalität ist hardwareseitig nicht eingeschränkt und wird allein vom Anwender bestimmt. Neben den im Encoderprofil beschriebenen Encoderklassen „Class 1“ und „Class 2“ bieten BEI IDEACOD-Winkelcodierer zusätzliche Encoderklassen mit herstellerspezifischen Funktionen.

Durch die Wahl der Encoderklasse werden bei der Projektierung Konfigurations- und Parameterdaten festgelegt. Diese im Profibus-Master hinterlegten Daten werden beim Hochfahren der Anlage (Konfigurations- und Parametrierphase - „DDL_M_Set_Prm“) einmalig an den Winkelcodierer übertragen. Eine Änderung von Konfiguration oder Parametern während des laufenden Betriebs ist nicht möglich (Ausnahme: „Inbetriebnahmemodus“ vgl. Kapitel 5.3).

Nach Empfang der Konfigurations- und Parameterdaten geht der Winkelcodierer in den „Normalbetrieb“ (zyklischer Datenaustausch - „DDL_M_Data_Exchange Modus“) über, in dem u.a. der Positionswert übertragen wird. Länge und Format der ausgetauschten Daten werden ebenfalls bei der Projektierung durch die Wahl der Encoderklasse festgelegt.

3.1 Übersicht Prinzip Datenübertragung





3.2 Übersicht Encoderklassen Funktionalität

Bezeichnung	Zyklischer Datenaustausch	Einstellbare Parameter	sonstiges
Class 1 Singleturn	Positionswert –16 Bit Eingang	Drehrichtung	-
Class 1 Multiturn	Positionswert - 32 Bit Eingang	Drehrichtung	-
Class 2 Singleturn	Positionswert - 16 Bit Eingang Presetwert – 16 Bit Ausgang	Drehrichtung Getriebefaktor	Presetfunktion
Class 2 Multiturn	Positionswert - 32 Bit Eingang Presetwert – 32 Bit Ausgang	Drehrichtung Getriebefaktor	Presetfunktion
BEI IDEACOD 2.1 Singleturn	Positionswert (32 Bit Eingang) Presetwert / Teach-In (32 Bit Ausgang)	Drehrichtung Getriebefaktor Reduzierte Diagnose Endschalter	Presetfunktion Inbetriebnahmemodus
BEI IDEACOD 2.1 Multiturn	Positionswert (32 Bit Eingang) Presetwert / Teach-In (32 Bit Ausgang)	Drehrichtung Getriebefaktor Reduzierte Diagnose Endschalter	Presetfunktion Inbetriebnahmemodus
BEI IDEACOD 2.2 Singleturn	Positionswert (32 Bit Eingang) Presetwert / Teach-In (32 Bit Ausgang) Geschwindigkeit (16 Bit Eingang)	- Drehrichtung - Getriebefaktor - Reduzierte Diagnose - Endschalter - Einheit der Geschwindigkeitsausgabe	Presetfunktion Inbetriebnahmemodus Geschwindigkeitsausgabe
BEI IDEACOD 2.2 Multiturn	Positionswert (32 Bit Eingang) Presetwert / Teach-In (32 Bit Ausgang) Geschwindigkeit (16 Bit Eingang)	- Drehrichtung - Getriebefaktor - Reduzierte Diagnose - Endschalter - Einheit der Geschwindigkeitsausgabe	Presetfunktion Inbetriebnahmemodus Geschwindigkeitsausgabe



3.3 Übersicht Encoderklassen Datenformat

Bezeichnung	Konfiguration (Kennung)		Eingangsworte (OCD -> Master)	Ausgangsworte (Master -> OCD)	Beschreibung siehe	
	Hex	Dez.			Kapitel	Seite
Class 1 Singleturn (nach Encoderprofil)	D0	208	1	0	4	11
Class 1 Multiturn (nach Encoderprofil)	D1	209	2	0		
Class 2 Singleturn (nach Encoderprofil)	F0	240	1	1		
Class 2 Multiturn (nach Encoderprofil)	F1	241	2	2		
BEI IDEACOD 2.1 Singleturn	F1	241	2	2	5	16
BEI IDEACOD 2.1 Multiturn	F1	241	2	2		
BEI IDEACOD 2.2 Singleturn	F1	241	2	2		
	D0	208	1			
BEI IDEACOD 2.2 Multiturn	F1	241	2	2		
	D0	208	1			

Die folgenden Encoderklassen werden noch aus Gründen der Abwärtskompatibilität unterstützt, sollten jedoch für neue Projekte nicht verwendet werden (Beschreibung: siehe Anhang):

Class 2 Multiturn „DX-Version“	F1	241	2	2	8.1.4	36
BEI IDEACOD 1.0 Multiturn	D3	211	4	0	8.1.3	36
BEI IDEACOD 1.1 Multiturn	D3	211	4	0	8.1.2	36
	E1	225	0	2		
BEI IDEACOD 2.0 Multiturn	F1	241	2	2	8.1.1	36
	D0	208	1			



4 Class 1 und Class 2

Die Encoderklassen Class 1 und Class 2 sind die Varianten nach dem von der Arbeitsgruppe Encoder in der Profibus-Nutzerorganisation festgelegten

Encoderprofil (erhältlich bei der PNO unter Bestellnummer 3.062).

4.1 Parametrierung

Die folgende Tabelle enthält eine Übersicht über die nach Encoderprofil einstellbaren Parameter, sowie über ihre Anordnung im Parametriertelegramm. Da die Einstellung der Parameter in der

Regel über benutzerfreundliche Eingabemasken im Projektierungstool erfolgt, ist die genaue Beschreibung des Parametriertelegramms für den Benutzer normalerweise nicht von Interesse.

Octet (=Byte) Nr.	Parameter	Bit Nr.	Details
1 ... 8	Profibus-Norm-Parameter		
9	Drehrichtung	0	Abschn. 4.1.1, Seite 12
	Class 2 Funktionalität	1	Abschn. 4.1.2, Seite 12
	Commissioning Diagnostics	2	Abschn. 4.1.3, Seite 12
	Skalierungsfunktion	3	Abschn. 4.1.4, Seite 12
	Reserviert	4	
	Reserviert	5	
	Wird für Class 1 und Class 2 nicht benutzt	6 7	
10 ... 13	Messschritte/ Umdrehung		Abschn. 4.1.5, Seite 12
14 ... 17	Gesamtauflösung		Abschn. 4.1.6, Seite 13
18 ... 25	Reserviert (laut Encoderprofil)		
26 ...	Wird für Class 1 und Class 2 nicht benutzt (siehe Versionen BEI IDEACOD 2.1 und 2.2)		



4.1.1 Drehrichtung

Die Drehrichtung definiert die Zählrichtung der Ausgabe des Prozess-Istwertes bei Drehung der Welle im Uhrzeigersinn (CW) oder gegen den Uhr-

zeigersinn (CCW) bei Sicht auf die Welle. Die Zählrichtung wird durch Bit 0 in Octet 9 festgelegt:

Octet 9 Bit 0	Drehrichtung bei Blick auf Welle	Ausgabecode
0	im Uhrzeigersinn (CW)	steigend
1	entgegen dem Uhrzeigersinn (CCW)	steigend

Bei Wahl der Class 1 ist nur die Drehrichtung parametrierbar.

4.1.2 Class 2 Funktionalität

Winkelcodierer der Class 2 können mit diesem Schalter auf die Funktionalität von Class 1 beschränkt werden, d.h. die Parametrierbarkeit wird abgeschaltet. Um die Funktionen der Class 2 Encoder zu nutzen, wird Bit 1 in Octet 9 gesetzt.

Octet 9 Bit 1	Class 2 Funktionalität
0	ausgeschaltet
1	eingeschaltet

4.1.3 Commissioning diagnostics

Diese Funktion hat keine Bedeutung für die BEI IDEACOD-Winkelcodierer.

4.1.4 Skalierungsfunktion

Die Skalierungsfunktion gibt die Parametrierung von Auflösung pro Umdrehung und gewählter Gesamtauflösung frei. Dieser Schalter sollte immer angeschaltet sein, wenn man die Funktionen der Class 2 (oder der herstellerspezifischen Klassen) nutzen möchte.

Octet 9 Bit 3	Skalierungsfunktion
0	Ausgeschaltet
1	Eingeschaltet

4.1.5 Messschritte pro Umdrehung

Der Parameter 'Messschritte pro Umdrehung' wird dazu verwendet, dem Winkelcodierer eine gewünschte Anzahl von Schritten bezogen auf 1 Umdrehung zuzuweisen.

Übersteigt der Wert des Parameters die tatsächliche (physikalische) Grundauflösung des Gebers, ist der Ausgabewert nicht mehr einschrittig.

Bei Winkelcodierern ab Generation B1 wird in diesem Fall ein Parameterfehler angezeigt, das Gerät geht nicht in den zyklischen Datenaustausch über. Bei hochauflösenden Gebern ist (abhängig vom Projektierungstool) eventuell eine Aufteilung des

Wertes in High-Word und Low-Word erforderlich; siehe hierzu auch Seite 34.



Octet	10	11	12	13
Bit	31 - 24	23 - 16	15 - 8	7 - 0
Data	2^{31} bis 2^{24}	2^{23} bis 2^{16}	2^{15} bis 2^8	2^7 bis 2^0
gewünschte Zahl der Messschritte pro Umdrehung				

4.1.6 Gesamtauflösung

Octet	14	15	16	17
Bit	31 - 24	23 - 16	15 - 8	7 - 0
Data	2^{31} bis 2^{24}	2^{23} bis 2^{16}	2^{15} bis 2^8	2^7 bis 2^0
gewählte Gesamtauflösung in Messschritten				

Mit dem Parameter 'Gesamtauflösung' hat der Anwender die Möglichkeit, den Messbereich des Gerätes anzupassen: Der Winkelcodierer zählt bis zur parametrisierten Gesamtauflösung hoch und beginnt dann wieder bei 0.

Beispiel: Pro Umdrehung wurden 100 Schritte gewählt, Gesamtauflösung 12800, dann fängt der

Winkelcodierer nach 128 Umdrehungen erneut bei Null an und zählt dann wieder bis 11799.

Bei vielen Projektierungstools ist eine Aufteilung des Wertes in High-Word und Low-Word erforderlich; siehe hierzu auch Seite 34.

Bei Eingabe des Parameters „Gesamtauflösung“ ist weiterhin folgendes zu beachten:

Wurden n Schritte pro Umdrehung gewählt, so darf die gewählte Gesamtauflösung nicht dazu führen, dass die Periode länger als die maximal zur Verfügung stehende (physikalische) Umdrehungszahl des Gerätes (siehe Typenschild) wird, d.h. bei einem Multiturngerät mit 4096 Umdrehungen muss die Gesamtauflösung kleiner sein als 4096 mal die parametrisierte Schrittzahl pro Umdrehung (entsprechend muss bei einem Multiturn-Gerät mit 16384 Umdrehungen die Gesamtauflösung kleiner als 16384 mal die parametrisierte Schrittzahl pro Umdrehung gewählt werden):

Gesamtauflösung < Messschritte pro Umdrehung x Anzahl der Umdrehungen (physikalisch)

Wird dies nicht beachtet, zeigt das Gerät einen Parameterfehler an und geht nicht in den zyklischen Datenaustausch über.

Bei älteren Versionen musste bei der Wahl der Gesamtauflösung eine weitere Regel beachtet werden (siehe unten). Wurde die Gesamtauflösung nicht entsprechend dieser Regel gewählt, so trat beim Einsatz des Gerätes auf einer sog. Endlosachse/ Rundachse bei Überschreitung des physikalischen Nullpunktes ein Sprung auf. Bei neuen Geräten (ab Softwareversion 3 Aus-

gabestand AWC „A1“) ist diese Problematik durch eine interne Softwareroutine gelöst. Die unten aufgeführte Regel kann also bei neuen Geräten ignoriert werden.

Hinweis: Die interne Softwareroutine greift nur, wenn das Gerät in Betrieb ist. Wird die Encoderwelle weiter als 1024 Umdrehungen gedreht, wenn das Gerät



nicht an die Versorgungsspannung angeschlossen ist, kann es zu Problemen kommen. Wenn dieser Fall in der Anwendung auftreten kann,

sollte die folgende Regel auch bei neuen Geräten beachtet werden:

Die Periode, also **Gesamtauflösung/ Messschritte pro Umdrehung** muss ganzzahlig sein. Und sie muss ganzzahlig in 4096 hineinpassen. Also hat der folgende Ausdruck zu gelten:

$$(4096 \times \text{Messschritte pro Umdrehung}) / \text{Gesamtauflösung} = \text{ganze Zahl}$$

Für neue Geräte mit 16384 Umdrehungen gilt: Soll die Encoderwelle weiter als 4096 Umdrehungen im

spannungsfreien Zustand gedreht werden, so muss folgende Regel beachtet werden:

Die Periode, also **Gesamtauflösung/ Messschritte pro Umdrehung** muss ganzzahlig sein. Und sie muss ganzzahlig in 16384 hineinpassen. Also hat der folgende Ausdruck zu gelten:

$$(16384 \times \text{Messschritte pro Umdrehung}) / \text{Gesamtauflösung} = \text{ganze Zahl}$$

4.2 Datenaustausch im Normalbetrieb

Der sogenannte DDLM_Data_Exchange Modus ist der Normalzustand bei Betrieb der Anlage. Auf Anfrage schickt der Winkelcodierer aktuelle (Positi-

ons-)Werte an den Master. Umgekehrt kann der Winkelcodierer auch zyklisch Daten empfangen (z.B. den Presetwert beim Class 2-Geber).

4.2.1 Übertragung des Prozess-Istwertes

Der aktuelle Positionswert wird beim Multiturn-Geber als 32-Bit-Wert (Doppelwort) an den Master übertragen:

Wort	Wort 1																Wort 0															
Funktion	Prozess-Istwert																															
Bit	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	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X

Analog erfolgt die Übertragung beim Singleturn-Geber als 16-Bit-Wert (Wort).



4.2.2 Presetfunktion

Durch die Presetfunktion kann eine Anpassung des Encodernullpunkts an den mechanischen Nullpunkt der Anlage erfolgen. Mit Setzen des Presetwertes wird der Drehgeber-Istwert auf den gewünschten „Presetwert“ gesetzt. Die erforderliche Nullpunktverschiebung wird vom Gerät berechnet und nullspannungssicher in einem EEPROM abgespeichert (benötigt weniger als 40 ms).

Der Presetwert wird durch Setzen von Bit 31 im (Peripherie-) Ausgangsdoppelwort aktiviert (Übernahme mit steigender Flanke). Das Setzen erfolgt zwangsläufig nach Übertragung der Skalierungsparameter, d.h. der Presetwert bezieht sich auf den skalierten Istwert.

	Bit	Datenbits																																
		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	
Master → OCD	1	0	Übertragung des gewünschten Wertes (= Presetwert)																															
OCD → Master	0	0	Neuer = gewünschter Prozess-Istwert wird übertragen																															
Master → OCD	0	0	Rücksetzen Bit 31 – Normalmodus																															
OCD → Master	0	0	Neuer = gewünschter Prozess-Istwert wird übertragen																															

Wenn sehr hohe Präzision erforderlich ist, sollte das Preset-Setzen nur im Stillstand der Encoderwelle durchgeführt werden. Bewegt sich die Welle

während dieser Zeit, könnte es zu Verschiebungen kommen, da beim Setzen des Presetwertes Laufzeiten über den Bus auftreten.

Hinweis zur Singleturn-Ausführung

Die Vorgehensweise ist analog auf die Singleturn-Ausführung übertragbar – hier dient Bit 15 zur Aktivierung des Presetwertes. Bei hochauflösenden Singleturn-Gebern (16 Bit) können in der Class 2 keine Presetwerte > 32767 (15 Bit) gesetzt werden

(MSB dient zur Aktivierung des Presetwertes). Wird diese Funktionalität gewünscht, muss eine der herstellerspezifischen BEI IDEACOD-Klassen gewählt werden (Übertragung erfolgt hier auch beim Singleturn im 32-Bit-Format).



5 Encoderklassen BEI IDEACOD 2.1 und 2.2

Mit den herstellerspezifischen Encoderklassen BEI IDEACOD 2.1 und BEI IDEACOD 2.2 bietet der Winkelcodierer zusätzlich zu den Funktionen nach Encoderprofil Features wie Inbetriebnahmemodus (Teach-In), Geschwindigkeitsausgabe und Endschalter an.

In der folgenden Tabelle ist die Übertragung der einzelnen Parameter im Parametriertelegramm aufgeführt, auch hier gilt: In der Regel nutzt der Anwender benutzerfreundliche Eingabemasken im Projektierungstool, der Aufbau des Parametriertelegramms selbst ist nur in Ausnahmefällen von Interesse.

Octet (Byte) Nummer	Parameter	Bit Nr.	Details siehe	
			Abschnitt	Seite
1 .. 8	Profibus-Norm-Parameter			
9	Drehrichtung	0	4.1.1	12
	Class 2 Funktionalität	1	4.1.2	12
	Commissioning Diagnostics	2	4.1.3	12
	Skalierungsfunktion	3	4.1.4	12
	Reserviert	4		
	Reserviert	5		
	Herstellerspezifische Parameter (Octet 26) aktivieren	6	5.1.1	17
Reserviert	7			
10 .. 13	Gewünschte Messschritte (Bezug: Octet 26 Bit 0 und 1)		5.1.2	17
14 .. 17	Gesamtauflösung		4.1.6	13
18 .. 25	Reserviert			
26	Bezug für gewünschte Messschritte	0	5.1.3	18
		1		
	Inbetriebnahmemodus aktivieren	2	5.1.4	19
	Reduzierte Diagnose	3	5.1.5	19
	Reserviert	4		
	Unteren Software-Endschalter aktivieren	5	5.1.6	19
	Oberen Software-Endschalter aktivieren	6	5.1.6	19
Aktivierung der Parameter ab Octet 27	7	5.1.1	17	
27 .. 30	Unterer Endschalter		5.1.6	19
31 .. 34	Oberer Endschalter		5.1.6	19
35 .. 38	Physikalische Messschritte		5.1.7	20
39	Reserviert	0		
	Winkelcodierertyp (Single-/Multiturn)	1	5.1.8	21
	Reserviert	2		
	Reserviert	3		
	Auswahl der Maßeinheit für die Geschwindigkeitsausgabe	4	5.1.9	21
		5		
	Reserviert	6		
Reserviert	7			



5.1 Parameter

Im folgenden sind die herstellereigenen Parameter genauer beschrieben. Die Beschreibung der

(ebenfalls unterstützten) Parameter nach Encoderprofil ist Kapitel 4 zu entnehmen.

5.1.1 Aktivierung der herstellereigenen Parameter

Über Bit 6 in Octet 9 wird das herstellereigene Parameterbyte 26 aktiviert.

In Byte 26 wiederum werden die herstellereigenen Bytes 27-39 aktiviert.

Octet 9 Bit 6	Octet 26
0	deaktiviert
1	aktiviert

Bei Auswahl der Encoderklassen BEI IDEACOD 2.1 oder BEI IDEACOD 2.2 geschieht dies automatisch, zu beachten sind diese Bits nur, wenn direkt „von Hand“ hexadezimal parametrisiert wird.

Octet 26 Bit 7	Octet 27 – 39
0	deaktiviert
1	aktiviert

5.1.2 Gewünschte Messschritte

Der Parameter „gewünschte Messschritte“ dient dazu, das Gerät so zu programmieren, dass eine beliebige Anzahl von Messschritten bezogen auf

eine Umdrehung, den gesamten Messbereich oder einen beliebigen Mess-Teilbereich realisiert werden kann.

Octet	10	11	12	13
Bit	31 - 24	23 - 16	15 - 8	7 - 0
Data	2^{31} bis 2^{24}	2^{23} bis 2^{16}	2^{15} bis 2^8	2^7 bis 2^0
Gewünschte Messschritte				

Auf was sich die hier eingegebenen Messschritte beziehen wird über den Parameter „Auflösung Bezug“ (vgl. 5.1.3) festgelegt. Wird hier als Bezug für die gewünschten Messschritte „pro Umdrehung“ ausgewählt, kann der Messbereich über den Parameter „Gesamtauflösung“ angepasst werden.

Hierbei sind die in Abschnitt 4.1.6 aufgeführten Regeln zu beachten.

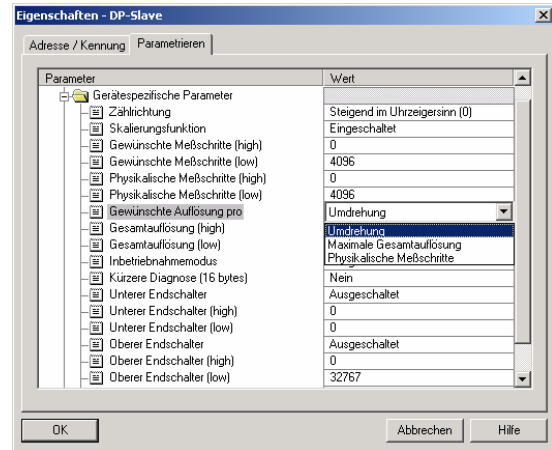
Hinweis: Bei vielen Projektierungstools ist eine Aufteilung des Wertes in High-Word und Low-Word erforderlich; siehe hierzu auch Seite 34.



5.1.3 Auflösung Bezug

Über diesen Parameter wird angegeben, auf was sich die eingegebenen „gewünschten Messschritte“ (vgl. 5.1.2) beziehen sollen:

- Umdrehung
- Maximale Gesamtauflösung
- Physikalische Messschritte



Gewünschte Auflösung pro **Umdrehung**

In diesem Falle wird der Positionswert so skaliert, dass sich der Positionswert auf einer Umdrehung um die Anzahl der gewünschten Messschritte erhöht. Zusätzlich wird in diesem Fall der Parameter „Gesamtauflösung“ ausgewertet, über den eine Anpassung des Messbereichs (vgl. 4.1.6) erreicht werden kann.

Gewünschte Auflösung pro **maximale Gesamtauflösung**

Die eingegebenen gewünschten Messschritte beziehen sich auf den kompletten Messbereich des Gerätes, d.h. über die komplette (physikalische)

Umdrehungszahl gibt das Gerät die parametrisierte Anzahl von Messschritten aus.

Gewünschte Auflösung pro **physikalische Messschritte**

In diesem Fall bezieht sich die gewünschte Schrittzahl auf die über den Parameter „physikalische Messschritte“ eingegebenen physikalischen Messschritte (siehe hierzu auch Abschnitt 5.1.7). Physikalische Schritte bedeutet in diesem Fall: der Zahlenwert, der intern vom Winkelcodierer von der Codescheibe abgelesen wird (z.B. 4096 Schritte pro Umdrehung bei der Standard 12-bit-Variante). Mit dieser Option können Getriebefaktoren frei eingestellt werden.

Bezug	Octet 26 Bit 0	Octet 26 Bit 1
Pro Umdrehung	0	0
Pro maximale Gesamtauflösung	1	0
Pro physikalische Messschritte (= im Octet 35-38 angegebene Schritte)	0	1



5.1.4 Inbetriebnahmemodus aktivieren

Bit 2 in Octet 26 stellt einen Schalter für den sogenannten Inbetriebnahmemodus dar. Der Inbetriebnahmemodus ist ein besonderer Zustand des Gerätes, in dem über den Presetwert hinaus weitere Parameter an den Winkelcodierer übermittelt werden können. Bei aktiviertem Inbetriebnahmemodus kann ein sogenanntes „Teach-In“ durchgeführt werden, das heißt der Getriebefaktor kann durch direktes Verfahren der Anlage ermittelt werden. In diesem Modus (am Gerät durch die blinkende grüne LED erkennbar) werden die in der Projektierung eingestellte Drehrichtung und Skalierung ignoriert und stattdessen im internen EEPROM gespeicherte Werte verwendet.

Das Gerät kann auch dauerhaft im Inbetriebnahmemodus betrieben werden; es wird aber empfohlen, die im Inbetriebnahmemodus ermittelten Parameter in die Projektierung zu übertragen und das Gerät anschließend im Normalmodus zu nutzen (so ist ein Austausch des Gerätes möglich, ohne ein neues Teach-In durchführen zu müssen). Eine detaillierte Beschreibung des Inbetriebnahmemodus ist Kapitel 5.3 zu entnehmen.

Octet 26 Bit 2	Inbetriebnahmemodus
0	Ausgeschaltet
1	Eingeschaltet

5.1.5 Reduzierte Diagnose

Bei manchen Profibus-Mastern kann die volle Anzahl der Diagnosebytes (Standarddiagnose: 57 Bytes) zu Problemen führen. Besonders ältere Master können oft nicht die volle Anzahl Diagnosebytes verarbeiten. Beim BEI IDEACOD-Winkelcodierer besteht die Möglichkeit, die Zahl der vom Winkelcodierer ausgegebenen Diagnosebytes auf 16 zu verringern. Wird die Geräteklasse

„Class 1“ gewählt, werden grundsätzlich nur 16 Diagnosebytes ausgegeben.

Octet 26 Bit 3	Diagnosedatenlänge
0	Standard = 57 Byte
1	Reduziert = 16 Byte

5.1.6 Software-Endschalter

Es können 2 Positionen programmiert werden, bei deren Über- bzw. Unterschreiten der Absolutwertgeber im 32-Bit-Prozess-Istwert das Bit 27 auf „1“ setzt. Zwischen den beiden Positionen ist das Bit auf „0“ gesetzt. Beide Endschalterwerte können über die Parametrierung beliebig gesetzt werden,

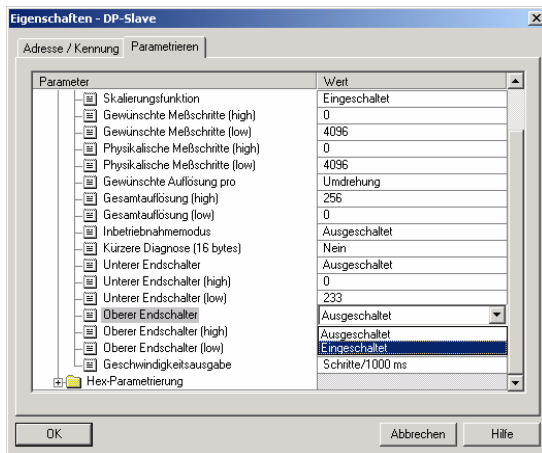
dürfen jedoch den Wert des Parameters „Gesamtauflösung“ nicht überschreiten. Aktiviert werden die Endschalter über Bit 5 und 6 in Octet 26.

Bei vielen Projektierungstools ist eine Aufteilung der Werte in High-Word und Low-Word erforderlich; siehe hierzu auch Seite 34.

Octet	27	28	29	30
Bit	31 - 24	23 - 16	15 - 8	7 - 0
Data	2^{31} bis 2^{24}	2^{23} bis 2^{16}	2^{15} bis 2^8	2^7 bis 2^0
	Unterer Endschalter in Messschritten (bezogen auf skalierten Wert)			



Octet	31	32	33	34
Bit	31 - 24	23 - 16	15 - 8	7 - 0
Data	2^{31} bis 2^{24}	2^{23} bis 2^{16}	2^{15} bis 2^8	2^7 bis 2^0
	Oberer Endschalter in Messschritten (bezogen auf skalierten Wert)			



Octet 26 Bit 5	Unterer Endschalter
0	Ausgeschaltet
1	Eingeschaltet

Octet 26 Bit 6	Oberer Endschalter
0	Ausgeschaltet
1	Eingeschaltet

5.1.7 Physikalische Messschritte

Octet	35	36	37	38
Bit	31 - 24	23 - 16	15 - 8	7 - 0
Data	2^{31} bis 2^{24}	2^{23} bis 2^{16}	2^{15} bis 2^8	2^7 bis 2^0
	Physikalische Messschritte			

Dieser Parameter wird vom Gerät ausgewertet, wenn als Bezug für die gewünschten Messschritte die Option „physikalische Messschritte“ ausgewählt wurde (vgl. 5.1.3).

Mit Hilfe der „physikalischen Messschritte“ kann ein Getriebefaktor frei eingestellt werden. Hierbei wird vorgegeben, wie viele Messschritte („gewünschte Messschritte“) auf einem vorgegebenen Teilmessbereich ausgegeben werden sollen. Diese Option ist hilfreich, wenn „ungerade“ Skalierungsfaktoren eingegeben werden sollen.

Ein Beispiel hierfür:

Problem: Der Winkelcodierer soll über 3 Umdrehungen 400 Schritte ausgeben.

Mit dem Bezug „gewünschte Messschritte pro Umdrehung“ kann diese Schrittzahl nicht eingestellt werden (der Parameter „gewünschte Messschritte“ müsste den Wert 133,333 enthalten; hier ist aber nur die Eingabe ganzer Zahlen möglich).

Abhilfe:

Als Bezug für die gewünschten Messschritte werden die „physikalischen Messschritte“ gewählt.

Anhand der tatsächlichen (physikalischen) Auflösung des Gerätes (Typenschild) wird die Anzahl der physikalischen Messschritte über den ge-



wünschten Messbereich ermittelt. Bei einem Absolutwertgeber mit 12 Bit-Standardauflösung wären dies beispielsweise in diesem Fall

$4096 \text{ Schritte/Umdrehung} \times 3 \text{ Umdrehungen} = 12288 \text{ Schritte}$

Dieser Wert wird nun als Parameter „physikalische Messschritte“ eingetragen, die tatsächlich gewünschte Schrittzahl von 400 wird unter „ge-

wünschte Messschritte“ eingetragen. Der Winkelcodierer gibt nun 400 Schritte auf einem Messbereich von 12288 physikalischen Schritten (d.h. auf 3 Umdrehungen) aus.

Hinweis: Bei vielen Projektierungstools ist eine Aufteilung des Wertes in High-Word und Low-Word erforderlich; siehe hierzu auch Seite 34.

5.1.8 Typ des Winkelcodierers

Der Typ des Winkelcodierers (Single- oder Multiturn) wird in Bit 1 des Octet 39 festgelegt. Bei der Wahl der Encoderklasse geschieht dies automatisch. Der Anwender muss diesen Parameter nur beachten, wenn die Parametrierung direkt hexadezimal erfolgt.

Octet 39 Bit 1	Typ
0	Singleturn
1	Multiturn

5.1.9 Maßeinheit der Geschwindigkeit

Über diesen Parameter kann die Einheit für die Geschwindigkeitsausgabe (Klasse BEI IDEACOD 2.2) eingestellt werden. Hinterlegt wird diese Basis in Bit 4 und 5 des Octet 39.

Einheit	Bit 4	Bit 5
Schritte / Sekunde	0	0
Schritte / 100 ms	1	0
Schritte / 10 ms	0	1
Umdrehungen / Minute	1	1



5.2 Datenaustausch im Normalbetrieb

Bei den herstellerspezifischen Encoderklassen BEI IDEACOD 2.1 und BEI IDEACOD 2.2 erfolgt die Übertragung des Prozess-Istwertes generell als 32-Bit-Wert (Doppelwort). Neben 25 Bit, die für den Positionswert vorgesehen sind, werden 7 weitere Bits als Statusbits verwendet. Im (Peripherie-) Ausgangsdoppelwort sendet der Master den Presetwert und zusätzlich Steuerbits an den Winkelcodierer.

Bei Winkelcodierer der Typenreihe OCD stehen unter Umständen mehr als 25 Bit absolute Positionsdaten zur Verfügung. In den BEI IDEACOD-Klassen werden Positionswerte > 25 Bit nicht un-

terstützt: die höherwertigen Bits werden von den Statusbits überschrieben. Sollen die BEI IDEACOD-Klassen mit Winkelcodierern verwendet werden, deren physikalische Auflösung 25 Bit übersteigt, muss der Anwender dafür sorgen, dass der physikalische Positionswert auf einen (maximalen) Ausgabewert < 33554432 skaliert wird (über die Parametrierung). Wenn Absolutwerte > 25 Bit erforderlich sind, ist die Class 2 auszuwählen.

Bei der Geräteklasse BEI IDEACOD 2.2 wird in einem zusätzlichen (Peripherie-) Eingangswort der aktuelle Geschwindigkeitswert übertragen:

Kennung	F1 hex				D0 hex	
OCD → Master	Status + Positions-Istwert				Geschwindigkeit	
	Status + 2 ²⁴	2 ²³ - 2 ¹⁶	2 ¹⁵ - 2 ⁸	2 ⁷ - 2 ⁰	2 ¹⁵ - 2 ⁸	2 ⁷ - 2 ⁰
Master → OCD	Presetwert + Steuerbits					
	Steuern + 2 ²⁴	2 ²³ - 2 ¹⁶	2 ¹⁵ - 2 ⁸	2 ⁷ - 2 ⁰		

Die Statusbits im Eingangsdoppelwort haben die folgende Bedeutung:

Bit 28	Bit 27	Bit 26	Bit 25	Bedeutung
				Betriebsbereitschaft 0 = Winkelcodierer nicht betriebsbereit 1 = Winkelcodierer betriebsbereit
				Betriebsart 0 = Inbetriebnahmemodus 1 = Normalmodus
				Softwareendschalter 0 = unterer Endschalter ≤ Istwert ≤ oberer Endschalter 1 = Istwert > oberer Endschalter oder Istwert < unterer Endschalter
				Drehrichtung 0 = steigend im Uhrzeigersinn (bei Blick auf die Welle) 1 = steigend entgegen dem Uhrzeigersinn (bei Blick auf die Welle)



5.3 Der Inbetriebnahmemodus

Wird der Winkelcodierer über die Parametrierung in den Inbetriebnahmemodus geschaltet, so können Getriebefaktoren durch ein sogenanntes „Teach-In“ direkt an der Anlage bestimmt werden. Der Inbetriebnahmemodus wird vom Winkelcodierer durch die blinkende grüne LED in der Anschlusshaube und über Bit 26 im Eingangsdoppelwort (wird auf 0 gesetzt) signalisiert.

Im Inbetriebnahmemodus werden die in der Projektierung eingestellten Parameter (Drehrichtung, Skalierung) ignoriert und statt dessen im internen EEPROM gespeicherte Werte verwendet. Werden Drehrichtung und Getriebefaktor im Inbetriebnahmemodus geändert, so werden die neuen Werte im EEPROM gespeichert und das Gerät arbeitet mit diesen.

Die prinzipielle Vorgehensweise beim Inbetriebnahmemodus sieht wie folgt aus:

- Das Gerät wird in die Anlage eingebaut.
- Über die Parametrierung wird der Inbetriebnahmemodus eingeschaltet (vgl. 5.1.4).
- Falls erforderlich, wird die Drehrichtung angepasst.
- Die Anlage wird in die Anfangsposition verfahren.
- Der Startbefehl für das Teach-In wird an den Winkelcodierer übermittelt.
- Die Anlage wird in die Endposition verfahren.
- Mit dem Teach-In-Stop-Befehl wird die gewünschte Schrittzahl an den Winkelcodierer übermittelt.
- Der Presetwert wird gesetzt.
- Die im Teach-In ermittelten Werte werden in die Projektierung (Parameter) übertragen.
- In der Parametrierung wird der Inbetriebnahmemodus ausgeschaltet.

5.3.1 Einstellung der Drehrichtung

Im Inbetriebnahmemodus kann die Drehrichtung, in der der Ausgabecode steigt, online verändert werden. Die aktuelle Drehrichtung wird über Bit 28 im Eingangsdoppelwort angezeigt (0: steigend / 1:

fallend im Uhrzeigersinn). Über Bit 28 im Ausgangsdoppelwort kann die Drehrichtung umgeschaltet werden.

	Bit	Statusbits							Datenbits																						
		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
Master → OCD	0	0	0	1	0	0	0	Umschalten der Drehrichtung über Bit 28																							
OCD → Master	0	0	0	01	0	0	1	Winkelcodierer quittiert in Bit 0 und Bit 28 mit neuer Drehrichtung																01							
Master → OCD	0	0	0	0	0	0	0	Durch Rücksetzen von Bit 28 wird das Umschalten beendet																							
OCD → Master	0	0	0	01	X	0	1	Ausgabe des Prozess-Istwertes mit geänderter Drehrichtung																							

Die eingestellte Drehrichtung wird nullspannungssicher im EEPROM abgespeichert.



5.3.2 Teach-In Start

Nachdem die Anlage an den Anfang des Messbereichs verfahren wurde, wird der Teach-In-Start-Befehl an den Winkelcodierer übermittelt. Das Ge-

rät startet nun intern die Messung zur Ermittlung des Getriebefaktors.

	Bit	Statusbits							Datenbits																						
		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
Master → OCD	0	1	0	0	0	0	0	Start des Teach-In durch Setzen von Bit 30																							
OCD → Master	0	1	0	X	X	0	1	Winkelcodierer quittiert den Start des Teach-In durch Setzen von Bit 30																							
Master → OCD	0	0	0	0	0	0	0	Rücksetzen Bit 30																							
OCD → Master	0	1	0	X	X	0	1	Ausgabe des unverrechneten Istwertes (Getriebefaktor = 1, Preset nicht aktiv)																							

Hinweis: Der Getriebefaktor wird intern auf 1 gesetzt, die Nullpunktverschiebung wird gelöscht.

5.3.3 Teach-In Stop

Nach Verfahren der Anlage über den Messbereich wird mit dem Teach-In Stop-Befehl die über den verfahrenen Messweg gewünschte Schrittzahl übergeben. Hierbei ist darauf zu achten, dass die physikalische Auflösung nicht überschritten wird (z.B. 20000 Schritte auf einer Viertelumdrehung). Positiver und negativer Drehsinn sowie eine eventuelle Nullpunktüberschreitung werden automatisch berücksichtigt. Der zurückgelegte Messweg darf nicht länger sein, als der halbe Messbereich des Gebers (d.h. maximal 2047 Umdrehungen beim

Multiturn-Geber mit 4096 Umdrehungen, maximal 8191 Umdrehungen beim 14-Bit-Multiturn).

Als Antwort auf den Teach-In-Stop-Befehl übermittelt der Winkelcodierer die vom Gerät berechnete Gesamtauflösung. Dieser Wert sollte notiert und später für den Normalbetrieb der Anlage in die Projektierung / Parametrierung übernommen werden.

Nach dieser Prozedur arbeitet das Gerät mit dem neuen, soeben bestimmten Skalierungsfaktor. Dieser wird nullspannungssicher im EEPROM hinterlegt.

	Bit	Statusbits							Datenbits																						
		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
Master → OCD	0	0	1	0	0	0	0	Zahl der gewünschten Schritte über den zurückgelegten Messweg																							
OCD → Master	0	1	1	X	X	0	1	Übermittlung d. Gesamtauflösung f. neuen Getriebefaktor (sollte notiert werden)																							
Master → OCD	0	0	0	0	0	0	0	Rücksetzen Bit 29																							
OCD → Master	0	0	0	X	X	0	1	Ausgabe des mit neuem Getriebefaktor verrechneten Istwertes																							

Damit der Geber später ohne erneute Teach-In Prozedur ausgetauscht werden kann, sollte die vom Geber ermittelte Gesamtauflösung in die Projektierung übertragen werden. Das geschieht dadurch, dass die im Teach-In ermittelte (und notierte) Gesamtauflösung im Parameterfeld „Ge-

wünschte Messschritte“ (vgl. 5.1.2) eingetragen wird und anschließend der Schalter „Auflösung Bezug“ auf „Maximale Gesamtauflösung“ gesetzt wird (vgl. 5.1.3). Bei der Neukonfiguration ist auch darauf zu achten, dass die Drehrichtung (vgl. 4.1.1) korrekt eingegeben ist – die Einstellung im



Inbetriebnahmemodus muss auch bei der Parametrierung beachtet werden. Anschließend kann der Inbetriebnahmemodus über die Parametrie-

rung ausgeschaltet werden, der Drehgeber wird nun im „Normalbetrieb“ genutzt.

5.3.4 Presetwert

Das Setzen des Presetwertes erfolgt analog zu dem in 4.2.2 beschriebenen Verfahren. Einziger Unterschied: Bei den herstellerspezifischen Klas-

sen BEI IDEACOD 2.1 und BEI IDEACOD 2.2 wird das Setzen des Presetwertes durch ein Statusbit bestätigt:

	Statusbits							Datenbits																								
	Bit	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
Master → OCD	1	0	0	0	0	0	0	0	Übertragung des gewünschten Wertes (= Presetwert)																							
OCD → Master	1	0	0	0	0	0	0	1	Neuer = gewünschter Prozess-Istwert wird übertragen																							
Master → OCD	0	0	0	0	0	0	0	0	Rücksetzen Bit 31 – Normalmodus																							
OCD → Master	0	0	0	0	0	0	0	1	Neuer = gewünschter Prozess-Istwert wird übertragen																							



6 Diagnosemeldungen

6.1 Übersicht

In der Betriebsart DDLM_Slave_Diag werden auf Anfrage Diagnosedaten vom Winkelcodierer an den Master übertragen. Die Anzahl der Diagnosebytes beträgt 57. Ausnahme: Reduzierte Diagnose

(vgl. 5.1.5). Die Ausgabe der Diagnosedaten erfolgt entsprechend den Festlegungen der Profibus-Norm (Octet 1-6) bzw. nach dem Encoderprofil (ab Octet 7).

Diagnosefunktion	Daten Typ	Diagnose Octet Nummer	Encoderklasse
Stationsstatus 1 (siehe: Profibus-Norm)	Octet	1	1
Stationsstatus 2 (siehe: Profibus-Norm)	Octet	2	1
Stationsstatus 3 (siehe: Profibus-Norm)	Octet	3	1
Diagnose Master Adresse	Octet	4	1
PNO-Identnummer	Octet	5, 6	1
Erweiterter Diagnosekopf	Octet String	7	1
Alarmmeldungen	Octet String	8	1
Betriebszustand	Octet String	9	1
Encodertyp	Octet String	10	1
Auflösung pro Umdrehung (Hardware)	unsigned 32	11 - 14	1
Anzahl Umdrehungen (Hardware)	unsigned 16	15, 16	1
Weitere Alarmmeldungen	Octet String	17	2
Unterstützte Alarmmeldungen	Octet String	18, 19	2
Warnmeldungen	Octet String	20, 21	2
Unterstützte Warnungen	Octet String	22, 23	2
Profilversion	Octet String	24, 25	2
Softwareversion	Octet String	26, 27	2
Betriebszeit	Unsigned 32	28 - 31	2
Nullpunktverschiebung	Unsigned 32	32 - 35	2
Herstellerspezifisch: Offset-Wert	Unsigned 32	36 - 39	2
Parametrierte Auflösung pro Umdrehung	Unsigned 32	40 - 43	2
Parametrierte Gesamtauflösung	Unsigned 32	44 - 47	2
Seriennummer	ASCII String	48 - 57	2



6.2 Unterstützte Diagnosemeldungen

Im Folgenden sind einzelne Diagnoseeinträge genauer beschrieben.

6.2.1 Erweiterter Diagnosekopf

Diagnosebyte 7 enthält die Länge der erweiterten Diagnose (inklusive Diagnosekopf selbst).

6.2.2 Speicherfehler

Über Bit 4 in Diagnosebyte 8 wird angezeigt, ob ein Speicherfehler aufgetreten ist.

Speicherfehler bedeutet in diesem Fall, dass das EEPROM des Winkelcodierers nicht mehr einwandfrei funktioniert und ein nullspannungssicheres Abspeichern (z. B. der Nullpunktverschiebung) nicht mehr gewährleistet ist.

Bit	Definition	0	1
4	Speicherfehler (Defekt im EEPROM)	Nein	Ja

6.2.3 Betriebszustand

Über Diagnosebyte 9 können die über die Parametrierung gesetzten Betriebsparameter abgefragt werden.

Bit	Definition	0	1
0	Drehrichtung	CW	CCW
1	Class 2 Funktionalität	Aus	Ein
2	Diagnoseroutine	Aus	Ein
3	Skalierungsfunktion	Aus	Ein

6.2.4 Encodertyp

Über Diagnosebyte 10 kann die Ausführung des Winkelcodierers abgefragt werden.

Byte 10	Definition
0	Singleturn-Winkelcodierer
1	Multiturn-Winkelcodierer

6.2.5 Singleturn-Auflösung

In den Diagnosebytes 11-14 ist die physikalische Auflösung pro Umdrehung des Winkelcodierers hinterlegt.

6.2.6 Anzahl der Umdrehungen

Über die beiden Diagnosebytes 15 und 16 kann die physikalische Anzahl der unterscheidbaren Umdrehungen des Winkelcodierers abgefragt werden. Standardwerte sind 1 für Singleturn und 4096 (bzw. 16384) für Multiturn.

6.2.7 Betriebszeitwarnung

In Bit 4 des Diagnosebytes 21 wird die Warnmeldung für eine Überschreitung der Betriebszeit angezeigt. Das Bit wird nach 10^5 Stunden gesetzt.

6.2.8 Profilversion

Die Profilversion des Winkelcodierers ist in den Diagnosebytes 24 und 25 hinterlegt:

Byte	24	25
Bit	15 - 8	7 - 0
Data	$2^7 - 2^0$	$2^7 - 2^0$
	Revisions-Nr.	Index

6.2.9 Softwareversion

Die Softwareversion des Winkelcodierers ist in den Diagnosebytes 26 und 27 hinterlegt.

Octet	26	27
Bit	15 - 8	7 - 0
Data	2^7 bis 2^0	2^7 bis 2^0
	Revisions-Nr.	Index

6.2.10 Betriebszeit

In den Diagnosebytes 28 bis 31 wird die Betriebszeit des Gerätes festgehalten. Während die Versorgungsspannung angelegt ist, wird alle 6 Minuten der Wert „Betriebszeit“ in Schritten von 0,1 h im Winkelcodierer neu gespeichert.



AK Industries

6.2.11 Nullpunktverschiebung

Die Nullpunktverschiebung wird in den Diagnosebytes 32-35 ausgegeben.

6.2.12 Parametrierte Auflösung

In den Diagnosebytes 40 bis 43 ist die parametrisierte Auflösung pro Umdrehung hinterlegt. Dieser Wert ist nur gültig, wenn der Getriebefaktor mittels der Einstellung „Auflösung pro Umdrehung“ in der Parametermaske (vgl. 5.1.3) berechnet wurde.

6.2.13 Parametrierte Gesamtauflösung

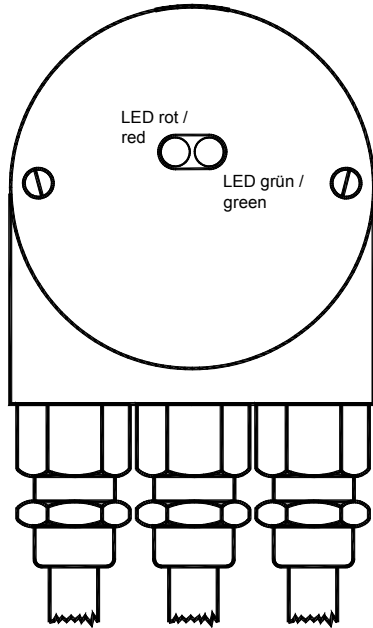
Die parametrisierte, bzw. berechnete Gesamtauflösung ist in den Diagnosebytes 44-47 hinterlegt.

6.2.14 Seriennummer

Die Diagnosebytes 48-57 sind laut Encoderprofil für eine Seriennummer vorgesehen. Momentan wird die Seriennummern nicht im Gerät abgespeichert, die Bytes sind mit 2A hex vorbelegt.



6.3 Statusmeldungen durch die LEDs in der Anschlusshaube



Die Anschlusshaube verfügt über zwei LEDs, die optisch den Buszustand am Winkelcodierer darstellen. Die rote LED dient zur Anzeige von Fehlern, die grüne LED zur Statusanzeige des Winkelcodierers. Jede LED kann sich in drei Zuständen befinden: aus, an, blinkend. Von den neun Kombinationsmöglichkeiten werden sieben genutzt, um einen speziellen Zustand anzuzeigen.

Sollten bei der Inbetriebnahme des Gerätes Probleme auftreten, ist zunächst der Status der LEDs zu prüfen; oft können hierüber Rückschlüsse auf die Fehlerursache gezogen werden.

Nr.	Rote LED	grüne LED	Statusmeldung / Mögliche Ursache
1	aus	aus	Spannungsversorgung fehlt
2	an	an	Winkelcodierer ist betriebsbereit, hat aber nach Spannung ein noch keine Konfigurationsdaten empfangen. Mögliche Ursachen: Adresse falsch eingestellt, Busleitungen falsch angeschlossen
3	an	blinkt	Parametrier- oder Konfigurationsfehler Der Winkelcodierer empfängt Konfigurations- oder Parameter-Daten falscher Länge oder inkonsistente Daten. Mögliche Ursache: z.B. Gesamtauflösung zu hoch eingestellt
4	blinkt	an	Winkelcodierer ist betriebsbereit, wird aber vom Master nicht angesprochen. (z.B. falsche Adresse wird angesprochen)
5	an	aus	Winkelcodierer empfängt längere Zeit (ca. 40 Sekunden) keine Daten (z.B. Datenleitung unterbrochen)
6	aus	an	Normalbetrieb im Data Exchange Modus
7	aus	blinkt	Inbetriebnahmemodus im Data Exchange Modus



7 Konfigurationsbeispiel STEP 7

Die Inbetriebnahme des Winkelcodierers wird im folgenden am Beispiel des Projektierungstools STEP7 (V5.1) und der CPU 315-2DP (mit integrier-

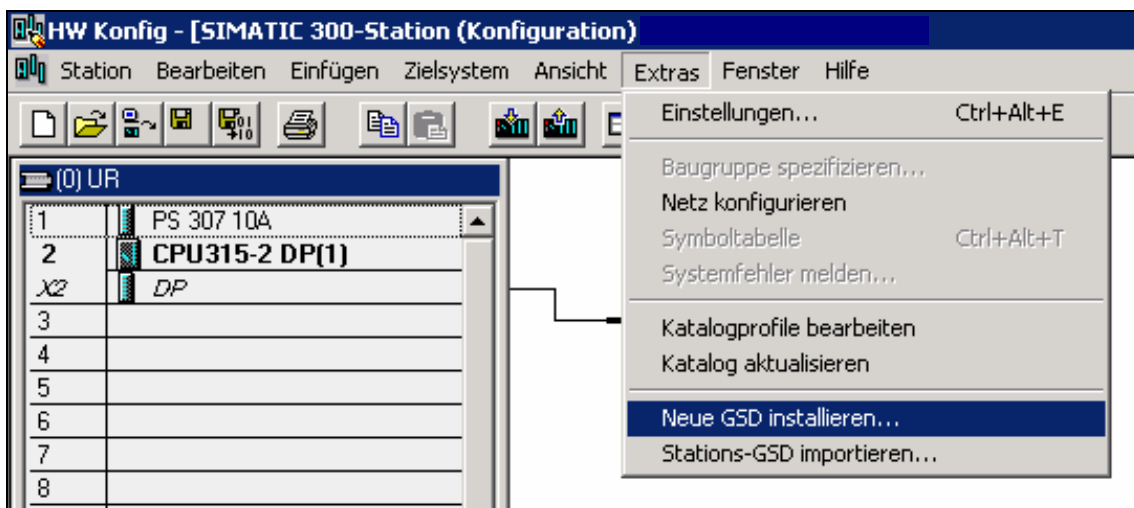
ter Profibus-Schnittstelle) dargestellt. Für Fragen zu anderen Projektierungstools wenden Sie sich bitte an die entsprechenden Hersteller.

7.1 Einlesen der GSD-Datei

Bei erstmaliger Nutzung ist das Installieren der GSD-Datei („Idem1658.gsd“) erforderlich, um den Winkelcodierer in den Hardwarekatalog aufzunehmen. Hierzu ist im Fenster „HW Konfig“ des SIMATIC Manager unter Menüpunkt „Extras“ der Punkt

„Neue GSD installieren..“ auszuwählen und die entsprechende GSD-Datei auszuwählen.

Die GSD-Datei ist bei AK-Industries erhältlich.

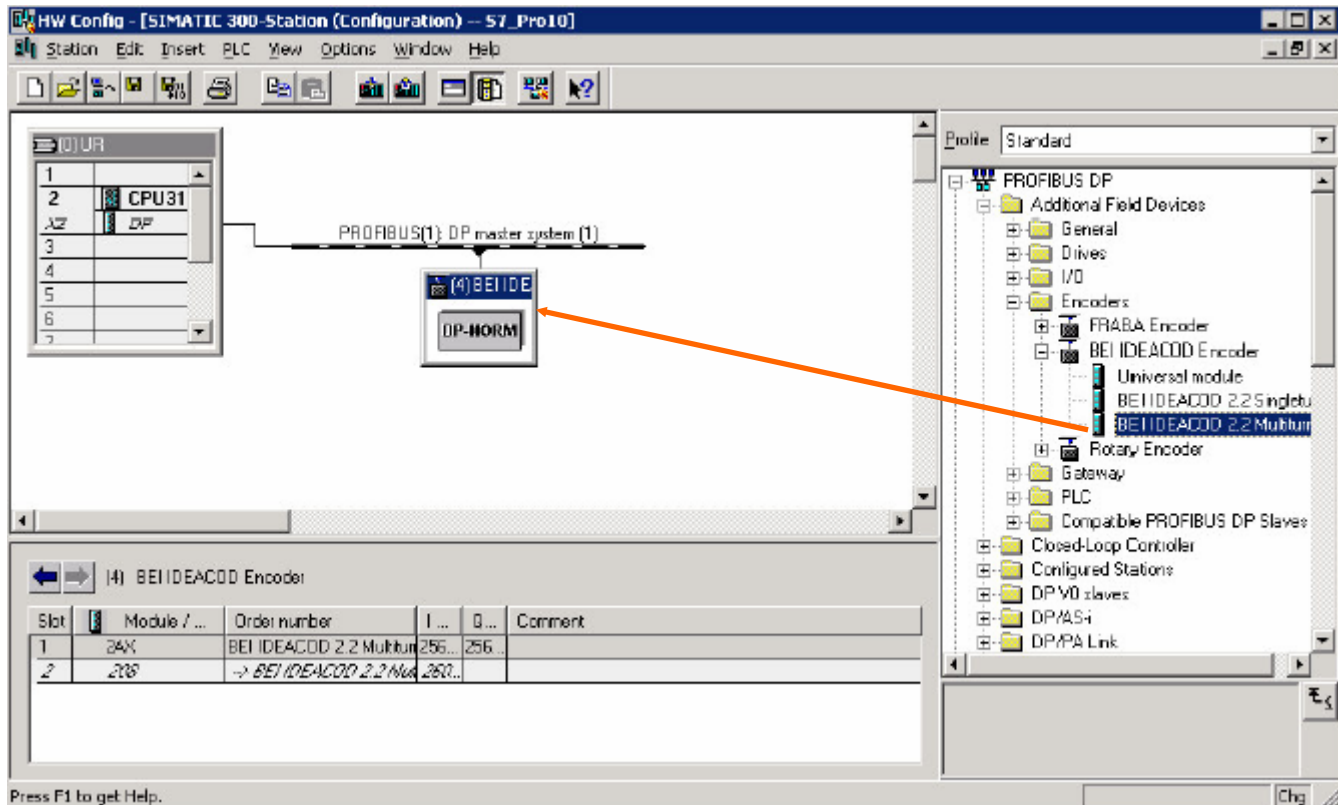


Nach Einlesen der GSD-Datei erscheint der Winkelcodierer im Hardwarekatalog unter „PROFIBUS-DP“ – „Weitere Feldgeräte“ – „Encoder“ – „BEI IDEACOD Encoder“.

Um den Winkelcodierer im Projektierungstool als Bitmap anzeigen zu lassen, ist die Bitmap-Datei „AWC58xxn.bmp“ zu installieren. Die Vorgehensweise ist die gleiche wie bei der GSD-Datei.

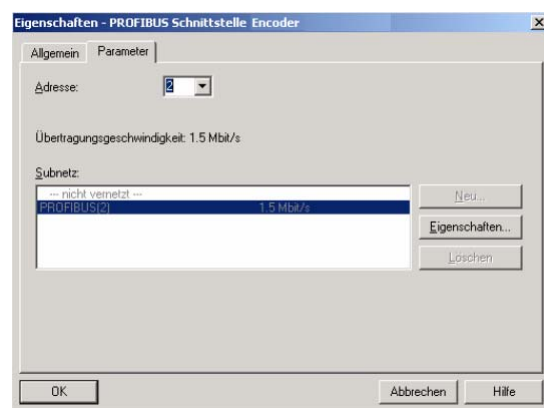


7.2 Projektierung des Winkelcodierers



Nachdem über den Menüpunkt „Einfügen“ – „Mastersystem“ das Profibus-Netz im Hardwarekonfigurator projektiert wurde, kann der Absolutwertgeber aus dem Hardwarekatalog ausgewählt und in das Netz eingefügt werden. Hierzu wird das Gerät „BEI IDEACOD Encoder“ per Drag&Drop an den Bus angekoppelt (oder Doppelklick auf das Modul bei markiertem Bus).

Nach dem Einfügen des Gerätes wird die Teilnehmeradresse des Slave-Gerätes eingegeben. Diese muss mit der in der Anschlusshaube eingestellten Adresse übereinstimmen.





7.3 Wahl der Geräteklasse

Wie in Kapitel 3 beschrieben, hängt die Funktionalität des Gerätes von der Auswahl der Encoderklasse ab. Nachdem das Gerät wie beschrieben in das Profibus-Netz eingefügt wurde, kann nun die gewünschte Geräteklasse gewählt werden. Hierzu

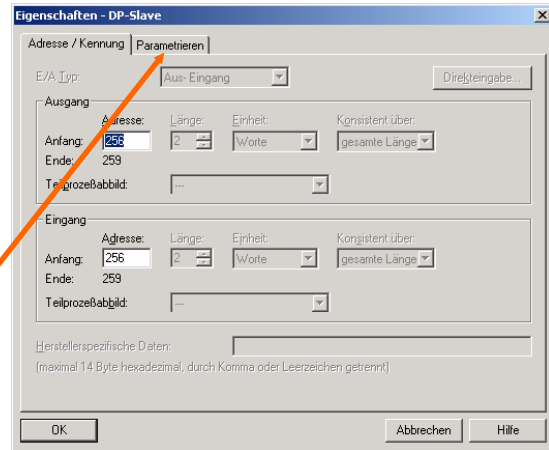
ist eines der im Hardwarekatalog unter „BEI IDEA-COD Encoder“ aufgeführten Module per Drag&Drop auf den Steckplatz 1 (Tabelle im unteren Teil des Stationsfensters) zu ziehen:

Slot	Module / ...	Order number	I ...	Q ...	Comment
1	34X	BEI IDEA-COD 2.2 Multium	256..	256..	
2	208	-> BEI IDEA-COD 2.2 Multium	260..		



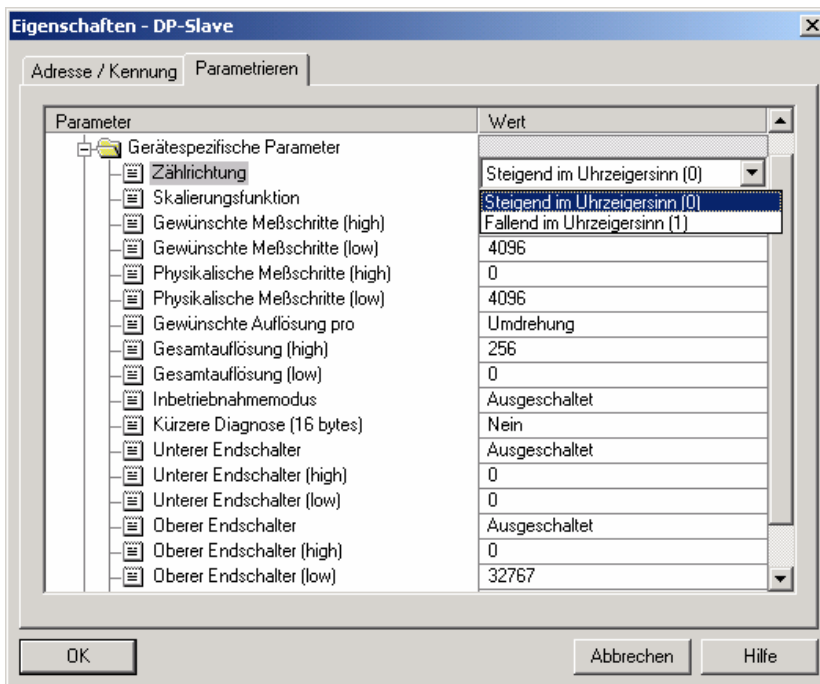
7.4 Parametrierung

Den zu parametrierenden Winkelcodierer in der Projektierung markieren und anschließend einen Doppelklick auf Steckplatz 1 (Tabelle im unteren Bereich des Stationsfensters) ausführen. Das Dialogfenster „Eigenschaften DP-Slave“ erscheint. Hier können (falls gewünscht) die Default-Adressen des Gerätes geändert werden. Zur Eingabe der Parameter ist die Registerkarte „Parametrieren“ zu wählen.



Hier werden nun die Parameter des Gerätes eingegeben. Nach Anwahl des Ordners „Gerätespezifische Parameter“ können – je nach gewählter Encoderklasse – unterschiedliche Parameter eingegeben werden. Besteht in den Feldern rechts die Auswahl zwischen mehreren Möglichkeiten, öffnet

sich durch Doppelklick darauf ein weiteres Auswahlfenster. Zahlenwerte werden dagegen direkt eingetragen. Das Beispiel zeigt die Parameterauswahl bei Version BEI IDEACOD 2.2 – die Geräteklasse mit der größten Funktionalität.





Bedingt durch die Projektierungssoftware STEP 7 werden 32-Bit-Parameterwerte (z.B. Gesamtauflösung, Endschalter, etc.) in High- und Low-Word aufgeteilt.

Beispiel:

Dezimal	Hexadezimal		Hexadezimal	Dezimal (Eingabe)
129600	<u>00 01 FA 40</u>	High-Word	00 01	1
		Low-Word	FA 40	64064

Der Dezimalwert "1" wird nun das High-Feld, der Dezimalwert „64064“ in das Low-Feld eingetragen.

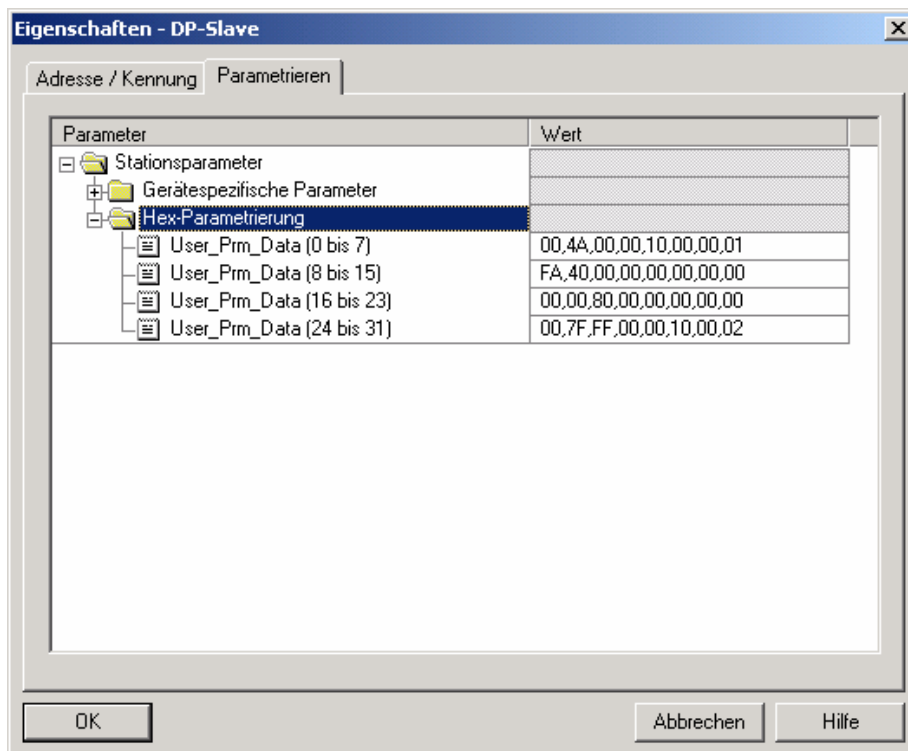
Oder:

Wert durch 65536 teilen, den ganzzahligen Teil des Ergebnisses ins High-Word, den Rest ins Low-Word eintragen:

$$129600 / 65536 = 1,977539 \rightarrow \text{ganzzahliger Teil} = 1 \rightarrow \text{High-Word: } 1$$

$$129600 - 1 \times 65536 = 64064 \rightarrow \text{Rest} = \mathbf{64064} \rightarrow \text{Low-Word} = 64064$$

Alternativ können die Parameter auch direkt als Hex-Werte eingegeben werden. Dies ist jedoch wesentlich komplizierter; nach Möglichkeit sollte hiervon abgesehen werden.





8 Technische Daten

8.1 Elektrische Daten

Allgemeine Auslegung	nach DIN VDE 0160 Schutzklasse III, Verschmutzungsgrad 2, Überspannungskategorie II
Versorgungsspannung	10 - 30 V DC (absolute Grenzwerte) *
Leistungsaufnahme	max. 2,5 Watt
Stromaufnahme	Max. 230 mA bei 10 V DC, max. 100 mA bei 24 V DC
EMV	Störaussendung nach EN 61000-6-4 Störfestigkeit nach EN 61000-6-2
Busanschaltung	galvanisch getrennt durch Optokoppler
Schnittstelle	Line-Driver nach RS 485
Baudraten	12 MBaud; 6 MBaud; 3 MBaud; 1,5 MBaud; 500 kBaud; 187,5 kBaud; 93,75 kBaud ; 45,45 kBaud; 19,2 kBaud; 9,6 kBaud
Auflösung	Standard: 4096 Schritte/Umdrehung (optional bis 65536 Schritte/Umdrehung).
Anzahl der erfassten Umdrehungen	1 (Singleturn) 4096 oder 16384 (Multiturn)
Teilungsgenauigkeit	$\pm \frac{1}{2}$ LSB (bis 12 Bit), ± 2 LSB (bis 16 Bit)
Schrittfrequenz LSB	max. 800 kHz
Codeart	Binär
Lebensdauer elektrisch	$> 10^5$ h
Adressierung	über Drehschalter in Anschlusshaube einstellbar

* Hinweis

Die absoluten Winkelcodierer dürfen nur mit Schutzkleinspannung nach EN 50 178 betrieben werden.



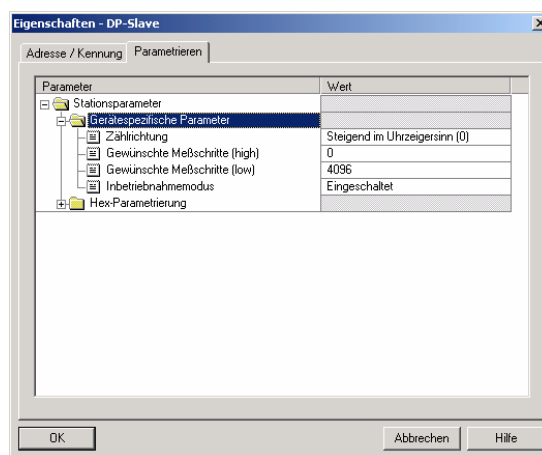
Zusätzliche Encoderklassen

Die im Folgenden aufgeführten Encoderklassen werden aus Gründen der Abwärtskompatibilität

weiterhin unterstützt, sollten aber für neue Projekte nicht mehr verwendet werden.

8.1.1 Version BEI IDEACOD 2.0 Multiturn

Diese Version unterscheidet sich von der Version 2.2 nur darin, dass in der Maske des Projektierungstools weniger Parameter zur Verfügung stehen.



8.1.2 Version BEI IDEACOD 1.1 Multiturn

Dies ist eine ältere Version, die früher inoffiziell als sogenannte Class „3“ bezeichnet wurde. Sie verhält sich wie die Class 2, gibt aber zusätzlich die Geschwindigkeit aus. Sie wird weiterhin zur Verfü-

gung gestellt, falls ein Anwender keine Änderungen vornehmen möchte. Für neue Anlagen sollte sie nicht mehr benutzt werden.

8.1.3 Version BEI IDEACOD 1.0 Multiturn

Positionswert und Geschwindigkeitsausgabe stehen ohne Preset-Möglichkeit zur Verfügung. Sollte nicht mehr verwendet werden.

8.1.4 Class 2 Multiturn ‚DX-Version‘

Alte Version mit reduzierter Zahl an Diagnosebytes. Sollte nur mit alten Geräten verwendet werden, die ein „DX“ in der Typenbezeichnung haben.



8.2 FAQ Absolutwertgeber Profibus

Problem

Bei Einsatz einer der folgenden Profibus-Master treten bei Nutzung von Encoderklassen höher Class 1 Probleme beim Hochlauf der Anlage auf (Busstörung, Geber meldet sich nicht):

- SIEMENS S5-95U
- Masteranschaltung SIEMENS IM 308-B
- Softing PROFiBoard
- Allen Bradley 1785 PFB/B
- Mitsubishi A1SJ 71PB92D
-

Mögliche Ursache

Die Master unterstützen u.U. nicht die volle Anzahl der vom Absolutwertgeber zur Verfügung gestellten Diagnosebytes (57 Bytes).

Problem

Bei COM PROFIBUS Version 5.0 kann der BEI IDEACOD-Absolutwertgeber nicht zusammen mit der S5-95U projektiert werden.

Ursache

Die S5-95U unterstützt nicht die volle Anzahl Diagnosedaten (57 Bytes).

Bei der COM Profibus V5.0 wird der GSD-Eintrag „Max_Diag_Data_Len=57“ überprüft und eine Projektierung zusammen mit der S5-95U verhindert.

Problem

SPS und Masteranschaltung sind eingeschaltet, der Bus ist aktiv, aber der Absolutwertgeber meldet sich nicht.

Abhilfe

Zunächst den Zustand der LEDs in der Anschluss-haube prüfen (vgl. Kapitel 6.3); hieraus können unter Umständen Rückschlüsse auf die Fehlerursache gezogen werden.

Beide LEDs aus: Spannungsversorgung prüfen!

Abhilfe

Wenn die Möglichkeit besteht, sollte die maximale Zahl der Diagnosedaten pro Slave im Master hochgesetzt werden.

Besteht diese Möglichkeit nicht, kann der Absolutwertgeber entweder als Class1-Gerät (16 Diagnosebytes) verwendet werden, oder man wählt eine der herstellerepezifischen BEI IDEACOD-Klassen (BEI IDEACOD 2.1 oder 2.2) und schaltet die „Reduzierte Diagnose“ in der Parametrierung ein (vgl. Kapitel 5.1.5).

Abhilfe

COM Profibus Version 3.3 nutzen, eine der herstellerepezifischen BEI IDEACOD-Klassen (BEI IDEACOD 2.1 oder 2.2) wählen und die verkürzte Diagnose (Parameter) aktivieren.

Eine Nutzung mit COM Profibus V5.0 ist nur mit einer modifizierten GSD-Datei möglich (der Slave-Key „Max_Diag_Data_Len“ muss geändert werden).

Beide LEDs an:

Das Gerät empfängt keine Parameter und Konfigurationsdaten. Adresseinstellung in der Anschluss-haube prüfen. Korrekten Anschluss der Busleitungen prüfen (BUS IN / BUS OUT). Projektierung überprüfen.

Rote LED an, grüne LED blinkt:

Parameterfehler! Parametrierung prüfen: z.B. Gesamtauflösung (vgl. 4.1.6)



Problem

Sporadisch treten Busstörungen auf.

Mögliche Ursache

Abschlusswiderstände nicht korrekt

Abhilfe

Abschlusswiderstände prüfen!

Abschlusswiderstand von 220 Ω muss am Anfang und am Ende des Bussegmentes zugeschaltet werden. Widerstand zwischen beiden Datenleitungen messen! Hierzu die Spannungsversorgung abschalten und in der Anschluss-

haube zwischen den Anschlüssen „A“ und „B“ messen. Der gemessene Widerstandswert muss etwa 110 Ω (220 Ω parallel 220 Ω) betragen.

Mögliche Ursache

EMV-Probleme

Abhilfe

Prüfen, ob eingestellte Baudrate für die Leitungslänge zulässig ist; eventuell niedrigere Baudrate nutzen. Anschlusshauben auf korrektes Auflegen des Schirms überprüfen, auf EMV-gerechte Verlegung der Kabel achten.

8.3 Begriffe

Abschlusswiderstand	Widerstand zur Leitungsanpassung bei Buskabel; Abschlusswiderstände sind grundsätzlich an den Kabel- bzw. Segmentenden notwendig.
Adresse	Eine Zahl, die jedem Busteilnehmer, egal ob Master oder Slave, zugeordnet wird. Beim BEI IDEACOD-Winkelcodierer wird diese in der Anschlusshaube mit Ziffern-Drehschaltern nullspannungssicher eingestellt.
Baudrate	Geschwindigkeit der Datenübertragung; gibt die Anzahl der übertragenen Bits pro Sekunde an (Baudrate = Bitrate).
Busteilnehmer	Gerät, welches Daten über den Bus senden, empfangen oder verstärken kann.
Diagnose	Erkennung, Lokalisierung, Klassifizierung, Anzeige, weitere Auswertung von Fehlern, Störungen und Meldungen.
DDL M	Direct Data Link Mapper. Schnittstelle zwischen Profibus-DP Funktionen und der Encoder Software.
DDL M_Data_Exchange	Betriebszustand des Busses, in welchem der „normale“ Datenverkehr stattfindet.
DDL M_Set_Prm	Betriebszustand des Busses, in welchem die Konfigurationsdaten übertragen werden.
DDL M_Slave_Diag	Betriebszustand des Busses, in welchem Diagnosedaten vom Slave (z.B. Winkelcodierer) angefordert werden.
DP	Dezentrale Peripherie
Encoder	Alternative Bezeichnung für (Winkel-) Codierer bzw. Absolutwertgeber
Freeze	Ein Masterkommando an den Slave. Damit kann der Master die Zustände der Eingänge auf den momentanen Wert einfrieren. Die Eingangsdaten werden



	erst nach Senden des Kommandos UNFREEZE wieder aktualisiert.
Geber	Alternative Bezeichnung für (Winkel-) Codierer bzw. Absolutwertgeber
GSD-Datei	Geräte-Stammdaten-Datei. Datei, in der die Slave-spezifischen Eigenschaften festgelegt sind. Die GSD ist eine Datei, die für die meisten Profibus-Teilnehmer vom Hersteller zur Verfügung gestellt wird. Die Formate der GSD sind einheitlich festgelegt, so dass die entsprechende Steuerungssoftware darauf zurückgreifen kann. (s.a. ⇒ Typdatei).
Konfigurieren	Beim Konfigurieren legt der Master Eigenschaften des Slaves fest, z. B. Anzahl der Eingangs- und Ausgangsworte. (s.a.⇒ DDLM_Set_Prm).
Master	Busteilnehmer, der aus „eigener Initiative“ Daten senden kann und bestimmt, welcher Slave gerade Daten senden soll. ⇒ Slave
Octet	Dateneinheit von 8 Bits = 1 Byte
Profibus	Process Fieldbus, europäische Feldbusnorm, die in der PROFIBUS-Norm festgelegt ist. Diese gibt funktionelle, elektrische und mechanische Eigenschaften für ein bit-serielles Feldbussystem vor.
Parametrieren	Übertragen von bestimmten Parametern (hier z.B. Auflösung pro Umdrehung, Drehrichtung etc.) vom Master an den Slave (hier: Winkelcodierer). Die Parametrierung wird beim Hochfahren der Anlage durchgeführt.
Slave	Busteilnehmer, der im wesentlichen nur auf Kommando eines ⇒Masters Daten sendet. Winkelcodierer sind prinzipiell immer Slaves.
Typdatei	Ähnlich GSD-Datei, wird von älteren Projektierungstools verwendet.
Wort	Wird häufig, aber nicht einheitlich, für eine Dateneinheit von 2 Byte verwendet.



9 Stichwortverzeichnis

A

Abschlusswiderstand	5
Anschlusshaube	
Einstellungen	5
LEDs	29
Verdrahtung.....	6

B

Bestellschlüssel	39
Betriebszeitwarnung	27

C

Class 1	11
Class 2	11

D

Datenformat	10
Diagnosemeldungen	26
Drehrichtung	12

E

Encoderklassen	9
zusätzliche.....	41
Encoderprofil.....	4
Endlosachse	13

F

FAQ	42
-----------	----

G

Geräteklasse	
Wahl der.....	32
Gesamtauflösung.....	13
Geschwindigkeit	
Maßeinheit.....	21
Gewünschte Messschritte.....	17
GSD-Datei	44
Einlesen	30

H

High-Word	34
-----------------	----

I

Inbetriebnahmemodus.....	23
Installation	5

L

Low-Word	34
----------------	----

M

Maßzeichnungen.....	37
---------------------	----

P

Parametrierung.....	33
Physikalische Messschritte.....	16, 18, 20
Presetfunktion	15
Profibus-Nutzerorganisation	4
Projektierung	31

R

Reduzierte Diagnose	19
Rundachse	13

S

Software-Endschalter	19
Speicherfehler	27
Statusbits.....	22
STEP 7	30

T

Teach-In Start.....	24
Teach-In Stop.....	24
Teilnehmeradresse.....	5
Typdatei.....	44
Typenbezeichnung	39