STÖBER

DriveControlSuite



DriveControlSuite
Versionshistorie

de
11/2026
ID 443239

STÖBER

Systemvoraussetzungen

Für die Installation und den Betrieb der Inbetriebnahme-Software DriveControlSuite inklusive der integrierten Komponente PASmotion Safety Configurator zur Konfiguration der erweiterten Sicherheitstechnik gelten die folgenden Mindestanforderungen an das PC-System:

- Betriebssystem: Windows 10 ab Version 1809 (64 Bit) oder Windows 11 (64 Bit)
- Prozessor: Intel Pentium 4 (2 GHz, Dual Core) oder äquivalent
- Arbeitsspeicher: 2 GB
- Freier Speicherplatz auf der Festplatte: 1 GB
- Grafikkarte: 1024 × 768 Pixel Auflösung, 65536 Farben
- Schriftgrad: 100 % (Standard)
- Schnittstellen: 100 MBit Ethernet (Fast Ethernet, Kupfer)
- Anzeige von Dokumentationen: Adobe Acrobat Reader ab Version 7.1.0 *

*) Nur PASmotion Safety Configurator

Für den PASmotion Safety Configurator muss vor der Installation im Betriebssystem eine zur Sprache bzw. zum verwendeten Zeichensatz passende Regionseinstellung getroffen werden (Windows: Land oder Region).

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.7-D

Die neue DriveControlSuite ermöglicht Ihnen durch die **Umstellung auf 64 Bit** die Verwaltung deutlich größerer Antriebsprojekte, in denen Ihnen jetzt auch **EtherNet/IP** für die industrielle Kommunikation zur Verfügung steht. Beim **Live-Firmware-Update** bietet die neue Auswahl Neueste Version erhöhten Bedienkomfort.

Ab der V 6.7-D ist für die Installation und den Betrieb der DriveControlSuite Windows 11 (64 Bit) oder Windows 10 ab Version 1809 (64 Bit) erforderlich.

- **EtherNet/IP**
  SB6, SC6, SI6: Neben PROFINET und EtherCAT steht Ihnen mit der neuen Feldbusvariante V 6.7-D-**IP** der Firmware jetzt auch EtherNet/IP für die industrielle Kommunikation zur Verfügung. Nähere Informationen hierzu finden Sie im neuen Handbuch für EtherNet/IP sowie in den neuen Versionen der Antriebsregler-Handbücher.
  - **Neue Assistenten und Parameter**
    Für die Parametrierung von EtherNet/IP stehen Ihnen zahlreiche neue Parameter zur Verfügung, die für eine zielgerichtete Inbetriebnahme der Kommunikation auf den neuen Assistenten thematisch für Sie gruppiert sind (Assistenten: EtherNet/IP > ...).
- **DS6: Umstellung auf 64 Bit**
  Im Zuge der Umsetzung der Anforderungen des Cyber Resilience Acts (CRA) wurde die DriveControlSuite von Qt5 in 32 Bit zu Qt6 in 64 Bit migriert. Durch die Umstellung auf 64 Bit kann die DriveControlSuite mehr Arbeitsspeicher adressieren und ermöglicht somit die Verwaltung deutlich größerer Projektdateien. Für die Installation und den Betrieb der DriveControlSuite ist zukünftig Windows 11 (64 Bit) oder Windows 10 ab Version 1809 (64 Bit) erforderlich.
- **Live-Firmware-Update: Neueste Version**
  Die neue Auswahl Neueste Version ermöglicht Ihnen, komfortabel mehrere Antriebsregler auf einmal auf die jeweils neueste verfügbare Firmware-Version zu aktualisieren, ohne diese für jede Baureihe bzw. Feldbusvariante manuell auszuwählen (Fenster Online-Verbindung, Register Live-Firmware-Update).

Weitere Neuerungen

- **PROFIdrive: Momentenreduzierung, Antriebsdaten**
  Für Siemens Telegramme 102 und 105 gibt es jetzt einen neuen Assistenten Momentenreduzierung (MOMRED), zusätzlich wurde Assistent Zusatztelegramm 750 um Parameter M558 ergänzt. Assistent Antriebsdaten wurde für die Auffindbarkeit über die Suche um die Koordinaten der Bezugsdrehzahl sowie die maximale Drehzahl erweitert (Parameter: M571, B83).
- **Motorpotentiometer: Bereichsgrenzen**
  Drive Based: Die Grenzen des Wertebereichs für die Zusatzfunktion Motorpotentiometer wurden geöffnet und erlauben jetzt mehr Freiheit bei der Parametrierung, die neuen Default-Werte sind 100 % bzw. -100 % (Parameter: G362, G363).

Optimierungen

- **Predictive Maintenance: Last Matrix senden**
  Ab DriveControlSuite V 6.7-D kann die Last-Matrix wieder an STÖBER gesendet werden. Durch eine technische Umstellung seitens Microsoft waren bei STÖBER server- und softwareseitige Anpassungen erforderlich, um das Senden der Last-Matrix wieder zu ermöglichen.
- **Displaytext: Werte speichern**
  SB6: Für Antriebsregler der Baureihe SB6 mit Bedieneinheit wurde der Displaytext für den Fall optimiert, dass Aktion A00 Werte speichern aufgrund des Schreibschutzes der SD-Karte fehlschlägt (Ergebnis: A00[2] = 16: SD-Schreibschutz).

11/2026 | ID 443239

- **Analoge Eingänge/Ausgänge**
  SB6: Für Antriebsregler der Baureihe SB6 mit Klemmenmodul XB6 kann über die Assistenten jetzt der Modus der analogen Ausgänge AO1 und AO2 zwischen Strom- und Spannungsquelle umgeschaltet werden, für den Geschwindigkeits-Override werden jetzt alle verfügbaren analogen Eingänge als Quelle angezeigt (Assistenten: Analoger Ausgang 1, Analoger Ausgang 2, Geschwindigkeits-Override: Quelle).

- **Doppelachsregler: Parameterprüfung, zyklische Sollwertvorgabe**
  SC6, SI6: Für Doppelachsregler gab es eine Korrektur bei der Aktualisierung der Sollwertvorgabe in Achse B, wenn in beiden Achsen dasselbe Bewegungskommando mit zyklischer Sollwertvorgabe aktiv ist. Zusätzlich wurde die Plausibilitätsprüfung für die Lüft- und Einfallzeiten der Bremsen um Achse B erweitert (Parameter: F04[1], F05[1]).

- **Software-Endschalter**
  Außerhalb der Software-Endschalter verweigert die Achse jetzt auch Tip+ und Tip- sowie die Bewegungskommandos MC_TorqueControl, MC_GearIn und MC_GearInPosition.

- **Referenzierung**
  Drive Based, PROFIdrive: Beim Referenzieren über Referenz- oder Endschalter werden jetzt die korrekte Geschwindigkeit und Bewegungsrichtung verwendet, wenn vor dem Referenzieren das Bewegungskommando MC_MoveVelocity im zyklischen Modus ausgeführt wurde (Modus: I424 = 1: Geschwindigkeit zyklisch).

- **Bewegungskommandos: MC_MoveAdditive, MC_Winder**
  Beim mehreren aufeinanderfolgenden Bewegungskommandos MC_MoveAdditive wird die Bewegung jetzt verweigert, wenn das Kommando durch einen Wertebereichsüberlauf zu einer negativen Bewegung führen würde. In der Applikation Drive Based Center Winder werden in der Betriebsart Kommando jetzt beim Wechsel von MC_Winder zu einem anderen Bewegungskommando die korrekten Sollwertvorgaben verwendet.

- **FSoE: Prozessdaten-Mapping**
  SX6, SY6: Die sicherheitsrelevanten Parameter im Prozessdaten-Mapping werden jetzt beim Geräteanlauf auf das Standard-Mapping gesetzt, um ggf. unbeabsichtigte Änderungen zu korrigieren.

- **EtherCAT: Prozessdaten-Mapping**
  SC6, SI6: Bei Doppelachsreglern gab es eine Korrektur für Array-Parameter in Achse B für anwenderdefinierte Mappings, bei Einzelachsreglern wird auf den Assistenten für das Prozessdaten-Mapping jetzt nur noch der Kanal für Achse A angezeigt (Assistenten: Empfangs-Prozessdaten RxPDO, Sende-Prozessdaten TxPDO).

- **PROFIdrive: Antriebsdaten, Halt-Signal**
  SB6, SC6, SI6: Für die Auffindbarkeit über die Suche wurden die Koordinaten der Bezugsdrehzahl sowie die maximale Drehzahl auf den Assistenten ergänzt (Parameter: M571, B83; Assistent: Antriebsdaten). Wenn eine laufende Bewegung über das Halt-Signal der Steuertafel unterbrochen wird, wird das unterbrochene Bewegungskommando jetzt fortgesetzt, sobald das Signal für den Halt nicht mehr aktiv ist.

- **Sensorlose Vektorregelung 2.0: Bremse**
  Wenn die Bremse bei bestehender Online-Verbindung aktiviert wird, werden die zugehörigen Parameter jetzt umgehend vollständig angezeigt (Steuerart: B20 = 4: ASM - Sensorlose Vektorregelung 2.0).

- **Störungsspeicher**
  Im Störungsspeicher wurde die Anzeige der Motortemperatur für PTC-Thermistoren sowie die Anzeige der Stromwerte für Ereignisse mit Kurz-/Erdschluss oder Überstrom optimiert (Ereignisse: 31: Kurz-/Erdschluss, 32: Kurz-/Erdschluss intern, 33: Überstrom).

- **Antriebsregler duplizieren**
  Beim Duplizieren eines Antriebsreglers im Projektbaum zeigt das Fenster Meldungen nicht mehr fälschlicherweise den Eintrag Rückdokumentationen gelöscht.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.7-D SP1

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Service-Kommunikation**
  SC6, SI6: Die neue Firmware enthält eine Korrektur für die Service-Kommunikation zwischen DriveControlSuite und Antriebsreglern mit Produktionsnummern ≥ 9500000 für die Feldbusvarianten -EC und -IP der Firmware (Typenschild: S/N; Parameter: E52[2]).
- **EtherNet/IP**
  SB6, SC6, SI6: Um bei CODESYS-Steuerungen die Nutzung von Komfortfunktionen für die zyklische Kommunikation zu verbessern, wurde die EDS-Datei (*.eds) um zusätzliche Informationen zum Prozessdaten-Mapping erweitert.
- **DriveControlSuite**
  Die DriveControlSuite kann jetzt auch auf virtuellen Maschinen betrieben werden, bei denen keine Komponenten für die Darstellungen von 3D-Inhalten installiert sind.

DriveControlSuite V 6.7-D SP2

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Schnellhaltgeschwindigkeit**
  SB6, SC6, SI6: Die Geschwindigkeit für die Initialisierung des Schnellhalts wird bei Achstypen ohne freie Einstellung wieder entsprechend des Achsmodells skaliert (Geschwindigkeit: I10; Achstyp: I05 = 2: Rotatorisch, 3: Translatorisch).
- **Service-Kommunikation**
  SC6, SI6: Die Firmware V 6.7-A SP6-PN enthält eine Korrektur für die Service-Kommunikation zwischen Steuerung und Antriebsreglern mit Produktionsnummern ≥ 9500000 für PROFINET, die für EtherCAT und EtherNet/IP bereits in der Firmware V 6.7-D SP1 enthalten ist (Typenschild: S/N; Parameter: E52[2]).

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.7-C

Mit diesem Release ist das Sicherheitsmodul **SX6** jetzt auch für Antriebsregler der Baureihe SB6 verfügbar und ermöglicht allen kompatiblen Baureihen den sicheren Bremsentest (SBT). Weiter ermöglicht der neue **Profilgenerator** Ihnen jetzt noch präzisere Achsbewegungen und der neue **Skriptmodus V2** bietet erhöhten Nutzerkomfort bei der Automatisierung Ihrer Antriebsprojekte. Außerdem wurde die Applikation **Drive Based Center Winder** um einige kleinere Neuerungen erweitert. Die Firmware betreffende Neuerungen und Optimierungen sind nur für die Feldbusvariante EtherCAT verfügbar.

- **Sicherheitsmodul SX6**
  SB6, SC6, SI6: Das Sicherheitsmodul SX6 ermöglicht Ihnen den Einsatz erweiterter Sicherheitstechnik über Safety over EtherCAT (FSoE) jetzt auch für Antriebsregler der Baureihe SB6. Zusätzlich unterstützt das Sicherheitsmodul SX6 für alle kompatiblen Baureihen jetzt auch den sicheren Bremsentest (SBT).
  - **PASmotion Safety Configurator**
    SE6, SX6: Für die Konfiguration der erweiterten Sicherheitstechnik ist der PASmotion Safety Configurator jetzt in neuer Version v1.6.0 in der DriveControlSuite enthalten.
- **Profilgenerator**
  SB6, SC6, SI6: Der neue Profilgenerator ermöglicht Ihnen durch die ausgefeiltere Berechnung von Bewegungsprofilen jetzt noch höhere Präzision für Achsbewegungen.
  - **Berechnung von Bewegungsprofilen**
    Der neue Profilgenerator sorgt durch eine verfeinerte Berechnung zum Erreichen der Sollposition für eine gleichmäßigere Zieleinfahrt der Achse und einen nahtloseren Übergang zum nachfolgenden Bewegungskommando. Die optimierte Berechnung von Bewegungsprofilen verringert den Schleppabstand der Achse, macht sich durch geschmeidigere Bewegungen beim Geschwindigkeits-Override bemerkbar und sorgt für ein sanfteres Einfangen bei der Freigabe auf eine sich bewegende Achse.
  - **Plausibilisierung der Bewegung**
    Zur Qualitätssicherung wurde der Profilgenerator um neue Plausibilisierungen erweitert, z. B. wenn für die Berechnung des Bewegungsprofils auf Istwerte zurückgegriffen werden muss. Beispielsweise löst die Achse jetzt eine Störung aus, wenn in der aktuellen Bewegungsrichtung durch Reduzierung von Ruck oder Beschleunigung nicht mehr gestoppt werden kann und das Ziel in Gegenrichtung liegt (Ereignis: 90: Fahrsatz; Ursache: 3: Plausibilität).
  - **Beschleunigung, Verzögerung, Ruck**
    Bei zu kleinen Vorgaben für den Sollruck verwendet der neue Profilgenerator jetzt einen intern berechneten minimalen Ruck, um die vorgegebene Sollbeschleunigung innerhalb von 2 s erreichen zu können. Außerdem können die Vorgaben für Beschleunigung, Verzögerung und Ruck jetzt geändert werden, während sich die Achse in Bewegung befindet.
- **Skriptmodus V2**
  Der Skriptmodus hält die nachfolgenden Neuerungen für Sie bereit. Nähere Informationen hierzu finden Sie in der Online-Hilfe der DriveControlSuite (Menü: Hilfe zur DS6 > Hilfe zur DS6; Taste: [F1]).
  - **Kommandos**
    Im Skriptmodus ist die grundlegende Funktionsweise der Kommandos gleich geblieben, an den Attributen und Return Codes sowie zugehöriger Dokumentation gab es jedoch zahlreiche Optimierungen. Das Kommando zum Hinzufügen einer Direktverbindung entfällt (Kommando: `connect`), stattdessen kommen 2 neue Kommandos hinzu, mit denen Sie die DriveControlSuite initalisieren und zusätzliche IP-Adressen übergeben bzw. eine Online-Verbindung gemäß der letzten Zuordnung aufbauen können (Kommandos: `init`, `setOnlineAssigned`).
  - **Kommandoskript (*.ds6s)**
    Im Skriptmodus V1 musste das eigentliche Kommandoskript (*.json) mit einer zusätzlichen Batch-Datei (*.bat) der DriveControlSuite übergeben und ausgeführt werden. Über die neue Dateiendung der Skriptdatei kann das Kommandoskript (*.ds6s) jetzt via Doppelklick direkt ausgeführt werden, die zusätzliche Batch-Datei (*.bat) entfällt. Ab DS6 V 6.7-C ist es außerdem erforderlich, im Skriptabschnitt `settings` des Kommandoskripts (*.ds6s) die Version des Skriptmodus sowie ein Verzeichnis zum Anlegen einer Log-Datei anzugeben (Attribute: `version`, `logFilePath`).

11/2026 | ID 443239

- **Kommandoskript konvertieren (V1 → V2)**
  Um Ihnen den Übergang zur neuen Version des Skriptmodus zu erleichtern, können Sie mithilfe der DriveControlSuite bestehende Skriptdateien konvertieren (V1 → V2). Das Fenster Kommandoskript konvertieren erreichen Sie entweder über die Menüleiste (Menü Datei > Skriptmodus > Kommandoskript konvertieren) oder automatisch durch das Ausführen eines veralteten Kommandoskripts ab DriveControlSuite V 6.7-C.

- **Drive Based Center Winder**
  Die Applikation Drive Based Center Winder hält die nachfolgenden Neuerungen für Sie bereit. Nähere Informationen hierzu finden Sie im zugehörigen Handbuch Drive Based Center Winder ab Version 04.

  - **Reibmomente berechnen**
    Die DriveControlSuite berechnet nun für Sie anhand der von Ihnen ermittelten Betriebspunkte die Reibmomente M_{Rstat} und M_{Rdyn} für die Kompensation der statischen und dynamischen Reibung der Achse (Parameter: L110, L120; Assistent: Kompensation).
  - **Materialriss-Überwachung stummschalten**
    Die Materialriss-Überwachung kann jetzt entweder manuell oder automatisch beim Aktivieren des Zentralwicklers für die Dauer einer Startverzögerung stummgeschaltet werden (Quelle: L383; Startverzögerung: L384).
  - **Wickeldurchmesser skalieren**
    SB6, SD6: Wenn ein analoger Eingang als Quelle dient, können Sie für die Skalierung des Wickeldurchmessers Ihrem Anwendungsfall entsprechend über L22[0] – L22[1] einen Wertebereich für den analogen Eingang definieren, aus dem der Wickeldurchmesser entsprechend L23[0] – L23[1] linear interpoliert wird (Einheit: % → mm).
  - **Anzeige Material-Istzugkraft, Tänzer-Istposition**
    Analog zur berechneten Material-Istzugkraft wird jetzt außerdem in allen Wickelmethoden die Material-Istgeschwindigkeit berechnet (Anzeige: L471). Die gefilterte Tänzer-Istposition wird jetzt in L99 angezeigt.

Weitere Neuerungen

- **Synchron-Servomotoren: One Cable Solution**
  SB6, SC6, SI6: Bei der Projektierung eines Synchron-Servomotors mit One Cable Solution (EnDat 3, HIPERFACE DSL) wird die Funktion des Encoderanschlusses X4 jetzt aus der Motorbibliothek übernommen, die manuelle Parametrierung entfällt (Encoderanschluss: H00).

- **Motor umprojektieren: X4-Funktion**
  Bei einer nachträglichen Umprojektierung des Motors können Sie im Projektierungsdialog jetzt auswählen, ob Sie für die Funktion des Encoderanschlusses X4 den Wert aus der Motorbibliothek übernehmen oder die aktuelle Einstellung beibehalten wollen (Auswahl: H00 X4-Funktion).

- **Fremdmotor projektieren**
  Im Projektierungsdialog gibt es jetzt eine neue Motorbibliothek Vorlage Fremdmotoren, um Ihnen die Projektierung von Fremdmotoren zu erleichtern. Nähere Informationen zur Projektierung von Fremdmotoren sowie Motorbibliotheken finden Sie in der Online-Hilfe der DriveControlSuite (Menü: Hilfe zur DS6 > Hilfe zur DS6; Taste: [F1]).

- **Retrofit Synchron-Servomotoren ES**
  Die neue Motorbibliothek STÖBER Archiv ermöglicht Ihnen die komfortable Projektierung von Synchron-Servomotoren der Baureihe ES, eine aufwändige manuelle Parametrierung entfällt. Der STÖBER System Support stellt Ihnen die Motorbibliothek STÖBER Archiv auf Anfrage gern zur Verfügung.

- **Asynchronmotor: Sensorlose Vektorregelung einmessen**
  Die Aktion Sensorlose Vektorregelung einmessen misst zusätzlich zum Beobachter und der Drehzahlschätzung jetzt auch die Sättigungskoeffizienten der Magnetisierung im Nennpunkt des Asynchronmotors ein (Sättigungskoeffizient: B55; Aktion: B45).

- **Prozessdaten-Mapping: Ereignis-Ursache**
  Die Ursache des aktiven Ereignisses E82 kann jetzt in das Prozessdaten-Mapping aufgenommen werden (Ursache: E43, E44).

11/2026 | ID 443239

- **Synchronbetrieb: Master-Positionsmessung**
  SB6, SC6, SI6: In Applikationen des Typs Drive Based Synchronous ist die Zusatzfunktion Master-Positionsmessung jetzt für alle STÖBER Antriebsregler der 6. Generation verfügbar.
- **Grafische Programmierung: Änderungsprotokoll**
  Neben dem Register Strukturprüfung gibt es ein neues Register Änderungsprotokoll, das im Bearbeitungsmodus die zuletzt durchgeführten Änderungen protokolliert und es ermöglicht, Änderungen gezielt zu wiederholen oder rückgängig zu machen.
- **Parameterumschaltung**
  SB6: Die Parameterumschaltung ist jetzt auch für Antriebsregler der Baureihe SB6 verfügbar.

Optimierungen

- **Bedieneinheit: Störung quittieren**
  SB6: Bei Einsatz der Gerätesteuerung CiA 402 kann eine Störung jetzt über die Bedieneinheit quittiert werden, ohne dass zuvor der Lokalbetrieb aktiviert werden muss (Bedieneinheit: Taste [ESC]).
- **Multiachs-Scope**
  SC6, SI6: Bei Doppelachsreglern kann die Aufnahme für Achse B jetzt aktualisiert, d. h. mit einer neuen Aufnahme überschrieben werden, wenn Achse A nicht an der Aufnahme teilnimmt.
- **Kommando MC_MoveSpeed**
  Das Bewegungskommando 8: MC_MoveSpeed wird jetzt verweigert, wenn es mit einer Beschleunigung bzw. Verzögerung von 0 m/s^2 parametriert wird.
- **EtherCAT: DC-Sync, PDO-Konfiguration**
  Das Einrasten der PLL bei Synchronisation der Teilnehmer im EtherCAT-Netzwerk über Distributed Clocks wurde für spezielle Kombinationen von Zykluszeiten der Steuerung und des Antriebsreglers optimiert. Zusätzlich wird die Gesamtlänge der Prozessdaten bei Änderungen des Prozessdaten-Mappings über die Steuerung während des Geräteanlaufs jetzt auch im Zustand A255 = 2: Pre-Operational State neu berechnet.
- **CiA 402: Statuswort, Gerätezustandsmaschine**
  In Applikationen vom Typ CiA 402 mit steuerungsbasierender Betriebsart csp, csv oder cst zeigt das Statuswort bei aktiver Begrenzung (A516, Bit 11) jetzt weiterhin an, dass die Achse dem Sollwert folgt (A516, Bit 12). Zusätzlich muss beim Wechsel von einer antriebsbasierenden Betriebsart (pp, vl, pv, pt) zu einer steuerungsbasierenden Betriebsart (ip, csp, csv oder cst) das Halt-Signal nicht mehr manuell zurückgesetzt werden.
- **Drive Based Center Winder: MC_Stop**
  In Applikationen vom Typ Drive Based Center Winder wird das Bewegungskommando 5: MC_Stop jetzt erst mit dem Execute-Signal ausgelöst statt umgehend bei der Auswahl des Kommandos.
- **Drive Based: Gepufferter Folgefahrsatz**
  SB6, SC6, SI6: In Applikationen vom Typ Drive Based kann in der Betriebsart Fahrsatz bei Achsen mit endlosem Verfahrbereich jetzt durch gepufferte Folgefahrsätze mit relativen Positionierkommandos die Umlauflänge überschritten werden, ohne dass eine Störung ausgelöst wird (Ereignis: 90: Fahrsatz, Ursache 2: Ziel in Gegenrichtung bei gepuffertem Kommando; Verfahrbereich: I00 = 1: Endlos; Kommando: I401 = 2: MC_MoveRelative, 3: MC_MoveAdditive).
- **Grafische Programmierung: Strukturprüfung**
  In der Strukturprüfung gibt es einen neuen Eintrag für das nachträgliche Ändern des Anschlusstyps von Eingang zu Ausgang bei bereits verschalteten Anschlüssen.

Abkündigung

- **Elektronische Kurvenscheibe**
  Aus Applikationen vom Typ Drive Based Synchronous wurde die elektronische Kurvenscheibe vollständig ausgebaut, das elektronische Getriebe steht Ihnen weiterhin für den Synchronbetrieb zur Verfügung.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.7-C SP1

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Bremsenansteuerung**
  SB6, SC6, SI6: Es gab eine Optimierung für Achsen mit Überwachung des Bremsenanschlusses, bei denen in seltenen Fällen fälschlicherweise das Ereignis 49: Bremse ausgelöst wurde (Einstellung: F105 ≠ 0: Inaktiv; Ereignis 49: Bremse; Ursache: 12: Bremsenüberwachung während Einfallzeit oder 13: Bremsenüberwachung während Lüftzeit).
- **Profilgenerator**
  SB6, SC6, SI6: Die Berechnung des Bewegungsprofils wurde so optimiert, dass Ereignis 90: Fahrsatz nicht mehr fälschlicherweise ausgelöst wird, wenn bei der Sollwertvorgabe über einen analogen Eingang starkes Signalrauschen auftritt bzw. es bei der Sollwertvorgabe über eine Steuerung zu starken Sollwertschwankungen kommt (Ereignis 90: Fahrsatz; Ursache: 3: Plausibilität).

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.7-B

Dieses Release dient der Zertifizierung der erweiterten Sicherheitstechnik mit SX6 für Antriebsregler der Baureihe SB6.

DriveControlSuite V 6.7-B SP1

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.7-A

Mit der neuen Version der DriveControlSuite können Sie erstmals den neuen **Antriebsregler SB6** für Ihre Antriebsprojekte projektieren. Mit der Einführung des neuen **Sicherheitsmoduls SX6** für die Antriebsregler der Baureihen SC6 und SI6 setzt die DriveControlSuite V 6.7-A den Fokus außerdem auf erweiterte Sicherheitstechnik. Darüber hinaus hält die Applikation **Drive Based Center Winder** für den Zentralwickler neue Wickelmethoden sowie zahlreiche weitere Neuerungen bereit.

- **Antriebsregler SB6**
  Im Projektierungsdialog ist jetzt die neue Baureihe SB6 verfügbar: Der leistungsstarke Antriebsregler bietet eine hohe Regelungsperformance und ist mit seinem modularen Schnittstellenkonzept flexibel für individuelle Lösungen konfigurierbar. Mit seiner integrierten Leistungsversorgung ist der SB6 vorrangig für antriebsbasierende Applikationen konzipiert, lässt sich mit den Gerätesteuerungen CiA 402 und PROFIdrive aber auch nahtlos in steuerungsbasierende Applikationen integrieren. Nähere Informationen zum Antriebsregler SB6 finden Sie im zugehörigen Handbuch.

- **Sicherheitsmodul SX6**
  SC6, SI6: Das neue Sicherheitsmodul SX6 ermöglicht Ihnen für Antriebsregler der Baureihen SC6 und SI6 den Einsatz erweiterter Sicherheitstechnik über Safety over EtherCAT (FSoE). Neben einer Vielzahl von Sicherheitsfunktionen wie z. B. SS1, SS2, STO, oder SOS eröffnet Ihnen das neue Sicherheitsmodul die Möglichkeit zur Ansteuerung von 2 Bremsen. Die zugehörigen Assistenten wurden entsprechend erweitert. Zusätzliche Informationen zur erweiterten Sicherheitstechnik entnehmen Sie dem neuen Handbuch des Sicherheitsmoduls SX6 sowie den Handbüchern der jeweiligen Antriebsregler.

  - **PASmotion Safety Configurator**
    SE6, SX6: Für die Konfiguration der erweiterten Sicherheitstechnik ist der PASmotion Safety Configurator jetzt in neuer Version v1.5.1 in der DriveControlSuite enthalten.
  - **Gerätezustandsmaschine**
    SC6, SI6: Mit der Einführung des Sicherheitsmoduls SX6 wurden die Gerätezustandsmaschinen für die jeweiligen Baureihen hinsichtlich des Auslösens von Sicherheitsfunktionen sowie des Lüft-Overrides der Bremse überarbeitet (Gerätezustand: E48). Außerdem verlängern sich die Phase zum Selbsttest sowie das Blinkmuster der grünen LED beim Geräteanlauf des Antriebsreglers. Nähere Informationen hierzu finden Sie im Handbuch des Antriebsreglers.

- **Drive Based Center Winder**
  Die Applikation Drive Based Center Winder wurde für den Zentralwickler um neue Wickelmethoden und Funktionalitäten samt zugehöriger Assistenten erweitert. Nähere Informationen hierzu finden Sie im zugehörigen Handbuch Drive Based Center Winder ab Version 03.

  - **Wickelmethoden**
    Zusätzlich zur Zugkraftsteuerung sind für den Zentralwickler jetzt zusätzlich folgende Wickelmethoden verfügbar: Zugkraftregelung, Geschwindigkeitssteuerung, Geschwindigkeitsregelung sowie Tänzerpositionsregelung (Wickelmethode: L00; Assistent: Zentralwickler). Für die Regelverfahren wurde ein neuer, applikationsspezifischen PID-Regler implementiert (Assistent: PID-Regler).
  - **Materialriss-Überwachung**
    Mithilfe eines Sensors oder eines Algorithmus können Sie jetzt das Material auf Risse oder Losen überwachen (Assistent: Materialriss-Überwachung). Wenn ein Materialriss oder eine Lose erkannt wird, wird im Statuswort der Applikation das entsprechende Bit gesetzt und zusätzlich kann Applikations-Ereignis 0 ausgelöst und als Meldung, Warnung oder Störung ausgewertet werden (Statuswort: L155, Bit 7; Ereignis-Level: U100).
  - **Materiallänge**
    Anhand des Wickeldurchmessers und der Materialdicke L40 kann jetzt die Länge des Materials auf dem Wickel berechnet werden (Assistent: Materiallänge). Bei Erreichen des Vergleichswerts L42 für die Materiallänge kann das entsprechende Bit im Statuswort des Zentralwicklers gesetzt werden (Statuswort: L155, Bit 9).

11/2026 | ID 443239

Weitere Neuerungen

- **Drive Based Center Winder**
  Für die Applikation Drive Based Center Winder erwarten Sie weitere Neuerungen, die sich auf Ihr bestehendes Antriebsprojekt auswirken können. Prüfen und aktualisieren Sie ggf. Ihre Parametrierung.
  - **Geschwindigkeits-Override**
    Die Parametrierung eines Geschwindigkeits-Overrides ist bei L00 = 1: Zugkraftsteuerung jetzt erforderlich (Override: L07). Der absolute Geschwindigkeits-Override L06 bezieht sich jetzt auf die Material-Sollgeschwindigkeit L420 statt auf die Sollgeschwindigkeit des Motors L102. Der relative Geschwindigkeits-Override wird jetzt entsprechend der Wickelrichtung angewandt, d. h. bei L05 = 10 % wird die Material-Sollgeschwindigkeit beim Aufwickeln um 10 % erhöht und beim Abwickeln um 10 % gesenkt. Beim Abwickeln wird der Geschwindigkeits-Override dynamisch deaktiviert, wenn die Reibung größer ist als die Material-Sollzugkraft.
  - **Kompensation Reibung & Massenträgheit**
    Die Drehmomente zur Kompensation der Reibung und Massenträgheit der Achse beziehen sich jetzt auf die Material-Sollgeschwindigkeit statt auf die Sollgeschwindigkeit des Motors (Material-Sollgeschwindigkeit: L420; Motor-Sollgeschwindigkeit: L102). Das Massenträgheitsmoment des Getriebes bezieht sich jetzt auf den Getriebeeintrieb J_1 statt auf den Getriebeabtrieb J_{2*} (Parameter: L200).
  - **Durchmesseränderungsbegrenzung**
    Parameter L35 definiert jetzt nicht mehr die Wickelrichtung (Aufwickeln, Abwickeln), sondern dient jetzt als Quelle für die Durchmesseränderungsbegrenzung. Nähere Informationen hierzu finden Sie im zugehörigen Handbuch Drive Based Center Winder ab Version 03. Aufgrund der Anpassungen entfällt die Funktion der zugehörigen Bit im Steuerwort des Zentralwicklers (Steuerwort: L150, Bit 2, Bit 4).
  - **Wickelrichtung**
    Die Wickelrichtung wird jetzt über das Vorzeichen der Material-Sollgeschwindigkeit L420 bestimmt (positiv: Aufwickeln; negativ: Abwickeln). Die Interpretationsrichtung zwischen der Wickelrichtung und der Motorbewegung, d. h. die Relation zwischen den Vorzeichen der Material-Sollgeschwindigkeit L420 und der Sollgeschwindigkeit des Motors L102, wird durch die Polarität des Zentralwicklers L10 definiert.
  - **Quellen: digitale Eingänge**
    Als Quelle zum Halten des Durchmessers, zum Aktivieren des Startdurchmessers sowie für die Durchmesseränderungsbegrenzung können jetzt auch die digitalen Eingänge des Antriebsreglers dienen (Quellen: L28, L30, L35).
  - **Materialzugkraft: Begrenzung**
    Für die Materialzugkraft existiert jetzt eine Begrenzung (Begrenzung: L497; Default-Wert: 1 N).
- **Assistenten: Aktionen**
  Die Assistenten zum Ausführen von Aktionen wurden visuell überarbeitet, vereinheitlicht und verschlankt. Der Fortschrittsbalken spiegelt jetzt farblich den Zustand der Aktion wieder, zusätzlich wird nach Abschluss der Aktion ein passendes Ergebnis-Symbol angezeigt. Die Parameterbeschreibung für die Aktion kann durch Starten der Aktion, via Klick auf den Parameternamen oder das Info-Symbol eingeblendet werden (Symbol: ).
- **Security-Logger**
  SC6, SI6: Der Security-Logger erfasst jetzt auch Änderungen an der Sicherheitskonfiguration der SX6.
- **Standardverzeichnis: Antriebsreglervergleich, Last-Matrix, ESI-Datei**
  Das Standardverzeichnis für den Export von Antriebsreglervergleichen gilt jetzt auch für den Export von Last-Matrizen sowie ESI-Dateien (Menü Einstellungen > Einstellungen > Allgemein).

Optimierungen

- **Scope: Aufnahmeneditor, Scope-Einstellungen**
  Im Aufnahmeneditor können Sie die Darstellung ganzzahliger Werte jetzt über die 3 neue Schaltflächen hex, bin und dec zwischen den Zahlensystemen umschalten. Die Scope-Einstellungen werden jetzt als Teil der Projektdatei gespeichert, sodass die Kanalbelegung und die Trigger-Einstellungen erhalten bleiben, wenn die Projektdatei oder das

11/2026 | ID 443239

Fenster Scope ohne vorige Aufnahme geschlossen wird. Die Scope-Einstellungen können über die Schaltfläche Abbrechen jetzt geschlossen werden, ohne geänderte Einstellungen zu übernehmen. Im Register Kanalbelegung können Sie für physikalische Adressen jetzt zusätzlich einen Namen vergeben.

- **Predictive Maintenance: Getriebemotortausch**
  SC6, SI6: Das Ereignis: 91: PRM Getriebemotortausch wird bei Doppelachsreglern nur noch für die Achse angezeigt, für die der Getriebemotortausch tatsächlich empfohlen wird.
- **PROFIsafe Steuerwort**
  SC6, SI6: Bit 2 – 7 des PROFIsafe-Steuerworts S_STW1 sind für interne Funktionen des Sicherheitsmoduls reserviert und müssen 0 sein (Parameter: S42). Wenn Bit 2 – 7 ≠ 0 sind, wird jetzt Ereignis 50: Sicherheitsmodul mit neuer Ursache 20: Safety control word Error ausgelöst.
- **Drive Based Center Winder: Achsmodell**
  Der Bewegungstyp der Achse ist für Applikationen des Typs Drive Based Center Winder jetzt voreingestellt und kann nicht geändert werden (Achstyp: I05 = 2: Rotatorisch).
- **SSI-Encoder: Alarmbit**
  SC6, SI6: Bei SSI-Encodern mit Gray-Code wird die Decodierung nur noch auf die Positionsbit der SSI-Datenbit angewendet, nicht auf das ggf. vorhandene Alarmbit (Code-Format: H05, H125 = 0: Gray).
- **PID-Regler: Wertebereich**
  Der Proportionalbeiwert K_P und die Differenzierzeit T_D des PID-Reglers sind jetzt auf positive Werte begrenzt (Parameter: G01, G03).
- **Grafische Programmierung: Parameter schreiben, Parameterbeschreibung**
  Am Baustein zum Schreiben von Parametern gab es Optimierungen für das Schreiben in Echtzeit (Baustein: 300006). Die Beschreibung von Parameterbausteinen bleibt jetzt erhalten, wenn man den übergeordneten Baustein von einem lokalen Baustein in einen Bibliotheksbaustein konvertiert.
- **Asynchronmotor: Anzeige Istdrehmoment/Istkraft**
  Für Asynchronmotoren ohne Motorencoder wurde die Anzeige des Istdrehmoments/der Istkraft des Motors korrigiert (Steuerart: B20 = 0: ASM - U/f-Steuerung; Anzeige: E90).
- **Brems-Chopper: Anzeige Bremsenergie, Bremswiderstand**
  Die Bremsenergie und der Schleppzeiger für das thermische i2t-Modell des Bremswiderstands werden jetzt auch bei reduzierter Ein- und Ausschaltschwelle des Brems-Choppers korrekt berechnet (Bremsenergie: E38; Schleppzeiger: E41; Schwelle Brems-Chopper: A24).
- **Referenzverlust: batteriegepufferter Encoder**
  Wenn es bei induktiven Encodern EnDat 2.2 digital mit batteriegepufferter Multiturn-Stufe durch einen Spannungsausfall zum Referenzverlust kommt, kann die Referenz jetzt nach dem ersten Neustart des Antriebsreglers erneut gesetzt werden.
- **Variable Parameterliste: Scrollen**
  Wenn man mit den Pfeiltasten der Tastatur nach oben bzw. unten außerhalb des sichtbaren Bereichs blättert, scrollt nun auch die Ansicht in der variablen Parameterliste mit.
- **Assistent Störungsspeicher**
  Auf dem Assistenten für die Anzeige des Störungsspeichers wurde eine Spalte ergänzt, die die lokalen Zeit am Standort der DriveControlSuite zum Zeitpunkt des Ereignisses anzeigt (Assistent: Störungsspeicher).
- **Assistenten: PLL-Zustand**
  Auf den Assistenten visualisiert jetzt eine einzelne LED PLL Zustand die Information, ob die PLL eingerastet ist oder nicht (Assistenten: Diagnose, Synchronisation PLL).
- **Assistenten: Zusatzfunktion feldbusgesteuerter Ausgang**
  Die Parameter und Assistenten der Zusatzfunktion feldbusgesteuerter Ausgang werden nur noch eingeblendet, wenn der projektierte Antriebsregler über analoge Ausgänge verfügt.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.7-A SP1

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Bremsenansteuerung**
  SC6, SI6: Für Antriebsregler ab Hardware-Version > 100 wurde die Firmware hinsichtlich der Bremsenansteuerung bei aktiver Bremsenüberwachung optimiert (Parameter: R01[1] > 100): Wenn die 24 V_{DC}-Versorgung der Bremse extern eingeschaltet wird, bleibt der Bremsenstatus für die Einschaltverzögerungszeit von 1 s jetzt korrekt im Zustand eingefallen. Bei eingefallener Bremse kann die 24 V_{DC}-Versorgung der Bremse nun extern ein- oder ausgeschaltet werden, ohne dass Ereignis 49: Bremse ausgelöst wird (Überwachung: F105; Status: F08, F09).
- **DriveControlSuite aktualisieren**
  Die Auswahl Beim Start der DS6 nach Aktualisierungen suchen wird beim Schließen des Fensters jetzt gespeichert (Menü Hilfe zur DS6 > Nach Aktualisierungen suchen).
- **Scope: Anzeige negativer Ganzzahlwerte**
  Die Anzeige negativer Ganzzahlwerte in der Kanalliste im Scope wurde korrigiert.

DriveControlSuite V 6.7-A SP2

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Asynchronmotor: Massenträgheitsmoment**
  Bei Asynchronmotoren mit sensorloser Vektorregelung 2.0 wird der Modus für die Bestimmung des Massenträgheitsmoments im gesteuerten Bereich jetzt korrekt verwendet (Steuerart: B20 = 4: ASM - Sensorlose Vektorregelung 2.0; Modus: C124).
- **Analoge Eingänge**
  SB6, SD6: Beim Übertragen der Konfiguration an den Antriebsregler kommt es nicht mehr zum Überschreiben des Nullpunkts für den analogen Eingang AI1 durch dessen Betriebsart (Nullpunkt: F110; Betriebsart: F116).

DriveControlSuite V 6.7-A SP3

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Asynchronmotor: sensorlose Vektorregelung 2.0**
  Die sensorlose Vektorregelung für Asynchronmotoren wurde überarbeitet (Steuerart: B20 = 4: ASM - Sensorlose Vektorregelung 2.0).
- **Sicherheitsmodul SE6**
  SD6: Der Handshake zwischen Antriebsregler und Sicherheitsmodul SE6 beim Geräteanlauf wurde optimiert.

DriveControlSuite V 6.7-A SP4

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Bremsenansteuerung**
  SB6, SC6, SI6: Die Bremsenansteuerung nach Einschalten der Versorgungsspannung bei aktiver Bremsenüberwachung wurde optimiert (Überwachung: F105 = 1: Aktiv).

DriveControlSuite V 6.7-A SP5

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Bremsenansteuerung**
  SB6, SC6, SI6: Es gab eine Korrektur der Bremsenansteuerung beim indirekten Anschluss der Bremse über einen Leistungsschütz bei aktiver Bremsenüberwachung (Überwachung: F105 = 2: Aktiv im eingefallenen Zustand).

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.7-A SP6

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Service-Kommunikation**
  SC6, SI6: Die Firmware V 6.7-A SP6-PN enthält eine Korrektur für die Service-Kommunikation zwischen Steuerung und Antriebsreglern mit Produktionsnummern ≥ 9500000 für PROFINET, die für EtherCAT und EtherNet/IP bereits in der Firmware V 6.7-D SP1 enthalten ist (Typenschild: S/N; Parameter: E52[2]).

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.6-B

Mit diesem Release erwarten Sie neben neuen Möglichkeiten für die Konfiguration von **Predictive Maintenance** vor allem viele kleinere und größere Optimierungen rund um die DriveControlSuite.

- **Predictive Maintenance**
  Predictive Maintenance eröffnet Ihnen neue Möglichkeiten für die konkretere Konfiguration Ihres individuellen Anwendungsfalls.
  - **Getriebeauswahl: Motoren, Ritzel, Zahnstangen**
    Für die manuelle Konfiguration von Predictive Maintenance stehen Ihnen in der lokalen PRM-Datenbank jetzt zusätzlich zu reinen Getrieben auch Kombinationen aus Getrieben mit Motoren sowie Ritzeln zur Verfügung.
  - **Getriebeauswahl: Sondergetriebe**
    Predictive Maintenance ist jetzt auch für Ihre Getriebe in Sonderausführung verfügbar: Der STÖBER System Support (systemsupport@stoeber.de) stellt Ihnen auf Anfrage gern eine PRM-Datenbank (*.pmd) für Ihre Sondergetriebemotoren zur Verfügung. Über die neue Schaltfläche im Assistenten können Sie auf die PRM-Datenbank zugreifen und Predictive Maintenance für Ihr Sondergetriebe konfigurieren (Assistent: Predictive Maintenance; Schaltfläche: ).
  - **Last-Matrix**
    Zum einfacheren Verständnis wurden die Schaltflächen zum Senden und Exportieren der Last-Matrix überarbeitet. Außerdem wird das erfolgreiche Senden sowie Exportieren der Last-Matrix jetzt in Form einer Meldung und eines Eintrags im Fenster Meldungen bestätigt, der beim Export der Last-Matrix das Zielverzeichnis anzeigt. Bei der Berechnung der Last-Matrix wird jetzt auch bei negativer Polarität des Achsmodells ein positives Referenzdrehmoment verwendet (Polarität: I03).

Weitere Neuerungen

- **DriveControlSuite aktualisieren**
  Auch ohne Administratorrechte können Sie jetzt über die Menüleiste nach Aktualisierungen für die DriveControlSuite suchen (Menü Hilfe zur DS6 > Nach Aktualisierungen suchen). Das neue Fenster Nach Aktualisierungen suchen zeigt Ihnen die aktuellste zum Download verfügbare Version samt zugehöriger Release Notes an und ermöglicht Ihnen das Herunterladen der Setup-Datei. Nach Belieben können Sie jetzt auch beim Start der DS6 automatisch nach Aktualisierungen zu suchen.
- **Konfiguration speichern**
  SC6, SI6: Wenn beim Speichern der Konfiguration die Versorgungsspannung des Steuerteils unterbrochen wird, startet der Antriebsregler beim nächsten Einschalten nicht mehr ohne lauffähige Konfiguration, sondern geht beim Wiedereinschalten in Störung, bis das Speichern vollständig abgeschlossen werden konnte (Störung: 40: Ungültige Daten; Ursache: 9: A00 abgebrochen - Datenverlust).
- **Störungsspeicher**
  Für die Ereignisse im Störungsspeicher wird jetzt zusätzlich zur Betriebszeit des Antriebsreglers auch die UTC-Zeit zum Zeitpunkt des Ereignisses erfasst. Zur einfacheren Lesbarkeit wird die UTC-Zeit in die lokale Zeit am Standort der DriveControlSuite umgerechnet (die von der Zeitzone des Antriebsreglers abweichen kann, in der das Ereignis protokolliert wurde).
- **SD-Karte**
  SC6, SI6: Ab Zugriffslevel 3 kann jetzt via Fernzugriff geprüft werden, ob im Antriebsregler eine SD-Karte vorhanden ist – beispielsweise für Predictive Maintenance oder im Service-Fall (Parameter: E68, Bit 4).
- **Zusatzfunktion Komparatoren**
  In Applikationen vom Typ Drive Based prüfen die Assistenten der Zusatzfunktionen Komparator INT8, INT16, IN32 und REAL32 jetzt die Eingaben und geben visuelles Feedback bei unpassenden Datentypen.

11/2026 | ID 443239

- **Zusatzfunktion Phasing**
  In Applikationen vom Typ Drive Based Synchronous wurde die Zusatzfunktion Phasing auf dem Assistenten ergänzt (Assistent: Zusatzfunktionen). Assistent Phasing wurde um die Parameter zur Parametrierung der Zusatzursache für den Schnellhalt des Phasings ergänzt (Parameter: G76, G216).
- **DBCW: Reibmoment in %**
  In Applikationen vom Typ Drive Based Center Winder werden für höheren Komfort bei der Parametrierung die Reibmomente für die Kompensation der statischen sowie dynamischen Reibung der Achse jetzt nicht mehr in Nm angegeben, sondern in % (Reibmomente: L110, L120; Bezugswert: C09). Wenn Sie die Projektierung aktualisieren, müssen folglich die Reibmomente entsprechend aktualisiert werden.

Optimierungen

- **Steuerteil: Strommessung**
  SD6: Für die neueren Steuerteile gab es Optimierungen, um dem irrtümlichen Auslösen einer Störung entgegenzuwirken, die bei ausgeschaltetem Leistungsteil unter spezifischen Bedingungen aufgetreten ist (Störung: 34: Hardware-Defekt; Ursache: 7: Strommessung).
- **Parameterwerte importieren**
  Der Import von Parameterwerten ist jetzt auch bei sehr großen externen Projektdateien möglich. Außerdem wurden die Ladezeiten für den mehrfachen Import von Parameterwerten aus derselben externen Projektdatei optimiert.
- **PROFINET: Gerätename, Prozessdatenübertragung**
  Die Prüfregeln für den Gerätenamen des Antriebsreglers wurden entsprechend der PROFINET-Namenskonventionen erweitert (Parameter: A273). Für Antriebsregler der Baureihe SD6 wurde außerdem die Prüfung der maximal erlaubten Datenlänge für die Prozessdatenübertragung von 48 Byte auf 72 Byte korrigiert (Assistenten: Empfangs-Prozessdaten RxPZD, Sende-Prozessdaten TxPZD).
- **PROFIdrive: Überstrom**
  SC6, SI6: Das Steuerteil des Antriebsreglers wurde optimiert, um Ereignis 33: Überstrom in Folge eines fehlenden neuen Sollwerts von der Steuerung entgegenzuwirken.
- **EtherCAT**
  Im Bereich EtherCAT gab es zahlreichere kleinere Optimierungen an den Funktionen sowie Assistenten.
  - **EoE: zusätzliche IP-Adressen**
    Der Verbindungsaufbau über das Hinzufügen zusätzlicher IP-Adressen mithilfe der Option Adressbereich ist jetzt auch innerhalb von EoE-Netzwerken möglich (Fenster Direktverbindung > Kontextmenü Zusätzliche IP-Adressen).
  - **ESI-Datei**
    Die Prozesse für das Erstellen sowie Bearbeiten der ESI-Datei wurden beschleunigt. Beim Erstellen der ESI-Datei gibt es jetzt einen Eintrag im Fenster Meldungen mit dem Zielverzeichnis der ESI-Datei. Außerdem gab es Anpassungen an der Berechnung der CRC durch den Assistenten EtherCAT: Zum einen wird beim erstmaligen Erstellen einer ESI-Datei kein überflüssiges Custom-Modul mehr für Antriebsregler mit Standard-Mappping angelegt und zum anderen funktioniert beim Anlegen neuer Antriebsregler in TwinCAT die automatische Zuordnung der Module jetzt auch bei anwenderdefiniertem Prozessdaten-Mapping.
  - **Prozessdaten: Adressbereich**
    Die Assistenten Empfangs-Prozessdaten RxPDO und Sende-Prozessdaten TxPDO prüfen jetzt beim Änderungen am Standard-Mapping, ob Parameter dem zulässigen Adressbereich für herstellerspezifische Kommunikationsobjekte entsprechen, d. h. ob die Zeile des Parameters kleiner als 512 ist (z. B. B511, C511 etc.).
- **DBCW: Standard-Mapping**
  Durch die Einschränkung der Parameter auf auf den zulässigen Adressbereich für herstellerspezifische Kommunikationsobjekte bei EtherCAT hat sich das Standard-Mapping der Applikation Drive Based Center Winder geändert, da die Parameter für die Material-Istgeschwindigkeit auf niedrigere Koordinaten gelegt wurden (Parameter: L650 – L656 → L450 – L456).
- **Skriptmodus: saveValues**
  Beim Skriptmodus wird für das Kommando setOffline jetzt das Attribut saveValues ausgewertet.

11/2026 | ID 443239

- **Rückdokumentationen**
  Die Auswahlen für Parameter wurden für Rückdokumentationen ausgegraut und können nicht mehr über das Scrollrad der Maus geändert werden.
- **Assistenten**
  Die Assistenten wurden im Allgemeinen an einigen Stellen für Sie optimiert.
  - **Statusanzeige**
    SE6: Assistent Statusanzeige zeigt jetzt an, wenn eine Sicherheitsfunktion aktiv ist und verlinkt auf Assistent Beobachtung: Sicherheitsfunktion. Ausgenommen von der Neuerung ist die Sicherheitsfunktion STO, die weiterhin direkt auf Assistent Statusanzeige angezeigt wird (Parameter: E49, Bit 4).
  - **Verwendete Eingänge, Ausgänge**
    Es gab Korrekturen für die Anzeige der verwendeten Eingänge und Ausgänge (Assistent: Verwendete Eingänge, Ausgänge).
  - **Typenschilddaten**
    Assistent Typenschilddaten zeigt jetzt nur noch vorhandene Daten aus dem elektronischen Typenschild an und hebt Abweichungen zwischen Typenschilddaten und wirksamen Daten durch das Ungleich-Zeichen (≠) deutlicher hervor.
  - **One Cable Solution**
    Passend zur verwendeten One Cable Solution wird jetzt der Assistent EnDat: Informationen oder HIPERFACE DSL: Informationen angezeigt.
  - **Motor einmessen, Bremse einmessen**
    Assistent Motor einmessen wurde um die Streuziffer und den Sättigungskoeffizient der Magnetisierung ergänzt und Assistent Bremse einmessen um die zulässige Richtung sowie das Stillstandsfenster für den Bremsentest (Parameter: B54, B55; B306, B307).
  - **Referenz wiederherstellen, MC_MoveVelocity**
    Auf den Assistenten Digitale Signale Applikation: Quelle und Applikation: Steuer-/Statuswort können jetzt die Quellen für den Modus von MC_MoveVelocity sowie für das Wiederherstellen der Referenz parametriert werden (Parameter: I113, I130).

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.6-A

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.5-L

Dieses Release hält viele Neuerungen für **Predictive Maintenance** rund um die Last-Matrix, den Lebensleistungsindikator sowie die verfügbaren Getriebetypen für Sie bereit. In Applikationen vom Typ Drive Based eröffnen Ihnen die **Zusatzfunktionen** neue Möglichkeiten und in Applikationen vom Typ **PROFIdrive** erhöht ein neuer Assistent den Komfort für die Inbetriebnahme.

- **Predictive Maintenance**
  Die nachfolgenden Neuerungen erwarten Sie für Predictive Maintenance. Informationen zu Predictive Maintenance finden Sie wie üblich im Handbuch des jeweiligen Antriebsreglers und ab sofort auch in der Online-Hilfe DS6.
  - **Lebensleistungsindikator**
    Bei der Berechnung des Lebensleistungsindikators werden jetzt zum einen die Getriebeübersetzung sowie Überschreitungen von 90 % des maximalen Not-Halt-Moments M_{2NOT} berücksichtigt, zum anderen wird nun das zum Berechnungszeitpunkt schwächste Lager als Referenz herangezogen (Parameter: R120 – R122).
  - **Maximale Lebensdauer**
    Ab einer Betriebszeit des Getriebemotors von 100000 h empfiehlt Predictive Maintenance jetzt den Getriebemotortausch (Betriebszeit: R123). Die maximale Lebensdauer ist ein eigenständiger Indikator und wird bei der Berechnung des Lebensleistungsindikators nicht berücksichtigt.
  - **Last-Matrix**
    Die Funktionen der Last-Matrix haben nun einen eigenen Assistenten (Assistent: Last-Matrix). Beim Senden der Last-Matrix können Sie jetzt eine Vorschau der Daten einsehen, Kontaktinformationen hinterlegen (Name, Firma, E-Mail) und über ein Freitextfeld zusätzliche Informationen oder Rückfragen mitsenden. Wenn keine Online-Verbindung zwischen DriveControlSuite und Antriebsregler besteht oder wenn das Projekt eine Rückdokumentation für den betreffenden Antriebsregler enthält, sind die Schaltflächen zum Senden bzw. Exportieren der Last-Matrix jetzt inaktiv. Der CSV-Export der Last-Matrix wurde für die Weiterverarbeitung mit Tabellenkalkulationsprogrammen optimiert und erfolgt nun mit sprachabhängigem Separator.
  - **Last-Matrix 3D**
    Ein neuer Assistent visualisiert jetzt für Sie die Daten der Last-Matrix in Form eines 3D-Modells, das Sie frei drehen und skalieren können (Assistent: Last-Matrix 3D).
  - **Getriebeauswahl**
    Predictive Maintenance unterstützt jetzt auch typenrein-mehrstufige Getriebe und steht somit für eine Vielzahl von Getriebetypen zur Verfügung, beispielsweise C, F, K, KL, S, P, PH, PHQ und PE. Schaltgetriebe, kombinierte Getriebe und Getriebe der Typen KS und KX werden aktuell noch nicht unterstützt. Außerdem enthält die Tabelle für die Getriebeauswahl in den Spalten Lagerausführung, Wellenausführung und Getriebe-Option jetzt auch die Beschreibung für den Code aus der Typenbezeichnung.
  - **Datenbank-ID**
    Sie können die Datenbank-ID für die eindeutige Identifikation des Getriebemotors jetzt auch bei der manuellen Konfiguration von Predictive Maintenance parametrieren (Parameter: R119).
- **Zusatzfunktionen**
  Der Assistent Zusatzfunktionen wurde in allen Applikationen überarbeitet und hält die nachfolgenden Neuerungen für Sie bereit.
  - **Zusatzfunktion Zähler**
    Applikationen Drive Based: Die neue Zusatzfunktion Zähler stellt Ihnen bis zu 4 voneinander unabhängige Zähler zur Verfügung, mit denen Sie kleinere Automatisierungsaufgaben direkt im Antriebsregler realisieren können, wie z. B. die direkte oder indirekte Ansteuerung der digitalen Ausgänge (Parameter: N40 – N47; Assistent: Zähler).
  - **Zusatzfunktion Motorpotentiometer**
    Applikationen Drive Based: Die Zusatzfunktion Motorpotentiometer wurde um 2 neue Einstellmöglichkeiten erweitert, bei denen mit Freigabe-Aus die Initialisierung ausgelöst wird (Parameter: G368; Auswahlen: 4, 5). Außerdem wurde die Übersichtlichkeit des zugehörigen Assistenten optimiert (Assistent: Motorpotentiometer).

11/2026 | ID 443239

- **Zusatzfunktion Komparatoren**
  Applikationen Drive Based: Zusätzlich zu den Komparatoren INT32 und REAL32 gibt es jetzt auch Komparatoren für die Datentypen INT8 und INT16 samt zugehöriger Assistenten (Parameter: C134 – C149; Assistenten: Komparatoren INT8, Komparatoren INT16).
- **Zusatzfunktion feldbusgesteuerter analoger Ausgang**
  Applikationen CiA 402, Drive Based: Die Zusatzfunktion für die Ansteuerung der analogen Ausgänge via Feldbus kann jetzt komfortabel über eigene Assistenen parametriert werden, z. B. für die indirekte Ansteuerung eines Aktuators am analogen Ausgang (Assistenten: Feldbusgesteuerter analoger Ausgang 1, Feldbusgesteuerter analoger Ausgang 2). Die Zusatzfunktion ist bei Feldbuskommunikation via EtherCAT, PROFINET und jetzt auch für CANopen verfügbar.
- **Zusatzfunktion erweitertes Nockenschaltwerk**
  Applikationen Drive Based: Das erweiterte Nockenschaltwerk ist jetzt auch für Antriebsregler der Baureihen SC6 und SI6 verfügbar, da seit der DS6 V 6.5-K und zugehöriger Firmware die Bremsenanschlüsse X2A bzw. X2B als digitale Ausgänge verwendet werden können, wenn keine Bremse angeschlossen ist (Voraussetzung: F00 = 0: Inaktiv).

- **PROFIdrive: Antriebsdaten**
  Applikationen PROFIdrive: Ein neuer Assistent erleichtert Ihnen die Inbetriebnahme mit einer Übersicht über die Antriebsdaten (Bezugsdrehmoment, Bezugsdrehzahl, maximale Drehzahl), die unverändert ins TIA Portal übernommen werden müssen (Assistent: Antriebsdaten).

Weitere Neuerungen

- **Grafische Programmierung**
  Die nachfolgenden Neuerungen erwarten Sie in der grafischen Programmierung.
  - **Programmübersicht**
    Über die Funktionsleiste können Sie jetzt ein Übersichtsfenster einblenden, das alle Bausteine auf der aktuellen Ebene anzeigt und den aktuell sichtbaren Ausschnitt der Zeichenfläche durch ein Rechteck hervorhebt. Mithilfe der Programmübersicht können Sie über die Zeichenfläche navigieren, indem Sie das Rechteck für den sichtbaren Ausschnitt mit dem Mauszeiger verschieben. Sie können die Programmübersicht skalieren, indem Sie mit dem Mauszeiger den Rand des Fensters größer oder kleiner ziehen.
  - **Parameterbeschreibung**
    Wenn Sie mit Parameterbausteinen eigene Parameter erstellen, können Sie für diese jetzt Parameterbeschreibungen anlegen (Fenster Eigenschaften, Register Beschreibung). Die Parameterbeschreibung wird Ihnen sowohl in der Parameterliste im unteren Randbereich angezeigt als auch im Grafikeditor als Tooltip, wenn Sie mit dem Mauszeiger auf dem Parameterbaustein verweilen.
  - **Signaleigenschaften**
    Die Eigenschaften von Signalen (Signalname, Initialwert, Remanenz) werden durch Symbole an der Signallinie hervorgehoben und lassen sich anhand von Tooltips jetzt einfacher unterscheiden.
  - **Baustein in Grafikeditor anzeigen**
    Im Register Suche, Bereich Ergebnis > Strukturansicht können Sie jetzt via Doppelklick einen Treffer im Grafikeditor anzeigen.

- **Bedientaste S1**
  SC6, SI6: Ab Hardware-Version ≥ 50 gibt es auf der Geräteoberseite die Bedientaste S1 (Typenschild: HW ≥ 50; Parameter: E52[1] ≥ 50). Ab Firmware-Version V 6.5-L können Sie mit der Bedientaste S1 Aktionen durchführen wie die Konfiguration nichtflüchtig zu speichern, den Lüfter vorrübergehend zu deaktivieren oder Störungen zu quittieren. Außerdem können Sie mit der Bedientaste S1 die IP-Adresse des Antriebsreglers zurücksetzen, indem Sie diese beim Einschalten so lange gedrückt halten, bis beide Leuchtdioden zum ersten Mal aus sind (ca. 3 Sekunden).

11/2026 | ID 443239

- **Scope: freie Kanalskalierung**
  Sie können jetzt sowohl den Kanal (y-Achse) als auch die Zeitachse (x-Achse) im Aufnahmeneditor frei skalieren, indem Sie den gewünschten Skalierungsfaktor direkt in das jeweilige Feld eingeben und ggf. für die Zeitachse die gewünschte Einheit definieren (ns, µs/us, ms, s). Die freie Kanalskalierung schafft bessere Vergleichbarkeit von Kanälen bzw. Parametern mit unterschiedlichen Skalierungen, z. B. für den Vergleich von Soll- und Istwerten.
- **Aktion Wake & Shake**
  Für die Kommutierungsfindung via Wake & Shake bei Verwendung von Inkrementalencodern in Kombination mit einer Bremse gibt es jetzt eine eigene Aktion (Parameter: B50).
- **Referenzerhalt bei Gerätetausch**
  SC6, SI6: Die Referenz der Achse bleibt jetzt beim Gerätetausch erhalten, wenn Sie folgendermaßen vorgehen: Speichern Sie bei referenzierter Achse die Konfiguration des Antriebsreglers auf der SD-Karte. Tauschen Sie den Antriebsregler aus und starten Sie den neuen Antriebsregler bei gesteckter SD-Karte. Speichern Sie die Konfiguration auf dem neuen Antriebsregler, entfernen Sie die SD-Karte und starten den Antriebsregler im Anschluss neu. Nach dem Gerätetausch und Neustart bleibt die Achse referenziert.
- **Bremsenansteuerung, Lüft-Override**
  Sie können jetzt die Quelle für den Lüft-Override der Bremse über den neuen Parameter F06 wählen und die externe Bremsenansteuerung durch eine Steuerung erfolgt jetzt über den neuen Parameter F101. Für Antriebsregler der Baureihen SC6 und SI6 wurden entsprechend der Baureihe SD6 Parameter F92 durch F108 und F97 durch F07 ersetzt. Parameter F07 dient jetzt bei allen Baureihen als Schnittstelle zur Firmware.
- **Brems-Chopper: Einschaltschwelle**
  SC6, SI6: Wie bei Antriebsreglern der Baureihe SD6 kann die Einschaltschwelle des Brems-Choppers jetzt bei Bedarf auch bei den Baureihen SC6 und SI6 von unserem System-Support für Sie eingestellt werden, z. B. wenn Sie einen Linearmotor mit einphasiger Einspeisung und schwacher Isolation verwenden (Parameter: A24).
- **Synchronbetrieb überwachen**
  SC6, SI6: In Applikationen des Typs Drive Based Synchronous ist die Überwachung des Synchronbetriebs jetzt auch für Doppelachsregler möglich, Informationen zur Parametrierung finden Sie ab Version 03 im zugehörigen Handbuch.
- **EtherCAT: ESI-Datei**
  Wenn Sie aus der DriveControlSuite eine neue ESI-Datei erzeugen, enthält diese jetzt einen Kommentar mit der DriveControlSuite-Version, mit der die ESI-Datei ursprünglich erstellt wurde. Außerdem wurde das Objektverzeichnis um das Kommunikationsobjekt Torque slope nach CiA 402 erweitert und die ESI-Datei entsprechend aktualisiert (Parameter: A561).
- **Geschwindigkeitsvorsteuerung**
  Für speziellere Anwendungsfälle wurde der obere Grenzwert für die Geschwindigkeitsvorsteuerung des Positionsreglers auf 250 % erhöht (Parameter: I25).

Optimierungen

- **Störungsspeicher**
  Für höhere Genauigkeit und bessere Nachvollziehbarkeit wurden der zeitliche Abstand zwischen dem Auslösen einer Störung und dem Erfassen der Anzeigewerte für den Störungsspeicher minimiert und das Verhalten bei nahezu zeitgleich auftretenden Störungen wurde optimiert (z. B. für 33: Überstrom und 31: Kurz-/Erdschluss).
- **Maximale Schnellhaltdauer**
  Die maximale Schnellhaltdauer wird jetzt nur noch bei Freigabe-Aus berücksichtigt, nicht mehr bei einem SS1 oder SS2 (Parameter: A39).
- **Steuertafel Motion**
  Die Default-Werte der Steuertafel Motion wurden an die Default-Werte der Steuertafel Tippen angeglichen (Parameter: K404, K405, K406, K407).

11/2026 | ID 443239

- **Parameterprüfung, Meldungen**
  Die Einträge im Fenster Parameterprüfung haben jetzt eine eigene Spalte Level, analog zu den Einträgen im Fenster Meldungen. Die Einträge im Fenster Meldungen können jetzt über neue Kontextmenüs nach Level gefiltert werden, analog zu den Einträgen im Fenster Parameterprüfung.
- **PROFIdrive: Begrenzung Drehmoment/Kraft**
  In Applikationen des Typs PROFIdrive mit Siemens Telegramm 105 und Siemens Zusatztelegramm 750 gab es Optimierungen für die Begrenzung des Solldrehmoments/der Sollkraft, zum einen im Kontext der Momentenreduzierung (MOMRED), zum anderen bei Verwendung des Bausteins TorqueRange im TIA Portal mit Grenzwerten > 200 %.
- **CiA 402: Velocity mode (vl)**
  In Applikationen des Typs CiA 402 wird in der Betriebsart Velocity mode (vl) jetzt die Polarität des Achsmodells berücksichtigt und Sie können die Sollgeschwindigkeit jetzt durch die maximal zulässige Geschwindigkeit begrenzen (Parameter: I03, I10).
- **CiA 402: Referenzierung**
  In Applikationen des Typs CiA 402 gab es Optimierungen für den Wechsel von der Betriebsart Homing mode zurück zur Betriebsart Cyclic synchronous position mode (csp) (Referenziermethode: A586 = 35, 37).
- **Übersicht verwendete Eingänge, Ausgänge**
  Es gab kleinere Optimierungen für die Übersicht der verwendeten Anschlüsse des Antriebsreglers (Assistent: Klemmen > Verwendete Eingänge, Ausgänge).
- **Sicherheitskonfiguration: CRC**
  Die Prüfsumme der Sicherheitskonfiguration können Sie jetzt auch auf dem Assistenten einsehen, beispielsweise für den Gerätetausch (Parameter: S09[2]; Assistent: Beobachtung: Sicherheitsfunktion).
- **Security-Logger**
  SC6, SI6: Da beim Aktualisieren der Firmware mithilfe einer SD-Karte nicht nachvollzogen werden kann, wer das Firmware-Update tatsächlich durchgeführt hat, werden in diesem Fall jetzt weder der Name des Anwenders, noch des PCs protokolliert.
- **Direktverbindung**
  SC6, SI6: Bei aktiver Firewall und fester IP-Adresse für den Netzwerkadapter bleiben Antriebsregler jetzt nach dem Herstellen einer Direktverbindung im Dialog Verbindung hinzufügen sichtbar, wenn für diese die IP-Adresse automatisch vergeben wird (Adressvergabe: A166 = 2: DHCP + DS6).
- **Scope: Langzeitaufnahmen**
  Die Messwertanzeige wurde für Langzeitaufnahmen optimiert.
- **Betriebsart Fahrsatz**
  In Applikationen des Typs Drive Based gab es Optimierungen in der Betriebsart Fahrsatz für die Auswertung von Execute-Signalen beim direkten Fahrsatzstart sowie beim Fahrsatzende-Schaltwerk.
- **Assistenten: Aktionen**
  Bei Assistenten für Aktionen wie Stromregler optimieren, Phasen testen, Wicklung testen etc. kommt es nach erfolgreicher Ausführung jetzt nicht mehr zu einem Timeout, wenn für den Motor eine Vielzahl von Parametern geschrieben werden müssen.
- **Assistenten: Sensitive Blockschaltbilder**
  Wenn Sie in Blockschaltbildern mit dem Mauszeiger über interaktive Elemente wie Links fahren, verändert sich der Mauszeiger jetzt optisch.
- **Virtueller Master: Schnellhalt**
  Um Ihnen die Parametrierung des Schnellhalts für den virtuellen Master zu vereinfachen, wurden in Applikationen des Typs Drive Based Synchronous zusätzliche Parameter auf den Assistenten ergänzt (Parameter: G56, G57; Assistent: Virtueller Master).

11/2026 | ID 443239

- **Begrenzung Iststrom**
  Für spezielle Anwendungsfälle kann zur Vermeidung von Ereignis 33: Überstrom jetzt der Iststrom begrenzt werden (Parameter: B712, B713). Die neuen Parameter sind im Standard nicht funktional implementiert, entsprechender Schreibzugriff auf die grafische Programmierung wird benötigt.
- **Temperatur Steuerteil**
  Die Anzeige für die Temperatur des Steuerteils wurde korrigiert (Parameter: E25[1]).
- **Prozessdaten-Mapping**
  SD6: Wenn Sie nachträglich die Gerätesteuerung und Applikation von Drive Based auf CiA 402 umprojektieren oder umgekehrt, werden Änderungen am Prozessdaten-Mapping jetzt zurückgesetzt und das Standard-Mapping der jeweiligen Applikation wird wiederhergestellt.
- **Grafische Programmierung**
  Die nachfolgenden Optimierungen erwarten Sie in der grafischen Programmierung.
  - **Parameter lesen**
    Für den smarten Baustein zum Lesen von Parametern wurde die Laufzeitreihenfolge für die Verwendung der Option Element als Eingang optimiert (Baustein: 300005).
  - **Datentypkonverter**
    Der smarte Baustein Datentypkonverter wurde durch neue Systembaustein-Versionen für die elegante und laufzeitarme Umwandlung von Datentypen optimiert, vor allem hinsichtlich der Konvertierung von DWORD zu REAL32 (Baustein: 300004).
  - **Parameterbausteine**
    Es gab kleinere Optimierungen für das Anlegen von anwenderdefinierten Parametern, beispielsweise wird jetzt per Default statt P00 die nächste freie Koordinate vorgeschlagen.
  - **Konstanter Wert**
    Über das Kontextmenü Mit Konstante belegen am Bausteineingang wird jetzt die aktuellste Version des Bausteins eingefügt (Baustein: 8000008).
  - **Analoger Eingang AI3**
    Der skalierte Wert des analogen Eingangs AI3 wird jetzt in Echtzeit gerechnet (Baustein: 100017).
  - **Standardbibliotheken**
    Einige Bausteine wurden von der Standardbibliothek Parameter in die thematisch passendere Standardbibliothek Applikationen verschoben.
  - **Bausteinhilfe DS6**
    Die Bausteinhilfe DS6 öffnet sich jetzt via [F1] auch für Bausteine ab Nummer 800000.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.5-K

Dieses Release eröffnet Ihnen neue Möglichkeiten für Ihre Applikationen vom Typ **PROFIdrive**: Neue Telegramme und Technologieobjekte stellen Ihnen Funktionen bereit wie z. B. Messtaster, Nocken, Dynamic Servo Control oder Momentenreduzierung. In Applikationen des Typs **CiA 402** können Sie jetzt die Betriebsart Velocity mode nutzen.

- **PROFIdrive: Telegramme, Technologieobjekte**
  SC6, SI6: Ab sofort stehen Ihnen für Applikationen vom Typ PROFIdrive das Technologieobjekt Messtaster sowie insgesamt 5 neue Telegramme zur Verfügung, die den Einsatz von Funktionen wie z. B. Dynamic Servo Control (DSC) oder Momentenreduzierung (MOMRED) ermöglichen. Im Zuge der neuen Funktionen wurden auch die Assistenten und Parameter entsprechend erweitert. Nähere Informationen zu den Neuerungen finden Sie im Bedienhandbuch PROFIdrive.
  - **Technologieobjekt: Messtaster**
    Mithilfe der Messtasterfunktion kann der Antriebsregler beim Signalwechsel eines Messeingangs, z. B. durch einen Endschalter, die aktuelle Istposition der Achse erfassen, zwischenspeichern und via PROFINET an die Steuerung übergeben (Assistent: Messtaster).
  - **Technologieobjekt: Nocken, Nockenspur**
    Die Technologieobjekte Nocken und Nockenspur sind jetzt für Telegramm 3, 5, 102 und 105 verfügbar, die Konfiguration erfolgt über die Steuerung. Nähere Informationen hierzu finden Sie im entsprechenden Siemens-Funktionshandbuch.
  - **Standardtelegramm 5: Dynamic Servo Control**
    Standardtelegramm 5 (Sollgeschwindigkeit 32 Bit mit 1 Positionsencoder und Dynamic Servo Control) ist für Applikationsklasse 4 verfügbar.
  - **Siemens Telegramm 102: Momentenreduzierung**
    Siemens Telegramm 102 (Sollgeschwindigkeit 32 Bit mit 1 Positionsencoder und Momentenreduzierung) ist für Applikationsklasse 1 und 4 verfügbar.
  - **Siemens Telegramm 105: MOMRED, DSC**
    Siemens Telegramm 105 (Sollgeschwindigkeit 32 Bit mit 1 Positionsencoder, Momentenreduzierung und Dynamic Servo Control) ist für Applikationsklasse 4 verfügbar.
  - **Siemens Zusatztelegramm 750**
    Siemens Zusatztelegramm 750 ist für alle Applikationsklassen verfügbar und bietet zusätzliche Prozessdaten für eine Drehmomentvorsteuerung über ein additives Drehmoment und für unterschiedliche Drehmomentgrenzen in positiver und negativer Richtung.
  - **STÖBER Zusatztelegramm 900**
    STÖBER Zusatztelegramm 900 ist für alle Applikationsklassen verfügbar und bietet zusätzliche Prozessdaten zur freien Belegung.
- **CiA 402: Betriebsart Velocity mode**
  In Applikationen des Typs CiA 402 steht Ihnen jetzt die Betriebsart Velocity mode inklusive neuem Assistenten und aktualisierter ESI-Dateien zur Verfügung. Nähere Informationen zur Betriebsart finden Sie im Bedienhandbuch CiA 402.

Weitere Neuerungen

- **Security-Logger**
  SC6, SI6: Der neu implementierte Security-Logger protokolliert für den Antriebsregler Ereignisse wie z. B. Firmware-Updates oder Änderungen an der Konfiguration. Die Ereignisse werden in einen Security-Log geschrieben, den Sie aus dem Antriebsregler in die DriveControlSuite auslesen können. Bereits ausgelesene Security-Logs können Sie sowohl online als auch offline in der DriveControlSuite einsehen, entweder im Fenster Online-Funktionen über die neue Schaltfläche  oder im Projektbaum über das neue Kontextmenü Security-Log.

11/2026 | ID 443239

- **Konfiguration senden: Werte speichern**
  Wenn Sie die Konfiguration von der DriveControlSuite an den Antriebsregler senden, öffnet sich das Fenster Werte speichern jetzt automatisch. Über die neue Option Fenster automatisch anzeigen (Konfiguration senden) im Fenster Werte speichern kann das Verhalten beliebig aktiviert/deaktiviert werden.
- **Direktverbindung (manuell): zusätzliche IP-Adressen**
  Sie können der Suche im lokalen Netzwerk zusätzliche IP-Adressen hinzufügen, wenn die DriveControlSuite die Antriebsregler aufgrund der Netzwerktopologie nicht automatisch findet. Die gefundenen Antriebsregler werden im Register Direktverbindung angezeigt und stehen zum Verbindungsaufbau zur Verfügung. Das Fenster Zusätzliche IP-Adressen erreichen Sie über das gleichnamige Kontextmenü im Dialog Verbindung hinzufügen, Register Direktverbindung.
- **Scope: Parameterbeschreibung**
  Wenn Sie den Wert eines Parameters aufzeichnen oder als Trigger-Quelle verwenden, können Sie in den Aufnahme-Einstellungen sowie Trigger-Einstellungen die zugehörige Parameterbeschreibung als Tooltip anzeigen (Schaltfläche: ).
- **Scope: Trigger-Maske**
  Sie können in den Trigger-Einstellungen die Anzeige der Option Maske bei Bedarf zwischen hexadezimaler und binärer Darstellung umschalten. Die Maske wird dem Datentyp bzw. der Datenbreite des gewählten Parameters entsprechend mit führenden Nullen angezeigt.
- **Predictive Maintenance: Planetengetriebe PE**
  Für die Konfiguration von Predictive Maintenance sind jetzt die Planetengetriebe PE der 2. Generation verfügbar.
- **Predictive Maintenance: Dateiname Last-Matrix**
  Sie können jetzt den Dateinamen der Last-Matrix für Predictive Maintenance auf dem Assistenten einsehen (Parameter: R106; Assistent: Predictive Maintenance).
- **EtherCAT: Station Alias**
  EtherCAT MainDevice (TwinCAT3): Über die Steuerung können Sie optional jedem Antriebsregler im EtherCAT-Netzwerk einen Station Alias zuweisen, der nichtflüchtig im Antriebsregler gespeichert wird, wodurch der Antriebsregler an jeden beliebigen freien Port innerhalb des Netzwerks angeschlossen und identifiziert werden kann (Parameter: A254). Nähere Informationen hierzu finden Sie im Bedienhandbuch EtherCAT.
- **Fahrsatzende-Schaltwerk: endlose Bewegungskommandos**
  Das Fahrsatzende-Schaltwerk wurde erweitert, sodass die Weiterschaltung auf den Folgefahrsatz jetzt auch für endlose Bewegungskommandos möglich ist: Sowohl bei endlichen als auch bei endlosen Bewegungskommandos ist das Fahrsatzende dann erreicht, wenn der Motion- Kern das zu fahrende Bewegungskommando erfolgreich beendet hat (Voraussetzung: I92 = 1: Aktiv).
- **Encodersimulation: 4096 Striche/U**
  Die Simulation an Encoderanschluss X120 ist jetzt in noch höherer Auflösung möglich (Parameter: H130 = 7: 4096 Striche/U).
- **Bremsenmanagement**
  SC6, SI6: In Vorbereitung auf die Einführung der erweiterten Sicherheitsfunktionen entfallen der Assistent Bremsenmanagement sowie die Parameter des funktionalen Bremsenmanagements (Parameter: B310, B311, E29, E177, Z772).
- **Bremsenanschluss als digitaler Ausgang**
  SC6, SI6: Der neue Assistent erleichtert die Parametrierung der Bremsenanschlüsse X2A bzw. X2B als digitaler Ausgang, wenn keine Bremse angeschlossen ist (Assistent: Klemmen > Bremsenanschluss als digitaler Ausgang).

Optimierungen

- **Schnellhalt bei Freigabe-Aus**
  Bei Freigabe-Aus kann jetzt auch für Applikationen des Typs CiA 402 und PROFIdrive ein Schnellhalt ausgeführt werden (Parameter: A44).

11/2026 | ID 443239

- **CiA 402: Betriebsart Profile torque mode**
  Für Applikationen des Typs CiA 402 mit der Betriebsart Profile torque mode gab es Optimierungen für die Berechnung des Aufbaus bzw. Abbaus von Drehmoment/Kraft. Die Änderung von Drehmoment/Kraft ist jetzt per Default maximal und die interne Berechnung erfolgt nun anhand des lastseitigen Bezugswerts für Drehmoment/Kraft (Parameter: A561, C09).
- **PROFINET: Zykluszeiten > 1 ms**
  Bei Feldbuskommunikation über PROFINET werden jetzt auch Zykluszeiten größer 1 ms korrekt unterstützt.
- **Sicherheitskonfiguration löschen**
  SD6: Beim Löschen der Sicherheitskonfiguration im Sicherheitsmodul SE6 wird die Prüfsumme jetzt umgehend nach erfolgreicher Aktion auf 0 gesetzt, ein Neustart des Antriebsreglers ist nicht mehr erforderlich (Aktion: S33; Prüfsumme: S09).
- **DBCW: Feldbusskalierung Materialgeschwindigkeit**
  Wenn Sie die Prozessdaten skaliert übertragen, können Sie in Applikationen des Typs Drive Based Center Winder jetzt die Anzahl der Dezimalstellen für die Materialgeschwindigkeit einheitlich definieren (Parameter: G66).
- **DBS: Referenz setzen**
  In Applikationen des Typs Drive Based Synchronous gab es Optimierunge für den Handshake zwischen Antriebsregler und Steuerung, wenn Sie die Referenz über das Steuerwort der Applikation setzen (Parameter: I210, Bit 11.).
- **Funktionsbausteine TwinCAT 3**
  EtherCAT MainDevice (TwinCAT 3): Nach dem Referenzieren wechselt Funktionsbaustein STOBER_MC_Home jetzt automatisch in die Betriebsart vor der Referenzfahrt zurück (Modes of operation: A541). Am Funktionsbaustein STOBER_Backup_Restore gab es kleinere Optimierungen hinsichtlich der Schnittstelle zu CiA 402 sowie des Auslesens der Produktionsnummer des Antriebsreglers. Nähere Informationen zu den Funktionsbausteinen für TwinCAT 3 finden Sie im neuen Handbuch TwinCAT 3 – Funktionsbausteine für Antriebsregler der 6. Generation.
- **SSI-Encoder: Fehlertoleranz**
  Für die Auswertung von SSI-Encodern an X120 wurde die Berechnung der Übertragungsdauer überarbeitet, um höhere Abfrageraten zu ermöglichen und so die Fehlertoleranz zu optimieren.
- **EtherCAT-Zeit**
  SD6: Die Systemzeit des EtherCAT-Netzwerks wird jetzt nicht mehr als hexadezimaler Wert, sondern im Format Datum und Uhrzeit angezeigt (Parameter: A285; Format: YYYY-MM-DD / HH:MM:SS).
- **Autostart: Motorsteuerung**
  Wenn die Autostart-Option für die Gerätezustandsmaschine Drive Based aktiv ist, bleibt der Antriebsregler jetzt im Zustand E48 = 0: Selbsttest, bis die Motorsteuerung initialisiert ist (Autostart: A34).

DriveControlSuite V 6.5-K SP1

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Projektierung aktualisieren**
  Wenn Sie bei bestehenden Projekten die Projektierung auf die Firmware V 6.5-K aktualisieren, werden die Parameterwerte jetzt korrekt übernommen.
- **Ereignis 47: Toleranzzeit**
  Für die Schutzfunktion von Ereignis 47: Überschreitung max. M/F wurde der untere Grenzwert von 1 s auf 0 s reduziert, sodass Sie jetzt beispielsweise für Scope-Aufnahmen sehr kurze Toleranzzeiten definieren können (Parameter: U21; Voraussetzung: U20 = 2: Warnung).

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.5-J

Ab diesem Release steht Ihnen die **Steuerart für Linearmotoren** jetzt auch für Antriebsregler SC6 und SI6 zur Verfügung. Außerdem wurde **Predictive Maintenance** um neue Funktionen erweitert und die Online-Hilfe DS6 hält zahlreiche neue Inhalte rund um das Thema **grafische Programmierung** für Sie bereit.

- **Steuerart für Linearmotoren**
  SC6, SI6: Über Assistent Motor können Sie jetzt die Steuerart für Linearmotoren wählen (Steuerart: B20 = 70: SLM - Vektorregelung). Nähere Informationen zur Kommutierungsfindung finden Sie im zugehörigen Handbuch des jeweiligen Antriebsreglers.
- **Predictive Maintenance**
  Die nachfolgenden Funktionen sind ab der DriveControlSuite V 6.5-J für Predictive Maintenance verfügbar.
  - **Getriebemotortausch: Daten zurücksetzen**
    Sie können jetzt den Lebensleistungsindikator sowie die Last-Matrix über den jeweiligen neuen Assistenten zurücksetzen (Parameter: R104, R105). Wenn z. B. ein Getriebemotor im STÖBER Service war oder kein elektronisches Typenschild hat und durch einen baugleichen Getriebemotor ersetzt wird, kann der Getriebemotortausch nicht anhand der Serialnummer erkannt werden, sodass die Daten nicht automatisch zurückgesetzt werden können.
  - **Getriebemotortausch: Anzeige**
    Die Empfehlung zum Getriebemotortausch wird jetzt zusätzlich zu Parameter R100 im Status-Byte der Gerätesteuerung angezeigt und löst Ereignis 91: PRM Getriebemotortausch aus (Status-Byte: E200[1], Bit 5).
  - **Last-Matrix: Dateiname**
    Der Dateiname der Last-Matrix wird Ihnen jetzt im neuen Parameter R106 angezeigt (Assistent: Predictive Maintenance).
- **Online-Hilfe DS6**
  Die Online-Hilfe DS6 wurde um zahlreiche neue Hilfethemen erweitert, hauptsächlich zum Thema grafische Programmierung.
  - **Grafische Programmierung**
    In der Online-Hilfe DS6 erfahren Sie jetzt, wie Sie die grafische Programmierung in der DriveControlSuite freischalten können. In der Hilfe finden Sie Beschreibungen zur Programmoberfläche der grafischen Programmierung, Anleitungen für hilfreiche Funktionen sowie Hintergrundwissen zu Themen wie Bausteinbibliotheken, Bausteinarten, Programmaufbau und Laufzeit.
  - **Skriptmodus: Return Codes**
    Der Aufruf eines Kommandoskripts liefert Return Codes, die beispielsweise auf einem Windows-PC mithilfe der Eingabeaufforderung ausgegeben werden können. In der Online-Hilfe DS6 finden Sie eine Übersicht über die Return Codes und ein Beispiel, wie Sie die Batch-Datei für die Ausgabe der Return Codes erweitern.

Weitere Neuerungen

- **DriveControlSuite: Freigabe für Windows 11**
  Die DriveControlSuite ist jetzt auch für das Betriebssystem Windows 11 (32 Bit, 64 Bit) freigegeben.
- **Grafische Programmierung: Baustein-Favoriten**
  Favorisieren Sie häufig genutzte Bausteine über die neue Spalte Favorit, die Ihnen ab sofort in den Registern Bibliothek und Suche zur Verfügung steht. Im neuen Register Baustein-Favoriten können Sie schnell auf Ihre favorisierten Bausteine zugreifen, diese in Ordnern verwalten oder exportieren.
- **Grafische Programmierung: Baustein ersetzen**
  Sie können jetzt auch smarte Bausteine via Drag-and-Drop ersetzen, z. B. durch eine aktuellere Bausteinversion oder ein logisches Und durch ein logisches Oder.

11/2026 | ID 443239

- **Elektronisches Typenschild: Umfang**
  Ab Firmware-Version V 6.5-J entfällt Parameter B28, sodass neben den Fertigungsdaten, Motor- und Bremsendaten auch ohne zusätzliche Parametrierung die Daten für Motoradapter, Getriebe und Getriebemotor ausgelesen werden können (Voraussetzung: B04 = 64: Aktiv). Daten, die das Achsmodell betreffen, werden weiterhin ausschließlich über Parameter B30 aus dem elektronischen Typenschild ausgelesen.
- **Projektierungsdialog: Achsen**
  Im Projektierungsdialog wird jetzt zwischen physikalischen und logischen Achsen unterschieden: Die Schaltflächen für physikalische Achsen sind mit Achse A und Achse B bezeichnet (SC6, SI6) und die Schaltflächen für logische Achsen mit Achse 1 – Achse 4 (SD6).
- **Bausteinhilfe DS6**
  Die Bausteinhilfe DS6 erreichen Sie jetzt auch über die Menüleiste (Menü Hilfe > Hilfe zu Bausteinen). Für den Fall, dass ein STÖBER Standardbaustein in der gewählten Bausteinversion nicht beschrieben sein sollte, öffnet sich die Bausteinhilfe mit einer Orientierungshilfe.
- **EtherCAT: Zeitstempel Frame Rx**
  Über den neuen Parameter A908 können Sie jetzt den Zeitpunkt einsehen, zu dem ein EtherCAT-Frame vom Antriebsregler empfangen wird.

Optimierungen

- **Predictive Maintenance: Last-Matrix übermitteln**
  Es gab allgemeine Optimierungen für ein reibungsloseres Übermitteln der Last-Matrix direkt aus der DriveControlSuite (Assistent: Predictive Maintenance).
- **Projektierung: Wechsel CiA 402 auf Drive Based**
  Der nachträgliche Wechsel von Gerätesteuerung und Applikation CiA 402 auf Drive Based wurde hinsichtlich der verfügbaren Parameter und Default-Werte optimiert.
- **Tippbetrieb: Fahrsatzverkettung unterbrechen**
  In Applikationen vom Typ Drive Based in der Betriebsart Fahrsatz kann die Fahrsatzverkettung jetzt durch den Tippbetrieb unterbrochen werden.
- **Tippbetrieb: Bewegungsrichtung wechseln**
  Das Wechseln der Bewegungsrichtung im Tippbetrieb via Tip+ und Tip- wurde für begrenzte Verfahrbereiche und Software-Endschalter optimiert.
- **Software-Endschalter: Positionsfenster**
  Das Positionsfenster der Achse gilt nun auch für Software-Endschalter, sodass die Achse beispielsweise im Tippbetrieb beliebig lang auf dem Software-Endschalter verweilen kann (Parameter: I22).
- **Software-Endschalter: Geräteanlauf**
  Beim Geräteanlauf kam es bei Achsen mit anwenderspezifischer Skalierung und Software-Endschaltern zu unerwünschtem Verhalten, das wir für Sie behoben haben.
- **Drive Based: Geschwindigkeitsvorgabe in Echtzeit**
  In Applikationen vom Typ Drive Based mit Betriebsart Geschwindigkeit, Drehmoment/Kraft werden jetzt die primäre und sekundäre Geschwindigkeitsvorgabe in Echtzeit geschrieben (Parameter: D40, D41).
- **PROFINET: Prozessdaten-Mapping**
  SD6: Die Quellparameter für den 3. Teil des Übertragungskanals für TxPZD im PROFINET-Netzwerk können wieder mit Zugriffslevel 2 bearbeitet werden (Parameter: A96).
- **Lokalbetrieb: Schnellhalt**
  SD6: Bei der Ansteuerung der Gerätesteuerung gelten jetzt auch für den Schnellhalt die folgenden Prioritäten: Höchste Priorität hat der Lokalbetrieb (Bedieneinheit SD6), zweithöchste Priorität hat die Steuertafel, niedrigste Priorität hat die Ansteuerung über Klemmen oder Feldbus (Steuerung).

11/2026 | ID 443239

- **Motortemperatursensor**
  Wenn als Quelle für den Motortemperatursensor fälschlicherweise eine One Cable Solution parametriert wurde, wird die Einstellung automatisch auf Klemme X2 korrigiert (Parameter: B35).
- **Übertemperaturschutz**
  SI6: Durch optimierte i^2t-Modelle ist der Antriebsregler jetzt noch zuverlässiger vor thermischer Überlastung geschützt.

DriveControlSuite V 6.5-J SP1

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

DriveControlSuite V 6.5-J SP2

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Asynchronmotor: Magnetisierung**
  Bei den Steuerarten für Asynchronmotoren folgt die Achse bei Freigabe-Ein einem Sollwert oder Bewegungskommando erst dann, wenn die Magnetisierung des Motors vollständig aufgebaut wurde.
- **Encoder EnDat 3: Motortemperatursensor**
  Wenn eine One Cable Solution mit getunneltem Motortemperatursensor als Quelle für die Motortemperatur dient, wird diese jetzt korrekt ausgewertet (Parameter: B35).

DriveControlSuite V 6.5-J SP3

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Steuerteil, Leistungsteil: Hardware-Versionen**
  SC6, SI6: Aufgrund neuer Hardware-Versionen für Steuerteil und Leistungsteil der Antriebsregler zur Vorbereitung der erweiterten Sicherheitsfunktionen wurde die Firmware für die Baureihen SC6 und SI6 optimiert (Ereignis 49: Bremse). Ab Hardware-Version 50 des Antriebsreglers benötigen Sie Firmware V 6.5-J SP3 oder aktueller (Typenschild: HW ≥ 050; Parameter: E52[1] ≥ 50).

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.5-H

Ab diesem Release können Sie mit der neuen Applikation **Drive Based Center Winder** Wickelanwendungen für den Zentralwickler realisieren. Zahlreiche weitere Neuerungen und Optimierungen in allen Bereichen der DriveControlSuite sorgen außerdem für größeren Komfort bei der Erstellung und Pflege Ihrer Projekte.

- **Applikation Drive Based Center Winder**
  Die Applikation Drive Based Center Winder ermöglicht Ihnen via Zugkraftsteuerung das Realisieren verschiedener Wickelanwendungen für den Zentralwickler, z. B. das Aufwickeln, Abwickeln oder Umwickeln von Materialien wie Kunststoff, Draht, Textilien oder Papier. Bei der Inbetriebnahme der Applikation unterstützt Sie das neue Handbuch Drive Based Center Winder.
  - **Betriebsarten: Kommando und Zentralwickler**
    Die Betriebsart Kommando stellt Ihnen einen an PLCopen angelehnten Standardsatz an Bewegungskommandos zur Verfügung, der um eigene Bewegungskommandos ergänzt wird, während die Betriebsart Zentralwickler auf das zum Wickeln wesentliche Bewegungskommando 30: MC_Winder reduziert ist.
  - **Neue Assistenten und Parameter**
    Für die Parametrierung des Zentralwicklers stehen Ihnen zahlreiche neue Parameter zur Verfügung, die für eine zielgerichtete Inbetriebnahme der Applikation auf den neuen Assistenten thematisch für Sie gruppiert sind (Parameter: L00 – L656; Assistenten: Applikation Drive Based Center Winder).
  - **Wickeldurchmesser: Rechner oder Sensor**
    Der Wickeldurchmesser wird für die Berechnung der Hauptsollwerte benötigt, um ein gleichmäßiges Wickelergebnis zu ermöglichen. Verwenden Sie entweder einen Sensor zum Messen des Wickeldurchmessers oder lassen Sie den Wickeldurchmesser vom Antriebsregler berechnen.

Weitere Neuerungen

- **Projektdatei wiederherstellen**
  Beim Speichern Ihres Projekts wird jetzt ein Backup der Projektdatei auf Ihrem PC gesichert. Sollte die Projektdatei fehlerhaft gespeichert werden, kann mithilfe der Backup-Datei das Projekt zum Zeitpunkt des letzten erfolgreichen Speicherns wiederhergestellt werden.
- **Projektbaum: Beschreibung als Tooltip**
  Im Projektierungsdialog können Sie für das Projekt, ein Modul, einen Antriebsregler oder eine einzelne Achsen im Feld Beschreibung hilfreiche Informationen hinterlegen. Durch ein neues Symbol können Sie im Projektbaum gleich erkennen, zu welchem Element eine Beschreibung hinterlegt wurden. Die Beschreibung können Sie sich als Tooltip anzeigen lassen, indem Sie mit dem Mauszeiger auf dem Symbol verweilen.
- **Projektbaum: Farbkennung Achse**
  Im Projektbaum können Sie jetzt nicht nur einzelnen Antriebsreglern, sondern einzelnen Achsen eine Farbkennung zuweisen und so auch bei Doppelachsreglern besser den Überblick behalten: Die Farbkennung wird Ihnen im Projektbaum und in den Assistenten, der Parameterliste, der variablen Parameterliste, der grafischen Programmierung sowie im Scope angezeigt (Kontextmenü: Farbkennung).
- **Assistenten: Parametereigenschaften**
  Auf den Assistenten werden Ihnen im unteren Randbereich zusätzlich zur Beschreibung eines Parameters jetzt auch seine Eigenschaften angezeigt, wie zuvor exklusiv in der Parameterliste.
- **Variable Parameterliste: Parameterbeschreibung**
  In der variablen Parameterliste gibt es eine neue Schaltfläche, über die Sie im unteren Randbereich des Fensters die Beschreibung sowie die Eigenschaften eines Parameters ein-/ausblenden können.
- **Parameterliste: Default-Werte**
  In der Parameterliste gibt es 2 neue Kontextmenüs zum Übernehmen oder Überschreiben des Default-Werts: Sie können den aktuellen Wert eines Parameters entweder mit dem Default-Wert überschreiben oder als neuen Default-Wert festlegen. Die Kontextmenüs stehen Ihnen für alle Parameter zur Verfügung, die auf dem Paramodul gespeichert werden.

11/2026 | ID 443239

- **Motorbibliotheken verwalten**
  Im Fenster Motorbibliotheken verwalten für anwenderdefinierte Motorbibliotheken können Sie jetzt Bibliotheken, Gruppen und Motoren löschen sowie Motoren in andere Gruppen oder Bibliotheken verschieben bzw. kopieren. Das Fenster Motorbibliotheken verwalten erreichen Sie in der Menüleiste über Menü Datei > Motorbibliotheken verwalten und jetzt auch über die Assistenten, wenn Sie bereits eine anwenderdefinierte Motorbibliothek angelegt haben (Assistent: Motor).
- **Grafische Programmierung: Bausteinbeschreibungen**
  Für die Bausteine der grafischen Programmierung können Sie sich jetzt die zugehörigen Beschreibungen anzeigen lassen: Wählen Sie den gewünschten Baustein entweder in der Bibliothek oder im Editor aus und öffnen Sie die zugehörige Bausteinbeschreibung über die Taste [F1] auf Ihrer Tastatur.
- **Grafische Programmierung: Prüfung (offline)**
  Sie können die grafische Programmierung jetzt auch offline prüfen, wenn z. B. aus räumlichen Gründen eine Verbindung zum Antriebsregler zu dem Zeitpunkt nicht möglich ist. Wenn Sie über Zugriffslevel 3 für die grafische Programmierung verfügen, finden Sie die neue Schaltfläche im Projektmenü neben der Schaltfläche Projektierung. Das Ergebnis der Prüfung wird Ihnen als Eintrag im Fenster Meldungen angezeigt.
- **Grafische Programmierung: Konstanter Wert**
  Baustein 8000008 Konstanter Wert hält ab Version 1 viele neue und hilfreiche Funktionen für Sie bereit.
  - **Konstanter Wert: Kommentare**
    Sie können Konstanten jetzt mit einzeiligen Kommentaren versehen und diese als Tooltip anzeigen, um sich den Überblick zu erleichtern.
  - **Konstanter Wert: Prozent-Skalierung**
    Sowohl Ganzzahlen als auch als Fließkommazahlen können Sie jetzt als Konstanten in Prozent angeben (Beispiel: 10 %, 2,5 %).
  - **Konstanter Wert: Ganzzahlen**
    Ergänzend zur dezimalen Schreibweise können Sie Konstanten jetzt auch in hexadezimaler oder binärer Schreibweise angeben, indem Sie das Postfix hex oder bin verwenden (Beispiel: 27 = 11011 bin = 1B hex).
  - **Konstanter Wert: Fließkommazahlen**
    Wenn Sie als Konstante eine Fließkommazahl anlegen, wird der eingegebene Wert geprüft und ggf. der Auflösung des Datentyps REAL32 entsprechend gerundet (Beispiel: 12,3456789 → 12,34568).
  - **Konstanter Wert: Auswahl**
    Über die Eigenschaften des Bausteins können Sie jetzt häufig genutzte Konstanten auswählen wie z. B. 1/60, π, √2 oder e.

Optimierungen

- **Scope: Aufnahmedauer & Aufnahmedetails**
  Für Scope und Multiachs-Scope gab es allgemeine Optimierungen für die Anzeige der verbleibenden Aufnahmedauer sowie für die Anzeige von Umlauten in den Aufnahmedetails.
- **Feldbusvariante ändern: Sicherheitsmodul**
  SC6, SI6: Beim Ändern der Feldbusvariante der Firmware wird jetzt überprüft, welches Sicherheitsmodul für den Antriebsregler projektiert wurde. Wenn das Sicherheitsmodul SU6 (STO und SS1 über PROFIsafe, erfordert PROFINET) oder SY6 (STO und SS1 über FSoE, erfordert EtherCAT) projektiert wurde, kann die Feldbusvariante nicht geändert werden.
- **DC-Sync optimieren: Zykluszeiten**
  SC6, SI6: Sie können die Synchronisierung der Teilnehmer in Ihrem EtherCAT-Netzwerk jetzt auch bei unterschiedlichen Zykluszeiten von Steuerung und Antriebsregler optimieren (Parameter: A287).
- **Assistent Referenzierung: Referenzierruck**
  Parameter I44 Referenzierruck wird jetzt auch im Assistenten angezeigt (Assistent: Referenzierung).

11/2026 | ID 443239

- **Assistent Motor: Wake & Shake**
  Parameter B33 Wake & Shake Dynamik für Synchron-Linearmotoren mit relativem Motorencoder und Kommutierung über Hall-Sensor wird jetzt auch im Assistenten angezeigt (Assistent: Motor).
- **Lean-Motor: Gewichtung der Regelungsbeiwerte**
  Um das Verhalten eines Asynchronmotors zu simulieren, können Sie für Ihren Lean-Motor mit sensorloser Vektorregelung eine Nachstellzeit T_i von 0 ms für den Geschwindigkeitsregler parametrieren. Für diesen Fall gab es Optimierungen an der Funktionsweise der geschwindigkeitsabhängigen Faktoren für die Gewichtung der Regelungsbeiwerte (Steuerart: B20; Nachstellzeit: C32; Faktoren: B146, B147).
- **Grafische Programmierung: Parameter lesen & Parameter schreiben**
  Für die Bausteine zum Lesen und Schreiben von Parametern wird im Register Suche jetzt für die Treffer in der Strukturansicht der jeweils zu lesende bzw. zu schreibende Parameter ebenfalls angezeigt. Außerdem gab es allgemeine Optimierungen für das nachträgliche Entfernen von zu lesenden bzw. zu schreibenden Parameterkoordinaten.
- **Grafische Programmierung: Bausteinname**
  Die Statusleiste der grafischen Programmierung zeigt Ihnen für eine bessere Orientierung jetzt an, in welchem Baustein Sie sich aktuell befinden.
- **Grafische Programmierung: Baustein in Bibliothek anzeigen**
  Über das Kontextmenü Baustein in Bibliothek anzeigen können Sie jetzt auch Anwenderbausteine in der jeweiligen Bibliothek anzeigen.
- **Grafische Programmierung: Kontextmenüs**
  An den Kontextmenüs in der grafischen Programmierung gab es allgemeine Optimierungen hinsichtlich der verfügbaren Funktionen.

DriveControlSuite V 6.5-H SP1

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

DriveControlSuite V 6.5-H SP2

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

DriveControlSuite V 6.5-H SP3

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.5-G

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

DriveControlSuite V 6.5-G SP1

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

DriveControlSuite V 6.5-G SP2

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **STÖBER Predictive Maintenance**
  Dieses Service-Pack hält kleinere Optimierungen an STÖBER Predictive Maintenance für Sie bereit, die vor allem die Last-Matrix betreffen.
  - **Last-Matrix: Präzision**
    Durch die Erweiterung von 2 auf 4 Dezimalstellen zeigt Ihnen die Last-Matrix die berechnete Lebensleistung des Getriebemotors jetzt mit höherer Präzision an.
  - **Last-Matrix: Getriebeübersetzung**
    Bei der Berechnung der Drehzahlen für die Last-Matrix wird nun die Getriebeübersetzung berücksichtigt.
  - **Last-Matrix: Dateiname**
    Bei Motoren ohne elektronisches Typenschild werden die Dateinamen für die Last-Matrix auf der SD-Karte des Antriebsreglers jetzt aus der Prüfsumme von B00[0] und B00[1] generiert. Dadurch wird automatisch erkannt, dass der Motor ausgetauscht wurde und entsprechend wird eine neue Last-Matrix generiert.
  - **Last-Matrix: Backup-Datei**
    Das Speicherverhalten der Last-Matrix wurde so optimiert, dass die Daten nun auch in einer Backup-Datei gesichert werden und jederzeit wiederhergestellt werden können.
  - **Last-Matrix: Datenstruktur**
    Durch Optimierungen an der Datenstruktur ist die Last-Matrix jetzt übersichtlicher und benötigt weniger Speicherplatz.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.5-F

Ab diesem Release können Sie mit **Predictive Maintenance** die Wartung Ihrer Getriebemotoren optimal planen. Die neue Komfortfunktion **Backup & Restore** ermöglicht Ihnen, mithilfe des EtherCAT MainDevices die Konfigurationen Ihrer Antriebsregler zu sichern und z. B. im Service-Fall wiederherzustellen. Für Applikationen vom Typ **PROFIdrive** steht Ihnen jetzt auch die **Applikationsklasse 4** zur Verfügung und die neue **Online-Hilfe DS6** versorgt Sie mit hilfreichen Informationen rund um die DriveControlSuite.

- **Predictive Maintenance**
  Planen Sie die Wartung Ihrer Getriebemotoren vorausschauend und zum optimalen Zeitpunkt mit Predictive Maintenance. Die Funktion ist für STÖBER Getriebemotoren mit elektronischem Typenschild ab Fertigungsdatum 27.04.2022 automatisch aktiv und kann für ältere Getriebemotoren oder für Getriebemotoren ohne elektronischem Typenschild manuell aktiviert werden.
  - **Neuer Assistent: Predictive Maintenance**
    Mithilfe eines modellbasierten Analyseverfahrens wird für Ihren Getriebemotor ein Lebensleistungsindikator ermittelt, über den Sie eine Empfehlung zum Austausch des Getriebemotors erhalten und an Ihre Steuerung übermitteln können (Parameter R100, R101).
  - **Last-Matrix**
    Die Last-Matrix visualisiert im Assistenten reale Belastungssituationen des Getriebemotors und kann als Grundlage zur Optimierung der Lebensdauer des Getriebes herangezogen werden.
- **EtherCAT: Backup & Restore**
  EtherCAT MainDevice (TwinCAT 3): Bei der Erstinbetriebnahme oder wenn im Service-Fall Antriebsregler ausgetauscht werden, können Sie jetzt zuvor gesicherte Konfigurationen (Backups) automatisch in die neuen STÖBER Antriebsregler einspielen. Die neue Komfortfunktion steht Ihnen über den neue Funktionsbaustein STOBER_Backup_Restore sowie neue Kommandos im Skriptmodus zur Verfügung.
- **PROFIdrive: Applikationsklasse 4**
  SC6, SI6: Ab sofort stehen Ihnen Applikationen vom Typ PROFIdrive auch in der Applikationsklasse 4 für Ihre Projekte zur Verfügung, beispielsweise für Robotik- und Werkzeugmaschinenanwendungen (AC4: Telegramm 3). Nähere Informationen hierzu finden Sie im Bedienhandbuch PROFIdrive.
- **Online-Hilfe DS6**
  Mit der Online-Hilfe DS6 stehen Ihnen über die Menüleiste (Menü Hilfe zur DS6 > Hilfe zur DS6) oder über das Tastenkürzel [F1] Informationen rund um die DriveControlSuite zur Verfügung.
  - **Programmoberfläche DS6**
    Beschreibungen zu den einzelnen Bereichen der Programmoberfläche und Anleitungen für hilfreiche Funktionen erleichtern Ihnen die Bedienung der DriveControlSuite.
  - **Mehr zur DriveControlSuite**
    Durch Hintergrundwissen zur DriveControlSuite erlangen Sie Verständnis von grundlegenden Konzepten oder Abläufen wie dem Verbindungsaufbau oder der Konfiguration.
  - **Tipps und Tricks für Anwender**
    Erfahren Sie, wie Sie mit ein paar einfachen Handgriffen Ihre Arbeitsabläufe optimieren und Zeit beim Erstellen und Pflegen Ihrer Projekte sparen können.

Weitere Neuerungen

- **EtherCAT: Diagnosis History**
  EtherCAT MainDevice (TwinCAT 3): Sie können jetzt Diagnose-Nachrichten aus dem EtherCAT-Diagnosespeicher des Antriebsreglers von der Steuerung auslesen lassen, wenn Sie Parameter A250 dem Prozessdaten-Mapping hinzufügen.

11/2026 | ID 443239

- **SSI-Encoder: Freie Einstellung**
  Für SSI-Encoder an der Schnittstelle X4 können Sie jetzt die Datenlänge, ein Alarmbit, die Taktfrequenz sowie die Monoflop-Zeit variabel einstellen (Datenlänge: 8 – 32 Bit; Taktfrequenz: 100 – 1000 kHz; Monoflop-Zeit: 10 – 100 µs). Für Antriebsregler SD6 können Sie die neue Funktion außerdem an Schnittstelle X120 nutzen (Klemmenmodul XI6: ab HW-Version 14; Klemmenmodul RI6: ab HW-Version 8). Die neuen Parameter stehen Ihnen auf den Assistenten der jeweiligen Schnittstelle zur Verfügung (H00 = 78: SSI freie Einstellung, H14 – H17).
- **Scope: Aufnahmendetails & Kommentarfunktion**
  In den Fenstern Scope und Multiachs-Scope können Sie in den Registern Aufnahmen und Kombinationen jetzt im unteren Randbereich Details zur Aufnahme einsehen wie z. B. hinterlegte Kommentare, Aufnahmedauer, Abtastzeit und Pre-Trigger. Außerdem gibt es hier 2 neue Symbole, um den unteren Randbereich ein-/auszublenden und um den Kommentar der ausgewählten Aufnahme zu bearbeiten.

Optimierungen

- **Antriebsregler vergleichen**
  Sie können jetzt auch das Prozessdaten-Mapping verschiedener Antriebsregler miteinander vergleichen. Beim Vergleich von Doppelachsreglern und von Optionsmodulen wurde die Genauigkeit erhöht.
- **Parameterwerte importieren**
  SC6, SI6: Das Importieren von Parameterwerten läuft durch kleinere Anpassungen für Lean-Motoren und Doppelachsregler noch zuverlässiger.
- **Konfiguration ändern**
  Ab der aktuellen Firmware V 6.5-F führen auch kleinere Änderungen an der Projektierung und grafischen Programmierung zu einer geänderten Konfiguration, z. B. wenn Sie die Bezeichnung oder Beschreibung des Antriebsreglers ändern oder in der grafischen Programmierung Kommentare bearbeiten.
- **PROFIdrive: Encoderdaten auslesen**
  SC6, SI6: Beim Aufbau der PROFINET-Verbindung können Sie jetzt automatisch die Encoderdaten der Achse auslesen, wenn Sie im TIA Portal für den Datenaustausch des Technologieobjekts die Option Geberwerte zur Laufzeit (online) automatisch übernehmen wählen (Kommunikationsobjekt: Sensor Format; DS6: M537; TIA Portal: PNU 979).
- **Assistent Motor: Steuerart 48, Steuerart 70**
  Assistent Motor wurde für Synchron-Servomotoren mit relativem Motorencoder und für Synchron-Linearmotoren mit Motorencoder hinsichtlich der verfügbaren Parameter überarbeitet (Steuerart: B20).
- **Assistent Phase testen**
  Assistent Phasen testen ermöglicht neben der Kommutierung von Linearmotoren mit relativem Linearencoder über Parameter B05 jetzt auch die Kommutierung von Linearmotoren mit absolutem Linearencoder über Parameter B07.
- **Assistenten: Vorsteuerung**
  Für die Abbildung der Vorsteuerung wurden die Blockschaltbilder und verfügbaren Parameter der folgenden Assistenten überarbeitet: Assistent Motion-Kern, Assistent Positionsregler und Assistent Geschwindigkeitsregler.
- **Assistenten: Virtueller Master**
  Über Assistent Virtueller Master können Sie jetzt die Preset-Position für den virtuellen Master einstellen und die beiden Steuertafeln des virtuellen Master zeigen Ihnen jetzt die Ursache an, wenn der virtuelle Master ein Bewegungskommando abbricht oder verweigert (Parameter: G58, G163).
- **SS1: Bremsrampe**
  Das Stillsetzen der Achse durch einen SS1 wurde für den Fall optimiert, dass durch das Bewegungskommando MC_Stop bereits eine Bremsrampe aktiv war.
- **Grafische Programmierung: Versionsverwaltung**
  Für Anwenderbausteine gibt es jetzt ebenfalls eine Versionsverwaltung.
- **Grafische Programmierung: Parameter lesen, Parameter schreiben**
  An den Bausteinen zum Lesen und Schreiben von Parametern gab es kleinere Optimierungen für die Verwendung in Doppelachsreglern und in Bibliotheksbausteinen.

11/2026 | ID 443239

- **Grafische Programmierung: Prozessdaten-Mapping**
  Für anwenderdefinierte Parameter wurden Optimierungen hinsichtlich des Prozessdaten-Mappings vorgenommen, beispielsweise für die Übertragung von Fließkommazahlen mit Prozent-Skalierung oder für die Übertragung von Beschleunigungen, Verzögerungen oder Rucken.
- **Grafische Programmierung: Datentypen**
  Die vereinheitlichten Bezeichnungen für die Datentypen vereinfachen Ihnen die Orientierung bei der grafischen Programmierung.
- **Grafische Programmierung: Dezimaltrennzeichen**
  Konstanten vom Datentyp REAL (Fließkommazahlen) unterstützen jetzt als Dezimaltrennzeichen sowohl den Punkt als auch das Komma.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.5-E

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Lean-Motor: Doppelachsregler**
  SC6, SI6: Lean-Motoren, die an Achse B eines Doppelachsreglers betrieben werden, laufen durch Optimierungen der Steuerart jetzt stabiler und weniger störungsanfällig.
- **PROFIdrive: Assistenten**
  SC6, SI6: Kleinere Optimierungen an den Assistenten für Applikationen mit PROFIdrive erleichtern Ihnen die Inbetriebnahme Ihrer Projekte.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.5-D

Ab diesem Release können Sie für die Antriebsregler SC6 und SI6 die Sicherheitsfunktionen STO und SS1 über **PROFIsafe** nutzen und Applikationen vom Typ **PROFIdrive** in Ihren Antriebsprojekten einsetzen. In Applikationen vom Typ Drive Based Synchronous steht Ihnen jetzt zusätzlich zum **elektronischen Getriebe** die **elektronische Kurvenscheibe** für den Synchronbetrieb zur Verfügung. Verschaffen Sie sich mit dem **Antriebsreglervergleich** einen schnellen Überblick über Ihre Projekte und optimieren Sie Ihre Regelungskaskade mit der neuen Bedienoberfläche für den **Sollwertgenerator**.

- **PROFIsafe**
  SC6, SI6: Nutzen Sie für Ihre Projekte die Sicherheitsfunktionen STO und SS1 über das neue Sicherheitsmodul SU6 und PROFIsafe. Die neuen Assistenten F_iPar-CRC berechnen: PROFIsafe und Beobachtung: PROFIsafe vereinfachen Ihnen die Inbetriebnahme und Diagnose. Nähere Informationen hierzu finden Sie im neuen Handbuch Sicherheitsmodul SU6.
- **PROFIdrive**
  SC6, SI6: Ab sofort stehen Ihnen Applikationen vom Typ PROFIdrive in den Applikationsklassen 1 und 3 für Ihre Projekte zur Verfügung (AC1: Telegramme 1, 2, 3; AC3: Telegramm 111). Profitieren Sie von einer Auswahl an Technologieobjekten, beispielsweise für den Synchronbetrieb oder Kurvenscheiben-Anwendungen. Die neuen Assistenten sind unter Assistent Applikation PROFIdrive gruppiert. Nähere Informationen hierzu finden Sie im neuen Bedienhandbuch PROFIdrive.
- **Elektronische Kurvenscheibe**
  In Applikationen vom Typ Drive Based Synchronous stehen Ihnen jetzt neue Funktionalitäten rund um die elektronische Kurvenscheibe zur Verfügung.
  - **Neue Bewegungskommandos**
    In der Steuertafel Motion sowie den Assistenten für die Betriebsarten Kommando und Fahrsatz gibt es neue Bewegungskommandos für die elektronische Kurvenscheibe (MC_CamIn, MC_CamInAbsolute, MC_CamOut).
  - **Kurveneditor**
    Im Kurveneditor finden Sie alle Funktionen, die Sie zum Anlegen, Bearbeiten, Importieren und Exportieren von Kurven benötigen. Den Kurveneditor öffnen Sie über die neuen Assistenten Elektronische Kurvenscheibe bzw. Kurven.
  - **Neuer Assistent: Kurven**
    Der neue Assistent Kurven bietet Ihnen eine Übersicht über die Kurven, die Sie mit dem Kurveneditor anlegen können.
  - **Neuer Assistent: Elektronische Kurvenscheibe**
    Der neue Assistent Elektronische Kurvenscheibe ermöglicht Ihnen das Anlegen elektronischen Kurvenscheiben. Hier können Sie festlegen, wie die Kurvenscheibe gestartet wird und welche Kurven in positiver bzw. negativer Bewegungsrichtung auf die Startkurve folgen.
- **Antriebsregler vergleichen**
  Vergleichen Sie Antriebsregler miteinander auf Unterschiede in der Projektierung, Parametrierung und grafischer Programmierung.
  - **Projektbaum**
    Vergleichen Sie Antriebsregler innerhalb desselben Projekts oder aus unterschiedlichen Projekten miteinander. Wählen Sie dazu im Projektbaum > Antriebsregler > Kontextmenü: Antriebsregler vergleichen.
  - **Online-Funktionen**
    Vergleichen Sie einen Antriebsregler im Projekt und einen realen Antriebsregler miteinander, bevor Sie beispielsweise die Konfiguration auf den Antriebsregler übertragen. Nutzen Sie hierzu die neue Schaltfläche im Fenster Online-Funktionen.
- **Scope: Sollwertgenerator**
  Im Scope, Register Direktaufnahme erwarten Sie neue Bedienelemente, mit denen Sie den Sollwertgenerator nutzen können, um die Regelungskaskade Ihrer Antriebsregler zu optimieren.

11/2026 | ID 443239

Weitere Neuerungen

- **Scope: Direktaufnahme**
  Wenn Sie eine Direktaufnahme nicht gleich wieder verwerfen möchten, können Sie diese jetzt bei Bedarf in eine Aufnahme umwandeln und so im Projekt ablegen.
- **Online-Verbindung**
  Das Fenster Zuordnung und Live-Firmware-Update sowie die zugehörige Schaltfläche im Projektmenü heißen jetzt Online-Verbindung.
- **Direktverbindung: Redundante IP-Adresse**
  Wenn sich im selben Netzwerk Antriebsregler mit derselben IP-Adresse befinden, fängt die DriveControlSuite das Hinzufügen einer Direktverbindung ab und gibt eine Information im Dialog Verbindung hinzufügen aus.
- **Treffsichere Suche**
  Die Suchfunktion in Assistenten sowie Parameterliste liefert jetzt auch Ergebnisse, wenn Sie nach Elementen von Array- oder Record-Parametern suchen.
- **EtherCAT: Parameter-Adressierung**
  Im Projektierungsdialog haben Sie jetzt 2 Möglichkeiten, die Empfangs-Prozessdaten Rx für EtherCAT zu projektieren. Darüber beeinflussen Sie die Adressierung von Array- und Record-Parametern: Wenn Sie EtherCAT Rx projektieren, wird mit Subindex 0 hex das erste Element des Array- oder Record-Parameters adressiert. Bei EtherCAT Rx SDO Info liefert Subindex 0 hex die Subindex-Nummer des letzten Elements des Array- bzw. Record-Parameters.
- **EtherCAT: SDO Info**
  Über den Service SDO Info kann die EtherCAT-Steuerung alle im Objektverzeichnis definierten Objekte aus dem Antriebsregler auslesen, wenn Sie für die Empfangs-Prozessdaten Rx EtherCAT Rx SDO Info projektiert haben. Welche Objekte über den Service übertragen werden, definieren Sie in der DriveControlSuite (Parameter A268).
- **EtherCAT: Diagnose**
  Auf dem Assistenten für die EtherCAT-Diagnose können Sie jetzt als zusätzliche Information den AL-Status-Code ablesen (Parameter A257[3], Assistent EtherCAT > Diagnose).
- **Ethernet over EtherCAT: Verbindungsaufbau über DHCP/DS6**
  Wenn Sie Ethernet over EtherCAT verwenden, können Sie beim Verbindungsaufbau die IP-Adressen der Antriebsregler jetzt automatisch über DHCP oder die DriveControlSuite vergeben. Was dazu nötig ist, können Sie im Bedienhandbuch EtherCAT nachlesen.

Optimierungen

- **Scope: Binäre Darstellung**
  Bei der ersten Aktivierung der binären Darstellung im Scope gab es einen Fehler in der Anzeige der Linien, der behoben wurde.
- **Synchronbetrieb: Consumer-Korrektur**
  SD6: Wenn Sie für eine Slave-Achse die Consumer-Korrektur aktivieren (G183 = 1: Aktiv) und diese anschließend über das Fenster Master-Slave dem Master zuordnen, wird automatisch Parameter G115 statt G120 für das IGB-Motionbus-Mapping verwendet.
- **Rampen für Drehmoment-/Kraftaufbau (MC_TorqueControl)**
  Wenn Sie das Bewegungskommando MC_TorqueControl verwenden, können Sie die Vorgaben für den Auf- und Abbau von Drehmoment/Kraft jetzt über die Assistenten machen. In Applikationen vom Typ Drive Based finden Sie Parameter G500 und G501 in Assistent Solldrehmoment/-Kraft, Geschwindigkeitsklammerung: Quelle. In Applikationen vom Typ CiA 402 finden Sie Parameter A561 in Assistent Betriebsart.
- **Rückdokumentation speichern**
  Das Erstellen einer Rückdokumentation wird jetzt als Änderung am Projekt gewertet, wodurch Sie Rückdokumentationen jetzt auch speichern können, wenn es seit dem letzten Speichern sonst keine Änderungen am Projekt gab.

11/2026 | ID 443239

- **Skalierungsrechner: Translatorische Achsmodelle**
  Am Skalierungsrechner wurde die Umrechnung der Beschleunigung für translatorische Achsmodelle optimiert (Assistent Achse: Skalierung).
- **Asynchronmotor: Positionsencoder als Motorencoder**
  Bei Asynchronmotoren mit Vektorregelung können Sie jetzt einen externen Positionsencoder als Motorencoder parametrieren.
- **Grafische Programmierung: Parameter lesen & schreiben in Echtzeit**
  Durch die neue Option Echtzeit in den Eigenschaften der Bausteine Parameter Lesen und Parameter Schreiben können Sie sicherstellen, dass in Echtzeit auf den Baustein zugegriffen werden kann. Sollte kein Echtzeit-Zugriff möglich sein, gibt es einen Fehler in der Strukturprüfung.
- **Grafische Programmierung: Alle Bausteine markieren**
  Sie können jetzt mit [Strg] + [A] alle Bausteine markieren, auch wenn der Bearbeitungsmodus nicht aktiv ist, beispielsweise um alle Bausteine in ein anderes Projekt zu kopieren.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.5-C

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Auswertung von Encoder HIPERFACE DSL**
  SI6, SC6: Wir haben die Auswertung von Encodern HIPERFACE DSL für Sie optimiert: Die Auswertung läuft jetzt stabiler und ist weniger störungsanfällig.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.5-B

Mit diesem Release kommen Sie schneller und sicherer ans Ziel: **Neue Kontextmenüs** lassen Sie schnell zwischen verschiedenen Bereichen innerhalb der DriveControlSuite wechseln und **Direktaufnahmen** ersparen Ihnen das Aufräumen überschüssiger Scope-Aufnahmen. Die neuen Parameter für den **Auf- und Abbau von Drehmoment/Kraft** sorgen für gleichmäßigere Bewegungen und im IGB-Motionbus-Netzwerk können Sie jetzt Ihre Achsen auf **Synchronität überwachen**.

- **Schneller ans Ziel**
  Neue Kontextmenüs ermöglichen Ihnen den schnellen Wechsel zwischen verschiedenen Bereichen innerhalb der DS6: Springen Sie aus den Meldungen oder der Parameterprüfung direkt zum jeweiligen Parameter bzw. Baustein oder wechseln Sie schnell vom Assistenten in die Parameterliste und umgekehrt.
  - Springen Sie aus der Parameterprüfung direkt zum Parameter in die Parameterliste oder in den Assistenten (Kontextmenü: Parameter in Parameterliste anzeigen bzw. Parameter in Assistenten suchen).
  - Wechseln Sie vom Assistenten in die Parameterliste und umgekehrt (Kontextmenü: Parameter in Parameterliste anzeigen bzw. Parameter in Assistenten suchen).
  - Wechseln Sie von der Parameterliste direkt in die grafische Programmierung zu dem Baustein, in dem der Parameter definiert wurde (Kontextmenü: Parameterbaustein in Grafikeditor anzeigen).
  - Springen Sie aus den Meldungen direkt zu einem Baustein in den Grafikeditor (Kontextmenü: Baustein in Grafikeditor anzeigen).
  - Springen Sie in der grafischen Programmierung aus der Strukturprüfung direkt zu einem Baustein in den Grafikeditor (Kontextmenü: Baustein in Grafikeditor anzeigen).
- **Scope: Direktaufnahme**
  Im Scope können Sie über das neue Register Direktaufnahme jetzt temporäre Scope-Aufnahmen erstellen: Die aktuelle Aufnahme wird nicht dauerhaft gespeichert, die vorige Direktaufnahme wird überschrieben. Dadurch entfällt das Aufräumen überschüssiger Aufnahmen, wenn Sie "nur mal kurz" etwas aufnehmen möchten.
- **Drehmoment/Kraft aufbauen**
  In Applikationen vom Typ Drive Based können Sie die Bewegungen Ihrer Achse jetzt noch gleichmäßiger gestalten, indem Sie für das Bewegungskommando MC_TorqueControl Vorgaben für den Aufbau und Abbau von Solldrehmoment/-kraft machen (Parameter G500, G501).
- **Synchronbetrieb überwachen**
  SD6: In Applikationen vom Typ Drive Based Synchronous können Sie jetzt unabhängig von einer Steuerung die Synchronität Ihrer Achsen im IGB-Motionbus-Netzwerk überwachen: Wenn eine überwachte Achse nicht mehr synchron zum Master ist, werden der Master und sämtliche Slave-Achsen durch einen Schnellhalt zum Stillstand gebracht. Im Fenster Master-Slave können Sie die Überwachung aktivieren und auswählen, welche der Achsen überwacht werden sollen.

Weitere Neuerungen

- **Orientierung durch Farbkennung**
  Im Projektbaum können Sie jetzt Ihren Antriebsreglern eine Farbkennung zuweisen und so besser den Überblick behalten: Die Farbkennung wird Ihnen im Projektbaum und in den Assistenten, der Parameterliste, der grafischen Programmierung sowie im Scope angezeigt (Kontextmenü: Farbkennung).
- **Verbindung hinzufügen: Typ**
  Im Dialog Verbindung hinzufügen sehen Sie jetzt den Typ der Antriebsregler im Netzwerk, damit Sie die Verbindung gezielter aufbauen können.

11/2026 | ID 443239

- **Assistent Zusatzfunktionen**
  Der Assistent Zusatzfunktionen ist jetzt auch in Applikationen vom Typ CiA 402 für Sie verfügbar und vereinfacht Ihnen den Zugang zu den Zusatzfunktionen Drehmoment-/Kraftaufbau mit Freigabe und Aktionsansteuerung. Die Aktionsansteuerung steht Ihnen jetzt auch in Applikationen vom Typ Drive Based über den Assistenten zur Verfügung, ebenso die Positionsumrechnung. In Applikationen vom Typ Drive Based Synchronous können Sie über den Assistenten weitere Zusatzfunktionen wie das Nockenschaltwerk und die Druckmarkenauswertung für den Master aktivieren.
- **Neuer Assistent: Master: Nockenschaltwerk**
  In Applikationen vom Typ Drive Based Synchronous unterstützt Sie der neue Assistent Master: Nockenschaltwerk bei der Parametrierung der Zusatzfunktion.
- **Neuer Parameter: Master-Positionsauflösung**
  Analog zu Parameter I160 (Positionsencoder) gibt es einen neuen Parameter G103 (Master-Encoder): Der Parameter zeigt Ihnen die Anzahl der Positionswerte pro Schrittmaß des Encoders an. Bei einem Wert < 1 ist die Auflösung des Encoders geringer als die des Achsmodells. Durch die grobe Quantisierung kann es zu Problemen in der Positionsregelung kommen, da nicht jede darstellbare Position angefahren werden kann.
- **Neuer Parameter: Verzögerung SS1**
  SD6 mit SE6: Der neue Parameter S36 Verzögerung aktuell zeigt Ihnen direkt im Antriebsregler, welche Verzögerung für den Not-Halt SS1 im Sicherheitsmodul eingestellt ist.
- **Skriptmodus: takeSnapshot**
  Der neue Befehl für den Skriptmodus erstellt von allen im Skript definierten Antriebsreglern im Netzwerk eine Rückdokumentation und liest diese in ein neues Modul aus. Wenn Sie keine Antriebsregler definieren, versucht das Skript eine Verbindung zu allen Antriebsreglern im Netzwerk aufzubauen und für diese eine Rückdokumentation zu erstellen.
- **Grafische Programmierung: Neuer Baustein**
  Der neue Baustein 536 Runden R32 mit Sättigung rundet Ihnen 32-Bit Gleitkommazahlen auf die nächste Ganzzahl auf bzw. ab (Datentyp: REAL32 → INT32).

Optimierungen

- **Encoder EnDat 3: Quelle Motortemperatursensor**
  Die Quelle für den Motortemperatursensor wird zuverlässig für Sie voreingestellt und kann jetzt auch optional auf eine alternative Quelle umgeschaltet werden (Parameter B35).
- **Treffsichere Suche**
  Mit kleineren Anpassungen haben wir die Treffergenauigkeit für Ihr gewünschtes Suchergebnis in Assistenten und Parameterliste verbessert.
- **Fenster- und Assistententitel als Tooltip**
  Wenn es auf Ihrem Bildschirm eng wird, können Sie sich jetzt die Titel von Fenstern und Assistenten als Tooltip anzeigen lassen und so besser den Überblick behalten.
- **Reibungsloser Verbindungsaufbau**
  SI6, SC6: Durch Änderungen in der IP-Adresszuweisung klappt der Verbindungsaufbau zwischen DriveControlSuite und Antriebsregler jetzt auch bei strengen Firewalls reibungslos.
- **Erhöhte Nutzerfreundlichkeit**
  Funktionen wie z. B. das Speichern und Schließen von Projekten oder Bibliotheken werden jetzt ausgegraut, wenn Sie die Funktion gerade nicht nutzen können (beispielsweise weil keine Bibliothek geöffnet ist).
- **Haltemoment der Bremse**
  Das Haltemoment für den nächsten Bremsenlüftvorgang ist jetzt auf 70 % des maximalen Ausgangsstroms des Leistungsteils begrenzt (Parameter F103).
- **Live-Firmware-Update: Neue Firmware-Version hinzufügen**
  Pro Firmware-Version gibt es anstelle vieler einzelner Firmware-Dateien jetzt nur noch eine einzige Datei, die die Firmware für alle Baureihen und Feldbusvarianten beinhaltet.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.5-A

In diesem Release liegt der Fokus auf **Performance**: Zahlreiche Anpassungen steigern die Leistungsfähigkeit der DriveControlSuite merklich und verkürzen die Klickwege, um ein komfortableres und effizienteres Arbeiten zu unterstützen. Ab der V 6.5-A unterstützt die DS6 außerdem **One Cable Solutions mit Encoder EnDat 3** für Antriebsregler SI6 und SC6.

- **One Cable Solution mit Encoder EnDat 3**
  SI6, SC6: Ab sofort können Sie Ihre Projekte mit One Cable Solution auch mit Encoder EnDat 3 projektieren und in Betrieb nehmen.
- **Verbesserte Performance**
  Die verbesserte Performance macht sich vor allem bei folgenden Funktionen bemerkbar:
  - Projekte werden deutlich schneller gespeichert und geladen.
  - Module werden im Projektbaum schneller kopiert.
  - Parameterwerte aus externen Projekten werden schneller importiert.
- **Visualisierte Performance**
  Die neue Fortschrittsanzeige in der Statusleiste visualisiert die verbesserte Performance beispielsweise beim Laden von Projekten oder dem Aktualisieren von Projektierungen.
- **Verkürzte Klickwege**
  Bei diesen Funktionen gelangen Sie jetzt mit weniger Klicks ans Ziel:
  - **Projektierungen aktualisieren**
    Aktualisieren Sie die Projektierungen Ihrer Antriebsregler ohne Umwege im Projektbaum mit der neuen Funktion im Kontextmenü auf Antriebsregler-, Modul- oder Projektebene.
  - **Projekt bereinigen**
    Bereinigen Sie Ihr Projekt direkt im Projektbaum von unbenötigten Scope-Aufnahmen, Rückdokumentationen oder variablen Parameterlisten. Die Funktion steht Ihnen im Kontextmenü auf Antriebsregler-, Modul- und Projektebene zur Verfügung.
  - **Scope-Aufnahmen verwalten**
    In der Übersicht über die Scope-Aufnahmen können Sie über zwei neue Schaltflächen alle Scope-Aufnahmen löschen oder mit einem Klick alle geöffneten Aufnahmen schließen.

Weitere Neuerungen

- **Komfort-Funktionen für den Skriptmodus**
  Treffen Sie für Ihr Projekt Voreinstellungen für den Skriptmodus, wie lesend oder schreibend auf die Antriebsregler zugegriffen werden soll. Den Dialog Verbindungen voreinstellen öffnen Sie über das Kontextmenü im Projektbaum auf Projektebene.
  - Führen Sie mithilfe der Voreinstellungen Firmware-Updates durch.
  - Aktualisieren Sie mithilfe der Voreinstellungen die Systemparameter, Gerätesteuerung und Applikationen.
- **Neuer Assistent: DC-Sync optimieren**
  SI6, SC6: Messen und optimieren Sie mithilfe des neuen Assistenten die Synchronisierung der Teilnehmer in Ihrem EtherCAT-Netzwerk.
- **Zuordnung nach SPS-Gerätenamen**
  In Ihrem EtherCAT-Netzwerk können Sie jetzt die projektierten Antriebsregler über die Gerätenamen zuordnen, die die Steuerung den realen Antriebsreglern vergibt.
- **Referenz bestätigen**
  Nach eine Encoderstörung müssen Sie referenzierte Achsen nicht mehr neu referenzieren, sondern können einfach die Istposition als referenziert bestätigen und den Betrieb fortsetzen.
- **Erweitertes Nockenschaltwerk**
  SI6, SC6: Die Zusatzfunktion erweiterte Nocken steht Ihnen jetzt auch für Antriebsregler SI6 und SC6 zur Verfügung.

11/2026 | ID 443239

- **Steuerart Synchron-Servomotoren für Inkrementalencoder**
  Synchron-Servomotoren können jetzt mit relativen Encodern (Inkrementalencodern) projektiert werden, auch für endlose Verfahrbereiche.
- **Synchronbetrieb: Producer-Quelle**
  In der Applikation Drive Based Synchronous steht Ihnen jetzt die unreferenzierte Ist- und Sollposition für den Synchronbetrieb zur Verfügung.
- **Drehmoment-/Kraftaufbau mit Freigabe**
  Der Default für G90 Drehmoment-/Kraftaufbau mit Freigabe hat sich geändert: Mit Freigabe des Leistungsteils ist die Regelung per Default nicht mehr inaktiv, sondern die Positionsregelung (Stillstand) wird aktiv, um ein Absinken bei schwerkraftbelasteten Achsen zu verhindern. Eine neue Auswahl Geschwindigkeitsregelung (Stillstand) ist hinzugekommen.
- **Neuer Assistent: Option code**
  Hier finden Sie für Applikationen vom Typ CiA 402 alle Parameter im Kontext Option code.
- **Grafische Programmierung: Parameter schreiben**
  Mit Baustein 300006 Parameter Schreiben können Sie jetzt auch einzelne Array-Elemente und achsspezifische Parameter in globalen Programmbereichen beschreiben.

Optimierungen

- **Elektronisches Getriebetypenschild**
  Die Auswertung des elektronischen Getriebetypenschilds und die Abbildung der Daten auf die Achsmodellparameter wurde optimiert (Parameter B28, B30).
- **Prozessdaten-Mapping EtherCAT und PROFINET**
  Für EtherCAT und für PROFINET wurden die folgenden Punkte optimiert:
  - Bei Änderungen der Firmware bleiben Ihre Änderungen am Prozessdaten-Mapping erhalten.
  - Bei Doppelachsreglern wird das Prozessdaten-Mapping jetzt übersichtlicher je Achse nebeneinander dargestellt.
- **Positionieren auf Anschlag mit Übermaß**
  Die Bewegungen beim Positionieren auf Anschlag mit Übermaß sind jetzt noch gleichmäßiger.
- **Lean-Motor: Positionsmodi umschalten**
  SC6: Das Umschalten der Positionsmodi ist jetzt auch bei hochdynamischen Beschleunigungsvorgängen an der Drehmoment-/Kraftgrenze zuverlässig möglich.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.4-F

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Ethernet over PROFINET**
  SI6, SC6: An der Service-Schnittstelle können Sie jetzt Ethernet over PROFINET nutzen.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.4-E

In diesem Release gibt es einige neue Funktionen für das **Scope** und zwei neue **Zusatzfunktionen**. Bei der Konfiguration des Synchronbetriebs können Sie zukünftig vom neuen Assistenten für die **Master-Slave-Skalierung** profitieren.

- **Scope**
  Diese Neuerungen machen das Diagnosewerkzeug für Sie noch hilfreicher:
  - **Kanalskalierung übernehmen**
    Sie können jetzt die Kanalskalierung einer bestehenden Scope-Aufnahme auf weitere Aufnahmen übertragen. Nutzen Sie hierzu die neue Schaltfläche im Skalierungsbereich.
  - **Automatische Serienaufnahme**
    Starten Sie nach Abschluss einer Scope-Aufnahme automatisch die nächste Aufnahme. Setzen Sie dazu Parameter T26 auf Wert 3.
  - **Kommentarfunktion**
    Durch das neue Symbol können Sie in der Übersicht gleich erkennen, zu welchen Scope-Aufnahmen Kommentare hinterlegt wurden. Den Kommentar können Sie sich als Tooltip anzeigen lassen.
- **Neue Zusatzfunktionen**
  Diese Zusatzfunktionen erwarten Sie ab der V 6.4-E:
  - **Erweitertes Nockenschaltwerk**
    In Applikationen vom Typ Drive Based stehen Ihnen für Nocken jetzt noch mehr Funktionen zur Verfügung, zum Beispiel: Mehrfachnocken, Zeitnocken, Multizyklusnocken und Nocken mit Zeitstempel für digitale Ausgänge. Aktivieren Sie das erweiterte Nockenschaltwerk über Assistent Zusatzfunktionen.
  - **Aktionenansteuerung**
    Die neue Zusatzfunktion lässt Sie noch mehr Aktionen über Feldbus oder digitale Eingänge starten, zum Beispiel: Phasen testen, Motor einmessen, Stromregler optimieren und Wicklung testen. Aktivieren Sie den neuen Assistenten Aktionsansteuerung: Steuer-/Statuswort und die zugehörigen Parameter über A76.
- **Neuer Assistent: Master-Slave-Skalierung**
  SD6: In Applikationen vom Typ Drive Based Synchronous erstellt der neue Assistent für Sie das IGB-Motionbus-Mapping und lässt Sie sicherstellen, dass Master und Slave-Achsen hinsichtlich der folgenden Einstellungen miteinander kompatibel sind: Verfahrbereich, Umlauflänge, Maßeinheit, Dezimalstellen. Zum Assistenten gelangen Sie über die neue Schaltfläche im IGB-Zuordnungsdialog.

Weitere Neuerungen

- **Neue Shortcuts**
  Diese neuen Shortcuts erleichtern Ihnen die Arbeit mit der DS6:
  - [ALT] + [P]: Projektbaum und Projektmenü öffnen/schließen
  - [ALT] + [M]: Meldungen öffnen/schließen
  - [ALT] + [E]: Parameterprüfung öffnen/schließen
  - [ALT] + [V]: Variable Parameterlisten öffnen/schließen
- **Anwenderdefinierte Einstellungen**
  Treffen Sie Einstellungen für die Darstellung von Scope-Aufnahmen und wählen Sie Standardverzeichnisse zum Laden, Öffnen, Speichern, Exportieren und Importieren von Dateien. Wählen Sie dazu Menüleiste > Einstellungen > Einstellungen.
- **Assistenten: Sidebars ein- und ausblenden**
  Blenden Sie die Liste der Assistentenseiten und die Parameterbeschreibungen nach Bedarf einfach über die neuen Schaltflächen in der Assistenten-Menüleiste ein oder aus.
- **Neue Importfunktionen**
  Diese neuen Importfunktionen gestalten die Arbeit mit der DS6 noch effizienter:

11/2026 | ID 443239

- **Antriebsregler importieren**
  Importieren Sie ganze Antriebsregler aus anderen Projekten. Wählen Sie dazu im Projektbaum > Modul > Kontextmenü: Antriebsregler importieren.
- **Parameterwerte achsweise importieren**
  Übernehmen Sie die Parameterwerte für Ihre Achse entweder von einem Antriebsregler im aktuellen Projekt, von einem Antriebsregler aus einem anderen Projekt oder aus einer Textdatei, die die gewünschten Parameterwerte enthält. Wählen Sie dazu im Projektbaum > Antriebsregler > Kontextmenü: Parameterwerte importieren. Die Parameter werden beim Import aus Projekten unabhängig vom Zugriffslevel oder Sichtbarkeit übernommen, beim Import aus einer Textdatei wird der Zugriffslevel berücksichtigt.

- **Projektübersicht anzeigen**
  Die neue Projektübersicht liefert Ihnen die wichtigsten Informationen über die projektierten Antriebsregler auf einen Blick: Gerätetyp, Optionsmodule, Firmware, Sende- und Empfangsprozessdaten, Gerätesteuerung, Applikation und anwenderspezifische Programme. Wählen Sie im Projektbaum Projekt > Kontextmenü: Projektübersicht anzeigen und exportieren Sie die Übersicht bei Bedarf als HTML.
- **Änderungsübersicht anzeigen**
  Wenn Sie Änderungen im Projektierungsdialog vorgenommen haben, wird Ihnen nach Klick auf OK eine Änderungsübersicht angezeigt. Sie können über die jeweilige Schaltfläche die Änderungsübersicht als HTML exportieren oder die Spalte der vorherigen Werte als Textdatei sichern und ggf. wieder importieren, wenn Sie mit den Änderungen nicht zufrieden sind.
- **Rückdokumentation löschen**
  Sie können jetzt alle Rückdokumentationen innerhalb eines Moduls verwerfen. Wählen Sie dazu im Projektbaum > Modul > Kontextmenü: Rückdokumentation löschen.
- **Applikation CiA 402**
  Für Applikationen vom Typ CiA 402 gibt es die folgenden Neuerungen:
  - Richtungsabhängige Drehmoment-/Kraftbegrenzung (A315, A316).
  - **Geschwindigkeits-Override**
    Für die antriebsbasierenden Betriebsarten Profile position und Profile velocity (A340).
  - **Automatische Fahrt auf die Referenzposition**
    Fahrt auf Home offset am Ende der Referenzierfahrt (I43).
  - **Bewegungsrichtung für absolute Positionierung bei endlosem Verfahrbereich**
    Für die antriebsbasierende Betriebsart Profile position (A621, Bit 6 – 7)
- **Unterstützung 8-poliger Resolver**
  Zusätzlich zu 2-, 4- und 6-poligen Resolvern können Sie jetzt auch 8-polige Resolver nutzen.
- **Digitale und analoge Ein- und Ausgänge**
  Sie finden die digitalen und analogen Ein- und Ausgänge jetzt unter neuen Bezeichnungen: Aus BE, BA wird DI, DO, aus AE, AA wird AI, AO.
- **Ereignis 50: Sicherheitsmodul: Neue Ursache**
  SI6, SC6: Für Ereignis 50: Sicherheitsmodul gibt es eine neue Ursache (Ursache 16): Der Antriebsregler geht in Störung, wenn bei aktivem Leistungsteil ein STO angefordert wird.
- **Feldbusvariante tauschen: EtherCAT <> PROFINET**
  SI6, SC6: Die Feldbusvariante können Sie im Zuordnungsdialog tauschen. Wählen Sie dazu unterhalb des Antriebsreglers die Auswahl Feldbus wechseln. Informieren Sie im Falle eines Tausches auf jeden Fall den STÖBER Service via E-Mail. Nur so kann bei späteren Servicefällen der Ersatz mit der richtigen Feldbusvariante geliefert werden. Für einen Wechsel von EtherCAT auf PROFINET muss die Booter-Version mindestens V 6.4-B sein (siehe Parameter E52[5]).
- **EtherCAT: Zykluszeiten 250 µs und 500 µs**
  EtherCAT kann jetzt mit einer Zykluszeit von 250 µs oder 500 µs genutzt werden.

11/2026 | ID 443239

Optimierungen

- **Offline-Anzeige statischer Informationen**
  Ab Firmware V 6.4-E können Sie sich auch ohne Rückdokumentation die Werte der folgenden Parameter offline anzeigen lassen: B01, B03, E52, E54, E56, E58, E61, E122, E123, H09, H129, H149, R00 – R129.
- **Grafische Programmierung: Anwenderanpassungen**
  Sie können jetzt Ihre Anpassungen für die grafischen Programmierung in einem speziell dafür vorgesehenen Speicherbereich sichern. Anpassungen in diesem Speicherbereich sind unabhängig von Änderungen im Projektierungsdialog, wie z. B. einem Update auf eine neuere Version der Firmware. Wir empfehlen Ihnen, Ihre Anpassungen vom Speicherbereich für die Applikation in den neuen Speicherbereich für anwenderspezifische Anpassungen zu verschieben ([STRG] + [X], [STRG] + [V]).

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.4-D

In diesem Release haben Sie mit der neuen Funktion **variable Parameterliste** und dem neuen Assistenten für **Typenschilddaten** die Informationen bequem auf einen Blick. Die Neuerungen Fenster **Online-Verbindung** nützen Ihnen vor allem bei größeren Projekten mit vielen Antriebsreglern.

- **Neue Funktion: Variable Parameterliste**
  Mit der neuen Funktion können Sie sich zur schnellen Übersicht die aktuell benötigten Parameter in individuellen Parameterlisten zusammenstellen (Menüleiste > Ansicht > Variable Parameterliste).
- **Neuer Assistent: Typenschilddaten**
  Im neuen Assistenten Typenschilddaten können Sie jetzt auf einen Blick die Daten des elektronischen Typenschilds einsehen.
- **Online-Funktionen**
  Diese Neuerungen erwarten Sie im Fenster Online-Funktionen:
  - **Alle Antriebsregler neustarten/speichern**
    Sie können nun alle Antriebsregler auf einmal neustarten und für alle Antriebsregler auf einmal Werte speichern. Die Aktionen Werte speichern (A00) und Neu starten (A09) finden Sie im Fenster Online-Funktionen im Bereich Aktionen für Antriebsregler im Online-Betrieb.
  - **Hardware-Prüfung**
    Bei der Zuordnung wid geprüft, ob die projektierte Hardware zum realen Antriebsregler passt. Ungeeignete Konfigurationen werden nicht übertragen, stattdessen warnt die DS6 vor der Unstimmigkeit.

Weitere Neuerungen

- **Netzwerkadapter mit IPv6**
  Sie können nun auch Netzwerkadapter mit IPv6-Unterstützung verwenden, die Kommunikation findet weiterhin über IPv4 statt.
- **Störung 52: Kommunikation: Neue Ursache**
  SI6, SC6: Die neue Ursache 15 zeigt an, dass die Feldbusvariante EtherCAT projektiert wurde, aber die Firmware für PROFINET im Antriebsregler installiert ist und umgekehrt.
- **Phasing auf absolute Sollposition**
  Die Zusatzfunktion Phasing in der Applikation Drive Based Synchronous wurde um das Bewegungskommando MC_MoveAbsolute erweitert.

Optimierungen

- **Tip-Step als Einzelschritt**
  Eine Tip-Step-Anforderung wird nur noch bei Stillstand der Achse übernommen. Ein Aufaddieren mehrerer aufeinanderfolgender Tip-Steps wird nicht mehr unterstützt.
- **Störung 56: Overspeed: Quelle**
  Störung 56: Overspeed wird durch die geänderten Quellen weniger häufig ausgelöst. Die Störung wird nun anhand der gefilterten Geschwindigkeiten E15 und I88 ausgelöst.
- **Schnellhalt bei Kommunikationsausfall**
  SI6, SC6 mit SY6: Bei einem Ausfall der EtherCAT-Kommunikation mit FSoE kommt die Achse jetzt schneller zum Stillstand (Ereignis 52: Kommunikation, Ursache 6: EtherCAT PDO-Timeout). Eine Formel zur Berechnung der Schnellhaltdauer finden Sie im Handbuch Sicherheitstechnik SY6.
- **Continue nach SS1/SS2**
  SD6 mit SE6: Mit der Continue-Funktion können Sie nun auch Bewegungskommandos fortsetzen, die durch die Sicherheitsfunktionen SS1 oder SS2 unterbrochen wurden.

11/2026 | ID 443239

- **Lean-Motor: Verbesserte Performance**
  Die Steuerart für Lean-Motoren ermöglicht jetzt eine höhere maximale Reglerverstärkung und einen verbesserten Rundlauf bzw. Gleichlauf bei niedrigen Drehzahlen. Außerdem wurde die Ausregelzeit von Lastsprüngen verkürzt und die Positioniergenauigkeit wie auch die Wiederholgenauigkeit der Position wurden gesteigert.
- **Continue-Funktion: Drehmoment-/Kraftaufbau mit Freigabe**
  In Applikationen vom Typ Drive Based sind die Continue-Funktion und die Funktion Drehmoment-/Kraftaufbau mit Freigabe (G90) jetzt unabhängig voneinander: Ein abgebrochenes Bewegungskommando kann nun auch bei Verwendung von G90 fortgesetzt werden.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.4-C

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Übertemperaturschutz**
  SI6, SC6: Durch genauere i^2t-Modelle ist der Antriebsregler jetzt noch zuverlässiger vor thermischer Überlastung geschützt.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.4-B

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Booten von SD-Karte**
  SI6, SC6: Beim Booten über die SD-Karte sind die Antriebsregler jetzt noch schneller betriebsbereit.
- **Auswertung von Resolvern**
  SI6, SC6: Beim Auswerten von Resolvern treten Unterspannungen seltener auf.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.4-A

Mit diesem Release wird der **Multiachs-Scope** auch für den Antriebsregler SD6 verfügbar und **gepufferte Folgefahrsätze** ermöglichen Ihnen ab der V 6.4-A flüssigere Bewegungen ohne Stillstand.

- **Multiachs-Scope**
  SD6: Der Multiachs-Scope ist jetzt auch für den Antriebsregler SD6 verfügbar.
- **Gepufferte Folgefahrsätze**
  In Applikationen vom Typ Drive Based können Sie in der Betriebsart Fahrsatz jetzt bei Positionierkommandos ganz flüssig und ohne Stillstand in den Folgefahrsatz übergehen. Legen Sie in Fahrsatz A über Parameter J18 fest, mit welcher Endgeschwindigkeit die Sollposition erreicht werden soll und geben Sie in J286 den Folgefahrsatz B an, damit dieser für den flüssigen Übergang vorgeladen (gepuffert) wird. In Fahrsatz B geben Sie über J21 an, dass dieser als Folgefahrsatz erst am Ende von Fahrsatz A ausgeführt werden soll – ganz ohne Trigger.

Optimierungen

- **Erweiterte Referenzerhaltung**
  Bei vertauschten Encoderkabeln wird die Referenz jetzt automatisch wiederhergestellt, sobald die Kabel wieder korrekt zugeordnet wurden und das Steuerteil neugestartet wurde. Wenn beispielsweise beim Ab- und Wiederaufbau einer Anlage die Encoderkabel eines Doppelachsregler vertauscht worden sind, bleibt die Referenz jetzt erhalten.
- **Steuertafel im Störungsfall**
  Wenn ein Antriebsregler in Störung geht, zeigt eine aktive Steuertafel dies nun ebenfalls an.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.3-F

In diesem Release gibt es für Sie eine Menge **neuer Assistenten**, die Ihnen die Inbetriebnahme Ihrer Antriebsprojekte erleichtern. Außerdem erstrahlt der **Zuordnungsdialog** in neuem Glanz und hält neue Funktionen im Kontext **Firmware** für Sie bereit.

- **Neue Assistenten**
  Diese neuen Assistenten stehen Ihnen in der DriveControlSuite zur Verfügung:
  - **Bremsen testen und einschleifen**
    Die neuen Assistenten Bremse testen und Bremse einschleifen haben Steuertafel-Funktionalität und sind für den Betrieb des Antriebsreglers SD6 mit dem Sicherheitsmodul SE6 angepasst.
  - **Positionsmessung**
    Die Zusatzfunktion Positionsmessung hat jetzt einen gleichnamigen Assistenten. Als Gegenstück zur Funktion Touch probe in Applikationen vom Typ CiA 402 ist die Zusatzfunktion Positionsmessung seit der V 6.3-C für Applikationen vom Typ Drive Based verfügbar (Parameter: J110 – J115).
  - **Virtueller Master**
    Für den virtuellen Master gibt es zwei neue Assistenten: Betriebsart Kommando: virtueller Master und Geschwindigkeits-Override virtueller Master: Quelle.
  - **Phasing**
    Für die Zusatzfunktion Phasing gibt es in der Betriebsart Kommando einen neuen Assistenten: Betriebsart Kommando: Phasing.
- **Zuordnungsdialog**
  Diese Neuerungen am Zuordungsdialog erwarten Sie mit der V 6.3-F:
  - **Schaltflächen statt Kontextmenüs**
    Die Funktionen der Kontextmenüs stehen Ihnen jetzt als Schaltflächen zur Verfügung.
  - **Warteschlange für Verbindungsaufbau**
    Beim Verbindungsaufbau wird durch ein neues Symbol am Antriebsregler angezeigt, ob dieser sich in der Warteschlange für die Übertragung befinden. Über das Symbol können Sie außerdem den jeweiligen Antriebsregler aus der Warteschlange entfernen.
  - **Firmware-Prüfung beim Verbindungsaufbau**
    Beim Verbindungsaufbau werden die projektierte Firmware-Version und die Firmware-Version im Antriebsregler miteinander verglichen. Wenn die Firmware-Version im Antriebsregler für das Projekt nicht ausreichend ist, wird keine Verbindung aufgebaut.
  - **Firmware-Update für mehrere Antriebsregler**
    Die neue Komfortfunktion ermöglicht Ihnen, ein Firmware-Update für mehrere Antriebsregler gleichzeitig durchzuführen. Die Funktion finden Sie im Zuordnungsdialog im neuen Register Firmware-Update.

Weitere Neuerungen

- **Typenschildinformationen**
  Die Informationen des elektronischen Typenschilds werden jetzt, zusätzlich zu den B- und F-Parametern, auf die neuen R-Parameter R40 – R54 abgebildet. Dadurch können Sie Abweichungen zwischen den Typenschild-Originaldaten verfolgen, die ggf. durch Optimierung entstanden sind.
- **Grafische Programmierung: Neue Bausteine**
  Für die grafische Programmierung stehen 4 neue Standardbausteine mit variabler Eingangszahl und variablem Datentyp zur Verfügung: Bausteine 300009 Kollektor und 300010 Splitter (Typkonverter) sowie Bausteine 300007 Min und 300008 Max (Auswahlen).

11/2026 | ID 443239

Optimierungen

- **Höhere Genauigkeit innerhalb des Positionsfensters**
  Wenn die Achse bei ausgeschaltetem Leistungsteil manuell bewegt wird, wird die Sollposition I96 der Istposition I80 nachgeführt – jetzt auch innerhalb des Positionsfensters I22. Dadurch gibt es beim Einschalten des Leistungsteils keinen Schleppfehler und auch keine ungewollten Ausgleichsbewegungen: Die Achse bewegt sich mit erhöhter Genauigkeit.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.3-E

Dieses Release stellt Ihnen neue Funktionen und Inhalte für **Asynchron-** und **Lean-Motoren** bereit.

- **Notbremsung für Lean-Motoren**
  SI6, SC6: Analog zur Notbremsung bei Synchron-Servomotoren ist bei den entsprechenden Ereignissen nun auch die Notbremsung für Lean-Motoren verfügbar.
- **Asynchronmotoren IE3**
  Im Projektierungsdialog sind jetzt die Motordaten für alle STÖBER Asynchronmotoren mit Energieeffizienzklasse 3 verfügbar.

Optimierungen

- **Übertemperaturschutz**
  SI6, SC6: Im Stillstand und bei kleinen Drehzahlen ist der Antriebsregler jetzt noch zuverlässiger vor thermischer Überlastung geschützt.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.3-D

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

- **Auswertung von Encoder HIPERFACE DSL**
  SI6, SC6: Wir haben die Auswertung von Encodern HIPERFACE DSL für Sie optimiert: Die Auswertung läuft jetzt stabiler und ist weniger störungsanfällig.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.3-C

Mit diesem Release finden Sie, was Sie suchen: Die neue **Suche** und viele weitere Neuerungen bringen Sie schneller ans Ziel.

- **Neue Suchfunktion**
  Die neue Suchfunktion unterstützt Sie n der Parameterliste, in Assistenten und in der aktuellen Ebene der grafischen Programmierung. Geben Sie einfach Parameterkoordinaten oder -namen in das Suchfeld ein.
- **Antriebsregler zwischen Modulen verschieben**
  Über das neue Kontextmenü im Projektbaum können Sie jetzt Antriebsregler zwischen Modulen verschieben.
- **Steuertafel Tippen: Referenz setzen**
  Die Referenz können Sie jetzt auch ganz einfach über die Steuertafel Tippen setzen.

Weitere Neuerungen

- **Bewegungsrichtung pro Fahrsatz**
  Bei absoluter Positionierung mit endlosen Achsen können Sie die Bewegungsrichtung jetzt optional pro Fahrsatz angeben (Parameter: C243, J33).
- **Nockenschaltwerk für die Master-Position**
  In der Applikation Drive Based Synchronous steht die Zusatzfunktion Nockenschaltwerk jetzt auch für den Master zur Verfügung: Der neue Assistent Master: Nockenschaltwerk und die neuen Parameter G510 – G514 werden beim Aktivieren der Zusatzfunktion eingeblendet.
- **Grafische Programmierung: Datentypen für Baustein Parameter lesen**
  Parameterwerte werden vom Baustein 300005 Parameter Lesen jetzt entsprechend ihres Datentyps ausgegeben, bei binärer Ausgabe automatisch als BOOL. Die Ausgabe als INT32 oder REAL32 ist optional.
- **Grafische Programmierung: Bausteineingang mit Konstante**
  Sie können einen Bausteineingang jetzt direkt via Kontextmenü mit einem Baustein zum Lesen bzw. Schreiben von Konstanten verschalten.
- **Grafische Programmierung: Parameterwerte in Echtzeit**
  Am Kürzel RT (Real Time) im Bausteinnamen können Sie erkennen, ob der Baustein den Parameterwert in Echtzeit liefert.

Optimierungen

- **Übertemperaturschutz**
  SI6: Bei Betrieb mit maximalem Ausgangsstrom ist der Antriebsregler jetzt noch zuverlässiger vor thermischer Überlastung geschützt.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.3-B

Dieses Release dient der Produktpflege und beinhaltet allgemeine Optimierungen.

11/2026 | ID 443239

DriveControlSuite V 6.3-A

Ab diesem Release steht Ihnen der neue **Antriebsregler SC6** gemeinsam mit dem **Lean-Motor** in der DriveControlSuite zur Verfügung. Auch der Antriebsregler SD6 kommt nicht zu kurz: Mit dem neuen **Sicherheitsmodul SE6** samt Projektierungssoftware **PASmotion Safety Configurator** können Sie Ihre Achsen sicher in Betrieb nehmen.

- **Antriebsregler SC6**
  Der neue Antriebsregler SC6 steht Ihnen im Projektierungsdialog zur Auswahl.
- **Lean-Motor**
  SI6, SC6: Die neue Steuerart Lean-Motor steht Ihnen im Projektierungsdialog zur Auswahl.
- **Sicherheitsmodul SE6 mit PASmotion Safety Configurator**
  SD6: Das neue Sicherheitsmodul SE6 steht Ihnen im Projektierungsdialog zur Auswahl. Um das Sicherheitsmodul zu projektieren, starten Sie einfach PASmotion Safety Configurator über das Projektmenü.

Weitere Neuerungen

- **Neue Applikationen: CiA 402 und CiA 402 HiRes Motion**
  Die neuen Applikationen ersetzen die bisherigen Applikationen CiA 402 Controller Based, CiA 402 Controller Based HiRes Motion und CiA 402 Drive Based. Die neuen Applikationen enthalten sowohl die steuerungsbasierenden als auch die antriebsbasierenden Betriebsarten, zwischen denen Sie im Stillstand umschalten können. Die alten Applikationen werden weiterhin von der DS6 unterstützt, stehen aber für Neuprojektierungen nicht mehr zur Verfügung.
- **Frequenzanalyse für Scope-Aufnahmen**
  Sie können jetzt eine Frequenzanalyse auf Scope-Aufnahmen anwenden. Die Funktion finden Sie im Scope im neuen Register Frequenzanalyse.
- **Alle Verbindungen trennen**
  Mit der neuen Komfortfunktion können Sie mit einem Klick die Verbindung der DS6 zu allen Anriebsreglern im Modul trennen. Die Funktion finden Sie im Kontextmenü des Fensters Online-Verbindung.
- **Zuverlässige Referenzierung auf Nullimpuls**
  I37 zeigt Ihnen an, wie viel Strecke nach einem Referenzierereignis auf der Suche dem Nullimpuls zurückgelegt wurde. Wenn die zurückgelegte Strecke sehr klein ist und der Nullimpuls sehr nah an einem Referenzschalter liegt, können Sie die Zuverlässigkeit der Referenzposition erhöhen, indem Sie mit I53 den Start der Suche verschieben.
- **Endschalterspeicher automatisch zurücksetzen**
  Wenn das Leistungsteil seit dem Einschalten des Steuerteils noch nicht freigegeben war, werden die Endschalterspeicher wieder zurückgesetzt, sobald die Signale der Endschalter korrekt übertragen werden. Das heißt: Falls der Antriebsregler schneller betriebsbereit ist als die Endschalter oder die Steuerung, wird zwar eine Störung ausgelöst, aber der Endschalterspeicher wird automatisch zurückgesetzt.
- **Fenster anordnen**
  Mit der neue Funktion im Menü Fenster können Sie im Arbeitsbereich z. B. die Fenster von Assistenten, Parameterliste und Scope gestapelt oder nebeneinander anordnen.

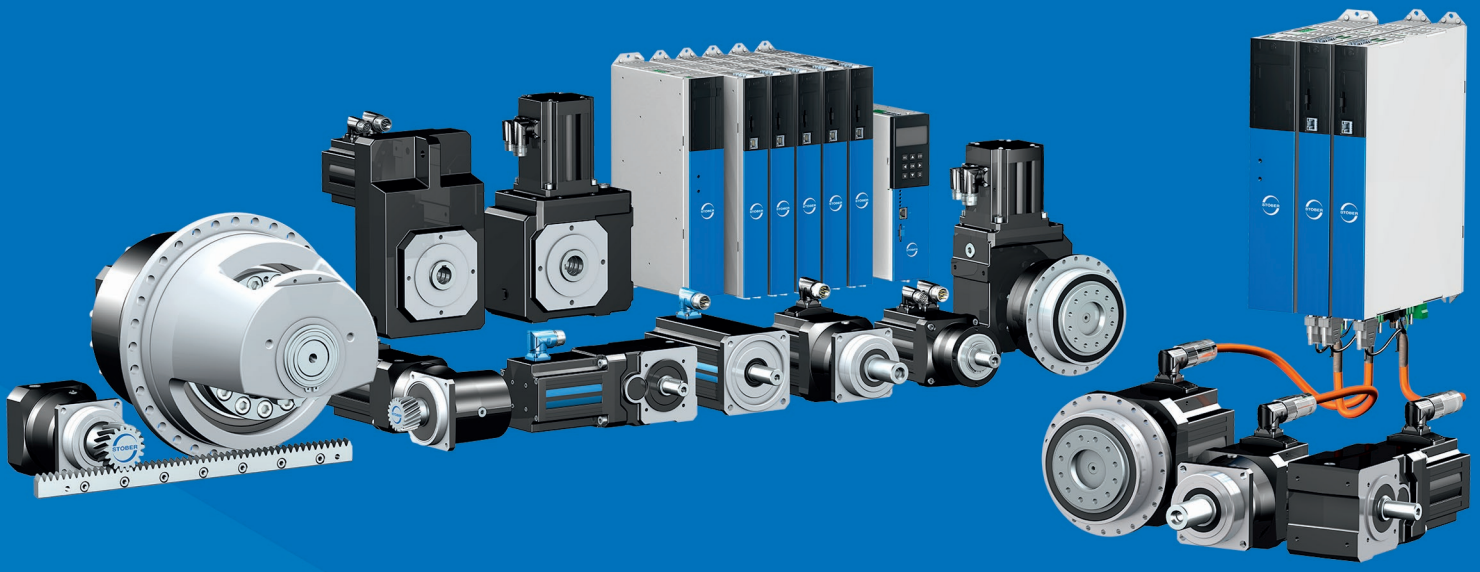
Optimierungen

- **Ein-/Ausschaltverzögerung X1**
  SD6: A43 wird jetzt zusätzlich zur Ausschaltverzögerung auch als Einschaltverzögerung eingesetzt.
- **Geschwindigkeits-Override für Tippen via Feldbus**
  In Applikationen vom Typ Drive Based und Drive Based Synchronous wirkt der Geschwindigkeits-Override G466 nun auch für das Tippen via Steuerwort. Das Tippen via Bedieneinheit und Steuertafeln bleibt von G466 weiterhin unbeeinflusst.
- **Erweiterung des Störungsspeichers**
  SI6: Der Störungsspeicher wurde von 20 auf 50 Einträge erweitert.

11/2026 | ID 443239

- **Sauberes EtherCAT-Mapping**
  Mit der neuen Funktion im Assistenten EtherCAT können Sie nicht mehr benötigte Module aus einer ESI-Datei löschen.
- **Grafische Programmierung: Parameter lesen/schreiben**
  Die neuen Versionen der Bausteine 300005 Parameter Lesen und 300006 Parameter Schreiben können Parameter nun auch im Datentyp des Parameters lesen und schreiben. Die Konvertierung nach INT32 oder REAL32 ist nur noch optional.

11/2026 | ID 443239



4 4 3 2 3 9 .

11/2026

STÖBER Antriebstechnik GmbH + Co. KG
Kieselbronner Str. 12
75177 Pforzheim
Germany
Tel. +49 7231 582-0
mail@stoeber.de
www.stober.com

24 h Service Hotline
+49 7231 582-3000

Copyright © STÖBER
Alle Rechte vorbehalten.

www.stober.com