



PROFINET – SC6, SI6 Bedienhandbuch

de
07/2021
ID 443038.04



STÖBER

Inhaltsverzeichnis

1	Vorwort.....	5
2	Benutzerinformationen	6
2.1	Aufbewahrung und Weitergabe	6
2.2	Beschriebenes Produkt	6
2.3	Aktualität	6
2.4	Originalsprache	6
2.5	Haftungsbeschränkung	6
2.6	Darstellungskonventionen	7
2.6.1	Darstellung von Sicherheitshinweisen.....	7
2.6.2	Auszeichnung von Textelementen.....	8
2.6.3	Mathematik und Formeln	8
2.7	Marken.....	9
2.8	Begriffsklärung.....	9
3	Allgemeine Sicherheitshinweise	10
3.1	Richtlinien und Normen.....	10
3.2	Qualifiziertes Personal	10
3.3	Bestimmungsgemäße Verwendung.....	11
3.4	Einsatzumgebung und Betrieb.....	12
3.5	Entsorgung	12
4	Netzwerkaufbau.....	13
5	Anschluss	14
5.1	Auswahl geeigneter Leitungen.....	14
5.2	X200, X201: Feldbusanbindung.....	14
6	Was Sie vor der Inbetriebnahme wissen sollten.....	15
6.1	Programmoberflächen	15
6.1.1	Programmoberfläche DS6.....	15
6.1.2	Programmoberfläche TIA Portal	18
6.2	Bedeutung der Parameter	20
6.2.1	Parametergruppen	20
6.2.2	Parameterarten und Datentypen	21
6.2.3	Parametertypen.....	22
6.2.4	Parameteraufbau.....	22
6.2.5	Parametersichtbarkeit	23
6.3	Signalquellen und Prozessdaten-Mapping.....	24
6.4	Netzausfallsicheres Speichern	24

7	Inbetriebnahme	25
7.1	DS6: Antriebsregler konfigurieren	26
7.1.1	Projekt aufsetzen	27
7.1.2	Allgemeine PROFINET-Einstellungen parametrieren	29
7.1.3	PZD-Übertragung konfigurieren	30
7.1.4	Mechanisches Achsmodell abbilden	32
7.1.5	Konfiguration übertragen und speichern	37
7.1.6	Steuertafel aktivieren und Konfiguration testen	39
7.2	TIA Portal: PROFINET-Netzwerk einrichten	40
7.2.1	GSD-Datei installieren	40
7.2.2	PROFINET-Netzwerk projektieren	41
7.2.3	Steuerung konfigurieren	42
7.2.4	Antriebsregler konfigurieren	43
7.2.5	Konfiguration übertragen	46
7.2.6	Kommunikation prüfen	47
8	Monitoring und Diagnose	48
8.1	Verbindungsüberwachung	48
8.2	LED-Anzeige	49
8.2.1	Zustand PROFINET	49
8.2.2	Netzwerkverbindung PROFINET	50
8.3	Ereignisse	51
8.3.1	Ereignis 52: Kommunikation	52
8.4	Parameter	53
8.4.1	A270 X20x Zustand G6 V0	53
8.4.2	A271 PN Zustand G6 V0	53
8.4.3	A272 PN Modul/Submodul G6 V1	53
8.4.4	A273 PN Gerätename G6 V0	54
8.4.5	A274 PN IP-Adresse G6 V0	54
8.4.6	A275 PN Subnetz-Mask G6 V0	54
8.4.7	A276 PN Gateway G6 V0	54
8.4.8	A279 PN MAC Adressen G6 V0	54
9	Mehr zu PROFINET?	55
9.1	PROFINET	55
9.2	Geräteklassen	55
9.3	Kommunikation	56
9.3.1	Zyklische Kommunikation: Prozessdaten	56
9.3.2	Azyklische Kommunikation: Parameterkanaldaten	56
9.3.3	Azyklische Kommunikationsdienste programmieren	60
9.4	Kommunikationsprotokolle	61
9.5	Service-Kommunikation über PROFINET	61

9.6	Ethernet-Netzwerkadressierung	62
9.6.1	MAC-Adresse	62
9.6.2	IP-Adresse	62
9.6.3	Subnetzmaske	62
9.6.4	Subnetze und Gateways	63
9.6.5	MAC- und IP-Adressierung über Gerätenamen	63
9.7	Zykluszeiten	63
10	Anhang.....	64
10.1	Standard-Mapping PROFINET und Drive Based	64
10.1.1	SC6, SI6: RxPZD	64
10.1.2	SC6, SI6: TxPZD	65
10.2	Parameter für Datensatz RECORD adressieren.....	66
10.2.1	Axis_number bestimmen.....	66
10.2.2	Parameter_number berechnen	66
10.2.3	Subindex bestimmen	66
10.3	RDREC, WRREC: Datensatz RECORD	67
10.3.1	WRREC: RECORD-Request: Aufbau des Headers	67
10.3.2	RDREC: RECORD-Response: Aufbau des Headers	68
10.3.3	RDREC, WRREC: Fehler-Codes	69
10.3.4	Elemente Attribute und Format: mögliche Kombinationen	70
10.4	Prozessdaten-Module	71
10.5	Weiterführende Informationen	72
10.6	Abkürzungen	73
11	Kontakt	74
11.1	Beratung, Service, Anschrift.....	74
11.2	Ihre Meinung ist uns wichtig.....	74
11.3	Weltweite Kundennähe	75
	Glossar	76
	Abbildungsverzeichnis	78
	Tabellenverzeichnis	79

1 Vorwort

PROFINET, offener Industrial-Ethernet-Standard, ist insbesondere für Anwendungen geeignet, bei denen eine schnelle Kommunikation mit hoher Datenrate in Kombination mit industriellen IT-Funktionen gefordert ist. PROFINET ist echtzeitfähig und nutzt IT-Standards wie TCP/IP.

Die STÖBER Antriebsregler der 6. Generation unterstützen PROFINET, die Weiterentwicklung des erfolgreichen PROFIBUS-Standards. Die Antriebsregler sind auf die Real-Time-Kommunikation von I/O-Daten zugeschnitten – und bieten gleichzeitig Übertragungsmöglichkeiten für sämtliche Bedarfsdaten, Parameter und IT-Funktionen.

Die Feldbusfunktionalität ist bei Antriebsreglern der Baureihe SC6 oder SI6 in die Firmware integriert.

Die Antriebsregler der Baureihen SC6 und SI6 absolvierten erfolgreich den PROFINET sowie den PROFIsafe Conformance Test. Hierbei wurde die Kommunikationsschnittstelle getestet, um die Zuverlässigkeit und herstellerunabhängige Funktionalität der unterlagerten Kommunikation zu gewährleisten.

Die Antriebsregler der Baureihen SC6 und SI6 absolvierten erfolgreich den PROFINET sowie den PROFIsafe Conformance Test. Hierbei wurde die Kommunikationsschnittstelle getestet, um die Zuverlässigkeit und herstellerunabhängige Funktionalität der unterlagerten Kommunikation zu gewährleisten.

2 Benutzerinformationen

Diese Dokumentation unterstützt Sie bei der Inbetriebnahme von STÖBER Antriebsreglern der Baureihe SC6 oder SI6 (IO-Device) in Verbindung mit einer Steuerung (IO-Controller) über ein PROFINET-Netzwerk.

Fachliche Vorkenntnisse

Um Ihr PROFINET-Netzwerk in Betrieb nehmen zu können, sollten Ihnen die Netzwerktechnologie PROFINET und damit verbunden Grundlagen zu den Siemens SIMATIC-Automatisierungssystemen bekannt sein.

Technische Voraussetzungen

Bevor Sie Ihr PROFINET-Netzwerk in Betrieb nehmen, müssen Sie die Antriebsregler verdrahten und deren korrekte Funktionsweise initial überprüfen. Folgen Sie hierzu den Anweisungen in den Handbüchern zu den Antriebsreglern SC6 und SI6.

Gender-Hinweis

Aus Gründen der besseren Lesbarkeit wird auf eine geschlechtsneutrale Differenzierung verzichtet. Entsprechende Begriffe gelten im Sinne der Gleichbehandlung grundsätzlich für alle Geschlechter. Die verkürzte Sprachform beinhaltet also keine Wertung, sondern hat lediglich redaktionelle Gründe.

2.1 Aufbewahrung und Weitergabe

Da diese Dokumentation wichtige Informationen zum sicheren und effizienten Umgang mit dem Produkt enthält, bewahren Sie diese bis zur Produktentsorgung unbedingt in unmittelbarer Nähe des Produkts und für das qualifizierte Personal jederzeit zugänglich auf.

Bei Übergabe oder Verkauf des Produkts an Dritte geben Sie diese Dokumentation ebenfalls weiter.

2.2 Beschriebenes Produkt

Diese Dokumentation ist verbindlich für:

Antriebsregler der Baureihe SC6 oder SI6 in Verbindung mit der Software DriveControlSuite (DS6) ab V 6.5-D und zugehöriger Firmware ab V 6.5-D-PN.

2.3 Aktualität

Prüfen Sie, ob Ihnen mit diesem Dokument die aktuelle Version der Dokumentation vorliegt. Auf unserer Webseite stellen wir Ihnen die neuesten Dokumentversionen zu unseren Produkten zum Download zur Verfügung:

<http://www.stoeber.de/de/downloads/>.

2.4 Originalsprache

Die Originalsprache dieser Dokumentation ist Deutsch; alle anderssprachigen Fassungen sind von der Originalsprache abgeleitet.

2.5 Haftungsbeschränkung

Diese Dokumentation wurde unter Berücksichtigung der geltenden Normen und Vorschriften sowie des Stands der Technik erstellt.

Für Schäden, die aufgrund einer Nichtbeachtung der Dokumentation oder aufgrund der nicht bestimmungsgemäßen Verwendung des Produkts entstehen, bestehen keine Gewährleistungs- und Haftungsansprüche. Dies gilt insbesondere für Schäden, die durch individuelle technische Veränderungen des Produkts oder dessen Projektierung und Bedienung durch nicht qualifiziertes Personal hervorgerufen wurden.

2.6 Darstellungskonventionen

Damit Sie besondere Informationen in dieser Dokumentation schnell zuordnen können, sind diese durch Orientierungshilfen in Form von Signalwörtern, Symbolen und speziellen Textauszeichnungen hervorgehoben.

2.6.1 Darstellung von Sicherheitshinweisen

Sicherheitshinweise sind durch nachfolgende Symbole gekennzeichnet. Sie weisen Sie auf besondere Gefahren im Umgang mit dem Produkt hin und werden durch entsprechende Signalworte begleitet, die das Ausmaß der Gefährdung zum Ausdruck bringen. Darüber hinaus sind nützliche Tipps und Empfehlungen für einen effizienten und einwandfreien Betrieb besonders hervorgehoben.

ACHTUNG!

Achtung

bedeutet, dass ein Sachschaden eintreten kann,

- wenn die genannten Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

⚠ VORSICHT!

Vorsicht

mit Warndreieck bedeutet, dass eine leichte Körperverletzung eintreten kann,

- wenn die genannten Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

⚠ WARNUNG!

Warnung

mit Warndreieck bedeutet, dass erhebliche Lebensgefahr eintreten kann,

- wenn die genannten Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

⚠ GEFAHR!

Gefahr

mit Warndreieck bedeutet, dass erhebliche Lebensgefahr eintreten wird,

- wenn die genannten Vorsichtsmaßnahmen nicht getroffen werden.

Information

Information bedeutet eine wichtige Information über das Produkt oder die Hervorhebung eines Dokumentationsteils, auf den besonders aufmerksam gemacht werden soll.

2.6.2 Auszeichnung von Textelementen

Bestimmte Elemente des Fließtexts werden wie folgt ausgezeichnet.

Wichtige Information	Wörter oder Ausdrücke mit besonderer Bedeutung
Interpolated position mode	Optional: Datei-, Produkt- oder sonstige Namen
<u>Weiterführende Informationen</u>	Interner Querverweis
http://www.musterlink.de	Externer Querverweis

Software- und Display-Anzeigen

Um den unterschiedlichen Informationsgehalt von Elementen, die von der Software-Oberfläche oder dem Display eines Antriebsreglers zitiert werden sowie eventuelle Benutzereingaben entsprechend kenntlich zu machen, werden folgende Darstellungen verwendet.

Hauptmenü Einstellungen	Von der Oberfläche zitierte Fenster-, Dialog-, Seitennamen oder Schaltflächen, zusammengesetzte Eigennamen, Funktionen
Wählen Sie Referenziermethode A	Vorgegebene Eingabe
Hinterlegen Sie Ihre <Eigene IP-Adresse>	Benutzerdefinierte Eingabe
EREIGNIS 52: KOMMUNIKATION	Display-Anzeigen (Status, Meldungen, Warnungen, Störungen)

Tastenkürzel und Befehlsfolgen oder Pfade sind folgendermaßen dargestellt.

[Strg], [Strg] + [S]	Taste, Tastaturkürzel
Tabelle > Tabelle einfügen	Navigation zu Menüs/Untermenüs (Pfadangabe)

2.6.3 Mathematik und Formeln

Zur Darstellung von mathematischen Zusammenhängen und Formeln werden die folgenden Zeichen verwendet.

-	Subtraktion
+	Addition
×	Multiplikation
÷	Division
	Betrag

2.7 Marken

Die folgenden Namen, die in Verbindung mit dem Gerät, seiner optionalen Ausstattung und seinem Zubehör verwendet werden, sind Marken oder eingetragene Marken anderer Unternehmen:

Windows®,
Windows® 7,
Windows® 10

Windows®, das Windows®-Logo, Windows® XP, Windows® 7 und Windows® 10 sind eingetragene Marken der Microsoft Corporation in den USA und/oder anderen Ländern.

PROFIBUS®,
PROFINET®

PROFIBUS® und PROFINET® sind eingetragene Marken der PROFIBUS Nutzerorganisation e.V., Karlsruhe, Deutschland.

SIMATIC®,
TIA Portal®

SIMATIC® und TIA Portal® sind eingetragene Marken der Siemens AG, München, Deutschland.

Alle anderen, hier nicht aufgeführten Marken, sind Eigentum ihrer jeweiligen Inhaber.

Erzeugnisse, die als Marken eingetragen sind, sind in dieser Dokumentation nicht besonders kenntlich gemacht.

Vorliegende Schutzrechte (Patente, Warenzeichen, Gebrauchsmusterschutz) sind zu beachten.

2.8 Begriffsklärung

Durch den Bezug auf relevante Standards und auf Produkte anderer Hersteller werden Ihnen in dieser Dokumentation für denselben Begriff unterschiedliche hersteller- oder standardspezifische Benennungen begegnen.

Zur besseren Verständlichkeit sind die Benennungen in dieser Dokumentation weitestgehend auf die STÖBER-spezifische Terminologie vereinheitlicht. Die Entsprechung der STÖBER-spezifischen Benennungen zu anderen Quellen entnehmen Sie nachfolgender Tabelle.

STÖBER	PROFINET
Steuerung	IO-Controller
Antriebsregler	IO-Device

Tab. 1: Entsprechung STÖBER-Terminologie zu PROFINET

3 Allgemeine Sicherheitshinweise

Von dem in dieser Dokumentation beschriebenen Produkt können Gefahren ausgehen, die durch die Einhaltung der beschriebenen Warn- und Sicherheitshinweise sowie der enthaltenen technischen Regeln und Vorschriften vermieden werden können.

3.1 Richtlinien und Normen

Die für das in dieser Dokumentation spezifizierte Produkt relevanten europäischen Richtlinien und Normen entnehmen Sie den Richtlinien und Normen des zugehörigen Antriebsreglers.

3.2 Qualifiziertes Personal

Um die in dieser Dokumentation beschriebenen Aufgaben ausführen zu können, müssen die damit betrauten Personen fachlich entsprechend qualifiziert sein sowie die Risiken und Restgefahren beim Umgang mit den Produkten einschätzen können. Sämtliche Arbeiten an den Produkten sowie deren Bedienung und Entsorgung dürfen aus diesem Grund ausschließlich von fachlich qualifiziertem Personal ausgeführt werden.

Bei qualifiziertem Personal handelt es sich um Personen, die die Berechtigung zur Ausführung der genannten Tätigkeiten erworben haben, entweder durch eine Ausbildung zur Fachkraft oder die Unterweisung durch Fachkräfte.

Darüber hinaus müssen gültige Vorschriften, gesetzliche Vorgaben, geltende Regelwerke, diese Dokumentation sowie die in dieser enthaltenen Sicherheitshinweise sorgfältig gelesen, verstanden und beachtet werden.

3.3 Bestimmungsgemäße Verwendung

Bei den Antriebsreglern handelt es sich im Sinne der EN 50178 um elektrische Betriebsmittel der Leistungselektronik für die Regelung des Energieflusses in Starkstromanlagen.

Die Antriebsregler sind ausschließlich zum Betrieb von Motoren bestimmt, die die Anforderungen der EN 60034-1 erfüllen:

- Lean-Motoren der Baureihe LM
- Synchron-Servomotoren (z. B. der Baureihe EZ)
- Asynchronmotoren
- Torquemotoren

Eine bestimmungswidrige Verwendung ist der Anschluss anderer elektronischer Lasten oder der Betrieb außerhalb der geltenden technischen Spezifikationen!

Bei Einbau der Antriebsregler in Maschinen ist die Inbetriebnahme (d. h. die Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebs) solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine den lokalen Gesetzen und Richtlinien entspricht. Für den europäischen Raum gelten beispielsweise:

- Maschinenrichtlinie 2006/42/EG
- Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU
- EMV-Richtlinie 2014/30/EU

EMV-gerechte Montage

Der Antriebsregler und das Zubehör müssen EMV-gerecht montiert und verdrahtet sein

Modifikation

Als Anwender dürfen Sie den Antriebsregler sowie das Zubehör weder baulichen noch technischen oder elektrischen Veränderungen unterziehen.

Wartung

Der Antriebsregler und das Zubehör sind wartungsfrei. Treffen Sie jedoch geeignete Maßnahmen, um eventuelle Fehler in der Anschlussverdrahtung ermitteln oder ausschließen zu können.

3.4 Einsatzumgebung und Betrieb

Bei den Produkten handelt es sich um Produkte mit eingeschränkter Vertriebsklasse gemäß EN IEC 61800-3.

Die Produkte sind nicht für den Einsatz in einem öffentlichen Niederspannungsnetz vorgesehen, das Wohngebiete speist. Es sind Hochfrequenzstörungen zu erwarten, wenn die Produkte in solch einem Netz eingesetzt werden.

Die Produkte sind ausschließlich zum Einbau in Schaltschränke mit mindestens der Schutzklasse IP54 vorgesehen.

Betreiben Sie die Produkte unbedingt innerhalb der durch die technischen Daten vorgegebenen Grenzen.

Folgende Anwendungen sind verboten:

- Der Einsatz in explosionsgefährdeten Bereichen
- Der Einsatz in Umgebungen mit schädlichen Stoffen nach EN 60721, z. B. Öle, Säure, Gase, Dämpfe, Stäube, Strahlungen

Die Realisierung der folgenden Anwendungen ist nur nach Rücksprache mit STÖBER gestattet:

- Der Einsatz in nicht-stationären Anwendungen
- Der Einsatz aktiver Komponenten (Antriebsregler, Versorgungsmodule, Rückspeise- oder Entladeeinheiten) fremder Hersteller

Die Produkte sind ausschließlich für den Betrieb an TN- oder Wye-Netzen vorgesehen.

Der Antriebsregler verfügt über einen parametrierbaren Wiederanlauf. Wenn der Antriebsregler nach der Energieabschaltung für einen automatischen Wiederanlauf ausgelegt ist, muss dies gemäß EN 61800-5-1 auf der Anlage eindeutig angegeben werden.

Der Antriebsregler verfügt optional über die Sicherheitsfunktion Safe Torque Off (STO) nach EN 61800-5-2 zur sicheren Trennung der Energiezufuhr zum Motor. Darauf aufbauende Maßnahmen zum Schutz vor unerwartetem Anlauf werden u. a. in der EN ISO 12100 und der EN ISO 14118 beschrieben.

3.5 Entsorgung

Beachten Sie bei der Entsorgung der Verpackung und des Produkts die aktuellen nationalen und regionalen Bestimmungen! Entsorgen Sie die Verpackung und die einzelnen Produktteile in Abhängigkeit von ihrer Beschaffenheit getrennt, z. B. als:

- Karton
- Elektronikschrott (Leiterplatten)
- Kunststoff
- Blech
- Kupfer
- Aluminium
- Batterie

4 Netzwerkaufbau

Ein PROFINET-Netzwerk besteht in der Regel aus einem PROFINET-Segment mit Steuerung (IO-Controller) und sämtlichen zu diesem Bereich gehörigen IO-Devices, d. h. Antriebsreglern der Baureihe SC6 oder SI6 sowie einem PC als IO-Supervisor.

Das Versorgungsmodul PS6, das Sie zusätzlich für Antriebsregler der Baureihe SI6 benötigen, ist nicht Teil des PROFINET-Netzwerks.

Der PROFINET-Netzwerkaufbau wird generell auf die jeweiligen anlagenspezifischen Erfordernisse zugeschnitten. Die STÖBER Antriebsregler unterstützen eine Stern-, Linien- oder Baumtopologie.

Sämtliche PROFINET-Teilnehmer werden über interne oder externe Switches (100 Mbit/s) in das PROFINET-Netzwerk eingebunden.

Mit der STÖBER Software DriveControlSuite DS6 konfigurieren und parametrieren Sie die Antriebsregler, über das Siemens TIA Portal beispielsweise das gesamte PROFINET-Netzwerk.

Nachfolgende Grafik abstrahiert ein PROFINET-Netzwerk am Beispiel der Baureihe SI6.

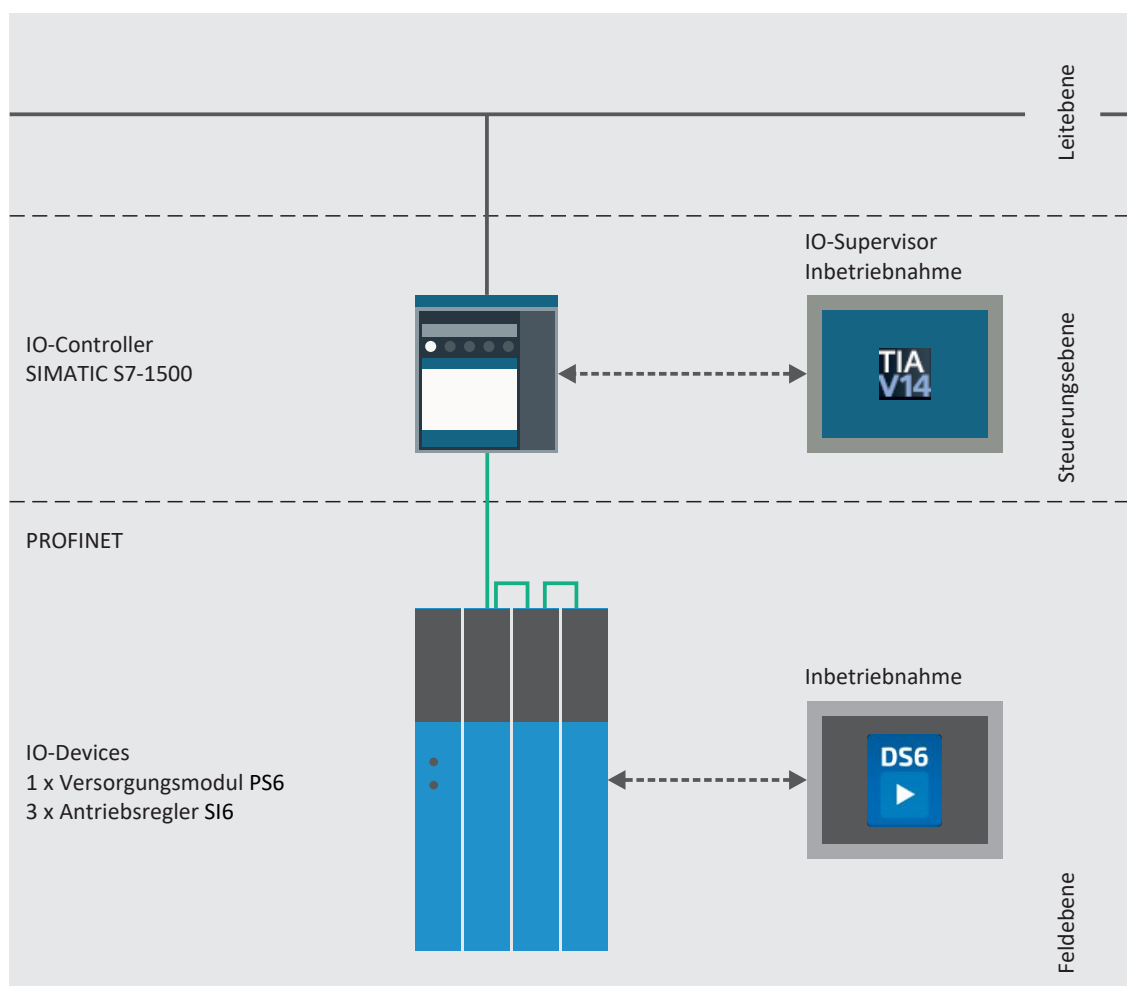


Abb. 1: PROFINET: Netzwerkaufbau am Beispiel der Baureihe SI6

5 Anschluss

PROFINET erlaubt zur Netzwerkverbindung ausschließlich Switches, die wiederum einen flexiblen Netzwerkaufbau und eine nahezu unbegrenzte Netzausdehnung von mehreren Kilometern bei maximaler Geschwindigkeit ermöglichen.

5.1 Auswahl geeigneter Leitungen

Die PROFINET-Übertragungstechnik basiert auf dem Fast-Ethernet-Standard.

Die Verbindungen zwischen den Teilnehmern eines PROFINET-Netzwerks bestehen in der Regel aus symmetrischen, geschirmten und paarweise verdrehten Kupferkabeln (Shielded Twisted Pair, Qualitätsstufe CAT 5e). Auch Lichtwellenleiter (LWL) als Übertragungsmedium sind möglich.

Signale werden nach den 100BASE TX-Verfahren, d. h. mit einer Übertragungsrate von 100 Mbit/s bei einer Frequenz von 125 MHz übermittelt. Pro Frame können maximal 1440 Byte übertragen werden. Die maximale Kabellänge beträgt 100 m.

PROFINET-Kabel existieren in verschiedenen Ausführungen, zugeschnitten auf unterschiedliche Anwendungsszenarien und Umgebungsbedingungen.

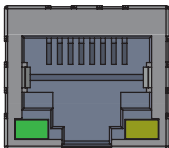
Wir empfehlen, die in der PROFINET-Montagerichtlinie spezifizierten Kabel und Steckverbinder zu nutzen. Diese sind hinsichtlich Verwendung, Widerstandsfähigkeit, EMV-Eigenschaften und Farbcodierung auf den Einsatz in der Automatisierungstechnik angepasst.

Unterschieden nach der Verlegungsart existieren Kabel des Typs A, B und C:

- Typ A
4-adrige geschirmte Kupferkabel für die feste Verlegung
- Typ B
4-adrige geschirmte Kupferkabel für die flexible Verlegung
- Typ C
4-adrige geschirmte Kupferkabel für permanente Bewegungen

5.2 X200, X201: Feldbusanbindung

Um die Antriebsregler an weitere PROFINET-Teilnehmer anbinden zu können, steht Ihnen ein integrierter Switch mit den beiden RJ-45-Buchsen X200 und X201 zur Verfügung. Die Buchsen befinden sich auf der Geräteoberseite. Die zugehörige Pin-Belegung und Farbkodierung entsprechen dem Standard EIA/TIA-T568B.

Buchse	Pin	Bezeichnung	Funktion
	1	Tx+	Kommunikation
	2	Tx-	
	3	Rx+	
	4	—	—
	5	—	—
	6	Rx-	Kommunikation
	7	—	—
	8	—	—

Tab. 2: Anschlussbeschreibung X200 und X201

6 Was Sie vor der Inbetriebnahme wissen sollten

Nachfolgende Kapitel ermöglichen Ihnen einen schnellen Einstieg in den Aufbau der Programmoberfläche sowie die zugehörigen Fensterbezeichnungen und liefern Ihnen relevante Informationen rund um Parameter sowie zum generellen Speichern Ihrer Projektierung.

6.1 Programmoberflächen

Nachfolgende Kapitel beinhalten die Programmoberflächen der beschriebenen Software-Komponenten im Überblick.

6.1.1 Programmoberfläche DS6

Über die grafische Oberfläche der Inbetriebnahme-Software DriveControlSuite (DS6) können Sie Ihr Antriebsprojekt schnell und effizient projektieren, parametrieren und in Betrieb nehmen. Im Servicefall können Sie mithilfe der DriveControlSuite Diagnoseinformationen wie Betriebszustände, Störungsspeicher und Störungszähler Ihres Antriebsprojekts auswerten.

Information

Die Programmoberfläche der DriveControlSuite steht Ihnen in deutscher, englischer und französischer Sprache zur Verfügung. Um die Sprache der Programmoberfläche zu ändern, wählen Sie Menü **Einstellungen > Sprache**.

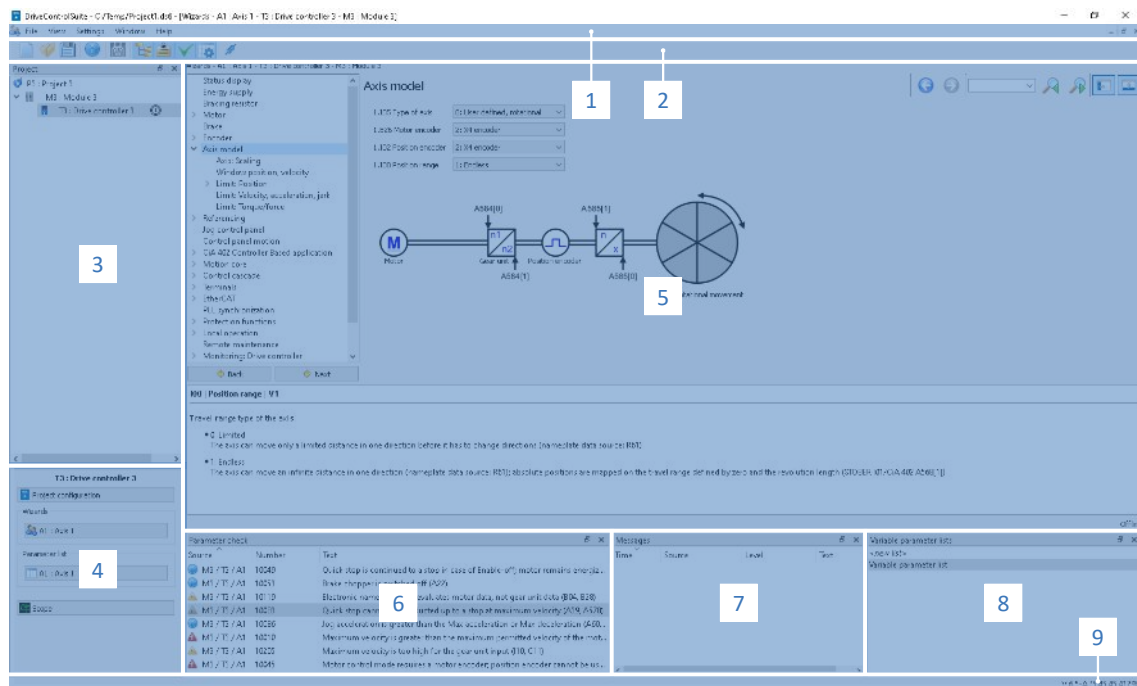


Abb. 2: DS6: Programmoberfläche

Nr.	Bereich	Beschreibung
1	Menüleiste	Über die Menüs Datei , Ansicht , Einstellungen und Fenster können Sie Projekte öffnen und speichern, Programmfenster ein- und ausblenden, die Oberflächensprache sowie Zugriffslevel auswählen und im Arbeitsbereich zwischen verschiedenen Fenstern wechseln.
2	Symbolleiste	Die Symbolleiste ermöglicht Ihnen schnellen Zugriff auf häufig benötigte Funktionen wie das Öffnen und Speichern von Projekten sowie das Ein- und Ausblenden von Fenstern in der Programmoberfläche.
3	Projektbaum	Der Projektbaum bildet die Struktur Ihres Antriebsprojekts in Form von Modulen und Antriebsreglern ab. Wählen Sie zuerst über den Projektbaum ein Element aus, um es über das Projektmenü zu bearbeiten.
4	Projektmenü	Das Projektmenü bietet Ihnen unterschiedliche Funktionen zur Bearbeitung von Projekt, Modul und Antriebsregler an. Das Projektmenü passt sich an das Element an, das Sie im Projektbaum ausgewählt haben.
5	Arbeitsbereich	Im Arbeitsbereich öffnen sich die verschiedenen Fenster, über die Sie ihr Antriebsprojekt bearbeiten können, wie z. B. der Projektierungsdialog, die Assistenten, die Parameterliste oder das Analysewerkzeug Scope.
6	Parameterprüfung	Die Parameterprüfung weist auf Auffälligkeiten und Unstimmigkeiten hin, die bei der Plausibilitätsprüfung der berechenbaren Parameter festgestellt wurden.
7	Meldungen	Die Einträge in den Meldungen protokollieren den Verbindungs- und Kommunikationszustand der Antriebsregler, systemseitig abgefangene Falscheingaben, Fehler beim Öffnen eines Projekts oder Regelverstöße in der grafischen Programmierung.
8	Variable Parameterlisten	Über variable Parameterlisten können Sie beliebige Parameter zur schnellen Übersicht in individuellen Parameterlisten zusammenstellen.
9	Statusleiste	In der Statusleiste finden Sie Angaben zur Software-Version und erhalten bei Prozessen wie dem Laden von Projekten weitere Informationen zur Projektdatei, zu den Geräten sowie zum Fortschritt des Prozesses.

6.1.1.1 Individueller Arbeitsplatz

Projektbaum (1) und Projektmenü (2) sind gekoppelt und können ebenso wie die Parameterprüfung und die Meldungen (5, 6) am linken, rechten oder am unteren Bildschirmrand angedockt werden. Über Menü Ansicht sind diese Programmfenster zusätzlich ein- und ausblendbar.

Arbeitsbereich (3) und Parameterbeschreibung (4) sind ebenfalls miteinander verbunden und immer mittig platziert. Beide Bereiche können verkleinert oder vergrößert werden.

6.1.1.2 Navigation über sensitive Schaltbilder

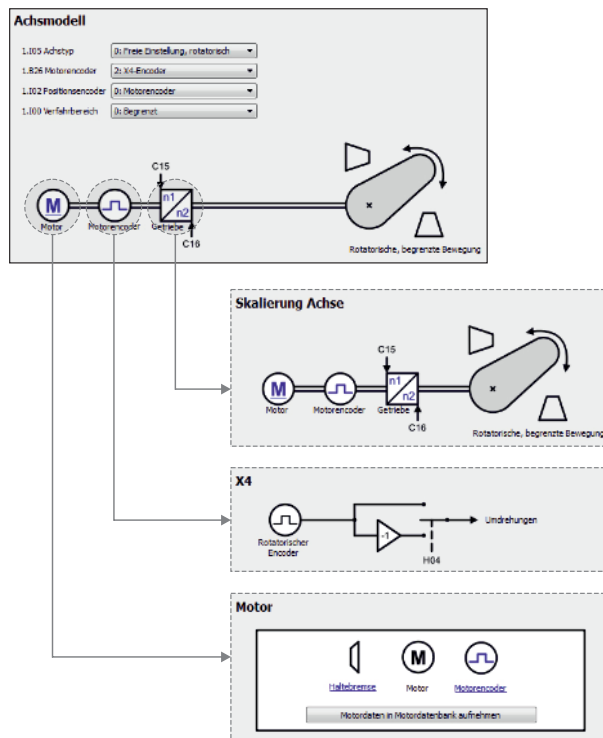


Abb. 3: DriveControlSuite: Navigation über Textlinks und Symbole

Um Ihnen die Bearbeitungsreihenfolgen von Soll- und Istwerten, die Verwendung von Signalen oder bestimmte Anordnungen von Antriebskomponenten grafisch zu verdeutlichen und die Konfiguration zugehöriger Parameter zu erleichtern, werden diese auf den jeweiligen Assistentenseiten des Arbeitsbereichs in Form von Schaltbildern dargestellt.

Blau eingefärbte Textlinks oder klickbare Symbole kennzeichnen programminterne Verlinkungen. Diese verweisen auf die jeweils zugehörigen Assistentenseiten und sind somit behilflich, weiterführende Detailseiten mit nur einem Klick zu erreichen.

6.1.2 Programmoberfläche TIA Portal

Das Siemens Totally Integrated Automation Portal (TIA Portal) bietet eine Plattform, mit der Sie Ihr PROFINET-System in Betrieb nehmen. Das TIA Portal gliedert sich in die Portalansicht und die Projektansicht.

TIA Portalansicht

Die TIA Gesamtfunktionalität ist in unterschiedliche Aufgabengebiete gegliedert, die Sie über sogenannte Portale erreichen können. Die für diese Dokumentation relevanten Oberflächenelemente der TIA Portalansicht entnehmen Sie nachfolgender Grafik.

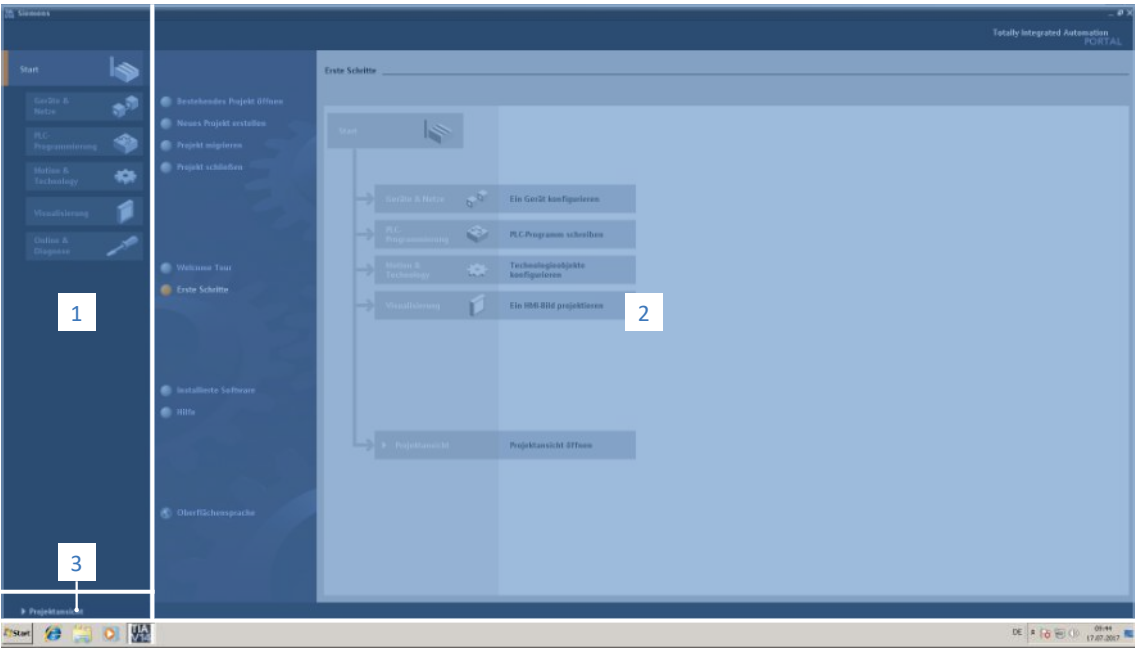


Abb. 4: TIA Portal: Programmoberfläche der Portalansicht

Nr.	Bereich	Beschreibung
1	Portalauswahl	Die Portalauswahl bietet Ihnen Zugriff auf verschiedene Portale für unterschiedliche Aufgaben und Funktionen.
2	Portalfunktionen	Abhängig vom ausgewählten Portal stehen Ihnen hier die Portalfunktionen zur Verfügung.
3	Projektansicht	Die Schaltfläche lässt Sie zur Projektansicht wechseln.

TIA Projektansicht

Die TIA Projektansicht bietet Ihnen Zugriff auf sämtliche Bestandteile eines Projekts. Die für diese Dokumentation relevanten Oberflächenelemente der TIA Portalansicht entnehmen Sie nachfolgender Grafik.

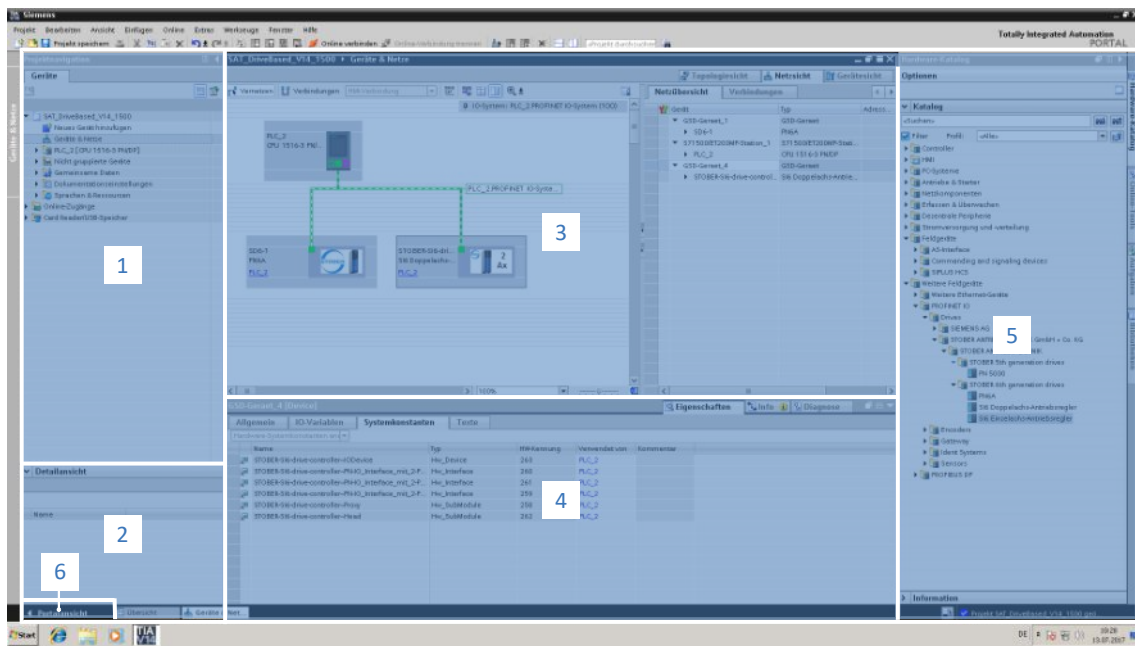


Abb. 5: TIA Portal: Programmoberfläche der Projektansicht

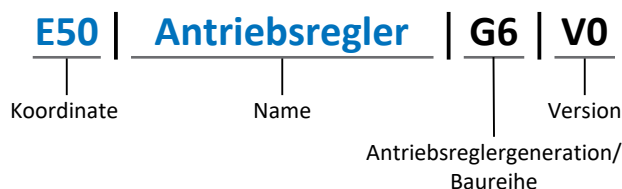
Nr.	Bereich	Beschreibung
1	Projektnavigation	Die Projektnavigation bietet Ihnen Zugang zu allen Komponenten Ihres TIA Projekts.
2	Detailansicht	Die Detailansicht zeigt Ihnen zusätzliche Informationen zu einem gewählten Objekt an.
3	Arbeitsbereich	Im Arbeitsbereich bearbeiten Sie beispielsweise Objekte in der Topologiesicht, Netzsicht oder Gerätesicht.
4	Inspektorfenster	Das Inspektorfenster zeigt Ihnen zusätzliche Informationen zu einem ausgewählten Objekt an.
5	Task Cards	Task Cards stehen Ihnen abhängig vom gewählten Objekt zur Verfügung und ermöglichen Ihnen z. B. Zugriff auf den Hardware-Katalog, Online-Tools, Aufgaben oder Bibliotheken.
6	Portalansicht	Die Schaltfläche lässt Sie zur Portalansicht wechseln.

6.2 Bedeutung der Parameter

Über Parameter passen Sie die Funktionen des Antriebsreglers an Ihre individuelle Anwendung an. Parameter visualisieren darüber hinaus aktuelle Istwerte (Istdrehzahl, Istdrehmoment ...) und lösen Aktionen wie z. B. Werte speichern, Phasen testen usw. aus.

Parameterkennung-Lesart

Eine Parameterkennung setzt sich aus nachfolgenden Elementen zusammen, wobei auch Kurzformen, d. h. die ausschließliche Angabe einer Koordinate oder die Kombination aus Koordinate und Name möglich sind.



6.2.1 Parametergruppen

Parameter werden thematisch einzelnen Gruppen zugeordnet. Die STÖBER Antriebsregler der 6. Generation unterscheiden nachfolgende Parametergruppen.

Gruppe	Thema
A	Antriebsregler, Kommunikation, Zykluszeiten
B	Motor
C	Maschine, Geschwindigkeit, Drehmoment/Kraft, Komparatoren
D	Sollwert
E	Anzeige
F	Klemmen, analoge und digitale Ein- und Ausgänge, Bremse
G	Technologie – Teil 1 (applikationsabhängig)
H	Encoder
I	Motion (sämtliche Bewegungseinstellungen)
J	Fahrsätze
K	Steuertafel
L	Technologie – Teil 2 (applikationsabhängig)
M	Profile (applikationsabhängig)
N	Zusatzfunktionen (applikationsabhängig; erweitertes Nockenschaltwerk)
P	Kundenspezifische Parameter (Programmierung)
Q	Kundenspezifische Parameter, instanzabhängig (Programmierung)
R	Fertigungsdaten von Antriebsregler, Motor, Bremsen, Motoradapter, Getriebe und Getriebemotor
S	Safety (Sicherheitstechnik)
T	Scope
U	Schutzfunktionen
Z	Störungszähler

Tab. 3: Parametergruppen

6.2.2 Parameterarten und Datentypen

Neben der thematischen Sortierung in einzelne Gruppen gehören alle Parameter einem bestimmten Datentyp und einer Parameterart an. Der Datentyp eines Parameters wird in der Parameterliste, Tabelle Eigenschaften angezeigt. Die Zusammenhänge zwischen Parameterarten, Datentypen und deren Wertebereich entnehmen Sie nachfolgender Tabelle.

Typ	Art	Länge	Wertebereich (dezimal)
INT8	Ganzzahl oder Auswahl	1 Byte (vorzeichenbehaftet)	-128 – 127
INT16	Ganzzahl	2 Byte (1 Wort, vorzeichenbehaftet)	-32768 – 32767
INT32	Ganzzahl oder Position	4 Byte (1 Doppelwort, vorzeichenbehaftet)	-2147483648 – 2147483647
BOOL	Binärzahl	1 Bit (intern: LSB in 1 Byte)	0, 1
BYTE	Binärzahl	1 Byte (vorzeichenlos)	0 – 255
WORD	Binärzahl	2 Byte (1 Wort, vorzeichenlos)	0 – 65535
DWORD	Binärzahl oder Parameteradresse	4 Byte (1 Doppelwort, vorzeichenlos)	0 – 4294967295
REAL32 (Typ single nach IEE754)	Fließkommazahl	4 Byte (1 Doppelwort, vorzeichenbehaftet)	$-3,40282 \times 10^{38} - 3,40282 \times 10^{38}$
STR8	Text	8 Zeichen	—
STR16	Text	16 Zeichen	—
STR80	Text	80 Zeichen	—

Tab. 4: Parameter: Datentypen, Arten, mögliche Werte

Parameterarten: Verwendung

- **Ganzzahl, Fließkommazahl**
Bei allgemeinen Rechenprozessen
Beispiel: Soll- und Istwerte
- **Auswahl**
Zahlenwert, dem eine direkte Bedeutung zugeordnet ist
Beispiel: Quellen für Signale oder Sollwerte
- **Binärzahl**
Bit-orientierte Parameterinformationen, die binär zusammengefasst werden
Beispiel: Steuer- und Statusworte
- **Position**
Ganzzahl in Verbindung mit zugehörigen Einheiten und Nachkommastellen
Beispiel: Ist- und Sollwerte von Positionen
- **Geschwindigkeit, Beschleunigung, Verzögerung, Ruck**
Fließkommazahl in Verbindung mit zugehörigen Einheiten und Nachkommastellen
Beispiel: Ist- und Sollwerte für Geschwindigkeit, Beschleunigung, Verzögerung, Ruck
- **Parameteradresse**
Entspricht dem Speicherort eines weiteren Parameters
Beispiel: Indirektes Lesen – Quellen für analoge und digitale Ausgänge sowie für das Feldbus-Mapping
- **Text**
Ausgaben oder Meldungen

6.2.3 Parametertypen

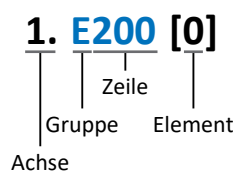
Bei Parametern werden folgende Typen unterschieden.

Parametertyp	Beschreibung	Beispiel
Einfache Parameter	Bestehen aus einer Gruppe und einer Zeile mit einem fest definierten Wert.	A21 Bremswiderstand R: Wert = 100 Ohm
Array-Parameter	Bestehen aus einer Gruppe, einer Zeile und mehreren fortlaufenden (gelisteten) Elementen, die dieselben Eigenschaften, jedoch unterschiedliche Werte besitzen.	A10 Zugriffslevel <ul style="list-style-type: none"> A10[0] Zugriffslevel: Wert = Zugriffslevel über Bedienfeld A10[2] Zugriffslevel: Wert = Zugriffslevel über CANopen und EtherCAT A10[4] Zugriffslevel: Wert = Zugriffslevel über PROFINET
Record-Parameter	Bestehen aus einer Gruppe, einer Zeile und mehreren fortlaufenden (gelisteten) Elementen, die unterschiedliche Eigenschaften und unterschiedliche Werte besitzen können.	A00 Werte speichern <ul style="list-style-type: none"> A00[0] Starten: Wert = Aktion starten A00[1] Fortschritt: Wert = Aktionsfortschritt anzeigen A00[2] Ergebnis: Wert = Aktionsergebnis anzeigen

Tab. 5: Parametertypen

6.2.4 Parameteraufbau

Jeder Parameter besitzt spezifische Koordinaten, die folgendem Muster entsprechen.



- **Achse**
Bei mehreren Achsen diejenige, der ein Parameter zugeordnet ist (optional).
- **Gruppe**
Gruppe, der ein Parameter thematisch angehört.
- **Zeile**
Unterscheidet die Parameter innerhalb einer Parametergruppe.
- **Element**
Elemente eines Array- oder Record-Parameters (optional).

6.2.5 Parametersichtbarkeit

Die Sichtbarkeit eines Parameters hängt von dem in der Software definierten Zugriffslevel, der Abhängigkeit von weiteren Parametern, der gewählten Applikation sowie von der Version der zugehörigen Firmware ab.

Zugriffslevel

Die Zugriffsmöglichkeiten auf die einzelnen Parameter der Software sind hierarchisch gestaffelt und in einzelne Level unterteilt. Das bedeutet, Parameter können gezielt ausgeblendet und damit verbunden deren Konfigurationsmöglichkeiten ab einer bestimmten Ebene verriegelt werden. Folgende Level existieren:

- Level 0
Elementare Parameter
- Level 1
Wesentliche Parameter einer Applikation
- Level 2
Wesentliche Parameter für den Service mit umfangreichen Diagnosemöglichkeiten
- Level 3
Sämtliche für die Inbetriebnahme und Optimierung einer Applikation notwendigen Parameter

Parameter A10 Zugriffslevel regelt den generellen Zugriff auf Parameter:

- Über CANopen oder EtherCAT (A10[2])
- Über PROFINET (A10[3])

Ausblendfunktionen

Über Ausblendfunktionen werden Parameter hinsichtlich ihrer logischen Beziehungen zu anderen Optionsmodulen oder Parametern ausgeblendet.

Information

In der DriveControlSuite ausgeblendete Parameter können bei der Kommunikation via Feldbus weder gelesen noch geschrieben werden.

Applikationen

Applikationen unterscheiden sich generell hinsichtlich Funktionen und deren Ansteuerung. Aus diesem Grund stehen mit jeder Applikation unterschiedliche Parameter zur Verfügung.

Firmware

Die Einführung neuer Parameter kann unter Umständen mit einer neueren Firmware-Version verbunden sein. Parameter, die für Dateien einer älteren Firmware-Funktionen projektiert wurden, sind eventuell in neueren Versionen nicht sichtbar. Die jeweilige Parameterbeschreibung beinhaltet in solchen Fällen einen entsprechenden Hinweis.

6.3 Signalquellen und Prozessdaten-Mapping

Die Übertragung von Steuersignalen und Sollwerten in der DriveControlSuite genügt folgenden Prinzipien.

Signalquellen

Antriebsregler werden entweder über einen Feldbus, einen Mischbetrieb aus Feldbussystem und Klemmen oder ausschließlich über Klemmen angesteuert.

Ob die Steuersignale und Sollwerte der Applikation über einen Feldbus oder über Klemmen bezogen werden, konfigurieren Sie über entsprechende Auswahlparameter, die als Quellen bezeichnet werden.

Bei einer Ansteuerung über Feldbus werden Parameter als Quellen für Steuersignale oder Sollwerte ausgewählt, die Teil des anschließenden Prozessdaten-Mappings sein müssen; bei einer Ansteuerung über Klemmen werden die jeweiligen analogen oder digitalen Eingänge direkt angegeben.

Prozessdaten-Mapping

Wenn Sie mit einem Feldbussystem arbeiten und die Quellparameter für Steuersignale und Sollwerte ausgewählt haben, konfigurieren Sie abschließend die feldbus-spezifischen Einstellungen, z. B. die Belegung der Prozessdatenkanäle für die Übertragung der Empfangs- und Sendeprozessdaten.

6.4 Netzausfallsicheres Speichern

Sämtliche Projektierungen, Parametrierungen und damit verbundene Änderungen an Parameterwerten sind nach der Übertragung an den Antriebsregler wirksam, aber noch nicht nichtflüchtig gespeichert.

Speichern auf einem Antriebsregler

Um die Konfiguration netzausfallsicher auf einem Antriebsregler zu speichern, haben Sie folgende Möglichkeiten:

- Konfiguration speichern über Assistent Werte speichern:
Projektmenü > Bereich Assistenten > projektierte Achse > Assistent Werte speichern: Wählen Sie die Aktion Werte speichern
- Konfiguration speichern über die Parameterliste:
Projektmenü > Bereich Parameterliste > projektierte Achse > Gruppe A: Antriebsregler > A00 Werte speichern: Setzen Sie den Parameter A00[0] auf den Wert 1: Aktiv

Speichern auf allen Antriebsreglern innerhalb eines Projekts

Um die Konfiguration netzausfallsicher auf mehreren Antriebsreglern zu speichern, haben Sie folgende Möglichkeiten:

- Konfiguration speichern über die Symbolleiste:
Symbolleiste > Symbol Werte speichern: Klicken Sie auf das Symbol Werte speichern
- Konfiguration speichern über das Fenster Online-Verbindung:
Projektmenü > Bereich Online-Verbindung > projektierte Achse > Fenster Online-Verbindung: Klicken Sie auf Werte speichern (A00)

Information

Schalten Sie den Antriebsregler während des Speicherns nicht aus. Wenn während des Speicherns die Versorgungsspannung des Steuerteils unterbrochen wird, startet der Antriebsregler beim nächsten Einschalten ohne lauffähige Konfiguration. In diesem Fall muss die Konfiguration erneut auf den Antriebsregler übertragen und netzausfallsicher gespeichert werden.

7 Inbetriebnahme

Nachfolgende Kapitel beschreiben die Inbetriebnahme eines PROFINET-Netzwerks, bestehend aus einer Steuerung der Firma Siemens und mehreren Antriebsreglern der Firma STÖBER, mithilfe der STÖBER DriveControlSuite und dem Siemens TIA Portal.

Um die einzelnen Inbetriebnahmeschritte besser nachvollziehen zu können, setzen wir folgende **beispielhafte** Systemumgebung voraus:

- Antriebsregler der Baureihe SC6 oder SI6 ab Firmware-Version 6.5-D-PN
- Inbetriebnahme-Software DS6 ab Version 6.5-D

in Kombination mit

- Siemens Steuerung SIMATIC S7-1500
- Siemens Automatisierungssoftware Totally Integrated Automation Portal (TIA Portal) V16

Die Inbetriebnahme gliedert sich in folgende Schritte...

1. DriveControlSuite:
Projektieren Sie sämtliche Antriebsregler (Gerätesteuerung, Applikation, Prozessdaten, Achsmodell, ...), parametrieren Sie die allgemeinen PROFINET-Einstellungen sowie die PZD-Übertragung und übertragen Sie im Anschluss Ihre Konfiguration auf die Antriebsregler Ihres PROFINET-Netzwerks.
2. TIA Portal:
Bilden Sie anschließend Ihr reales PROFINET-Netzwerk im TIA Portal ab und konfigurieren Sie die einzelnen Teilnehmer. Übertragen Sie die Konfiguration auf die Steuerung und nehmen Sie Ihr PROFINET-Netzwerk in Betrieb.

Information

Bevor Sie mit der Inbetriebnahme Ihres PROFINET-Netzwerks mithilfe der DriveControlSuite und des TIA Portals beginnen, müssen Sie sämtliche Teilnehmer Ihres PROFINET-Netzwerks miteinander vernetzen.

7.1 DS6: Antriebsregler konfigurieren

Projektieren und konfigurieren Sie sämtliche Antriebsregler Ihres Antriebssystems in der DriveControlSuite DS6 (siehe Kapitel [Programmoberfläche DS6 \[► 15\]](#)).

Information

Die für die PROFINET-Inbetriebnahme notwendigen Schritte sind anhand der antriebsbasierenden Applikation Drive Based in Kombination mit der Gerätesteuerung Drive Based beschrieben.

Wie Sie Ihr Achsmodell abbilden, die Gerätesteuerung Drive Based oder die unterschiedlichen Betriebsarten der Applikation Drive Based parametrieren, entnehmen Sie dem zugehörigen Handbuch (siehe Kapitel [Weiterführende Informationen \[► 72\]](#)).

Information

Führen Sie die im Nachfolgenden beschriebenen Schritte unbedingt in der vorgegebenen Reihenfolge aus!

Einige Parameter stehen in Abhängigkeit zueinander und werden Ihnen erst zugänglich, wenn Sie zuvor bestimmte Einstellungen getroffen haben. Folgen Sie den Schritten in der vorgegebenen Reihenfolge, damit Sie die Parametrierung vollständig abschließen können.

7.1.1 Projekt aufsetzen

Um sämtliche Antriebsregler und Achsen Ihres Antriebssystems über die DriveControlSuite konfigurieren zu können, müssen Sie diese im Rahmen eines Projekts erfassen.

7.1.1.1 Antriebsregler und Achse projektieren

Erstellen Sie ein neues Projekt und projektieren Sie den ersten Antriebsregler samt zugehöriger Achse.

Neues Projekt anlegen

1. Starten Sie die DriveControlSuite.
2. Klicken Sie im Startbildschirm auf **Neues Projekt erstellen**.
 - ⇒ Das neue Projekt wird angelegt und der Projektierungsdialog für den ersten Antriebsregler öffnet sich.
 - ⇒ Die Schaltfläche **Antriebsregler** ist aktiv.

Antriebsregler projektieren

1. **Register Eigenschaften:**
Stellen Sie die Beziehung zwischen Ihrem Schaltplan und dem zu projektierenden Antriebsregler in der DriveControlSuite her.
Referenz: Geben Sie das Referenzkennzeichen (Betriebsmittelkennzeichen) des Antriebsreglers an.
Bezeichnung: Benennen Sie den Antriebsregler eindeutig.
Version: Versionieren Sie Ihre Projektierung.
Beschreibung: Geben Sie gegebenenfalls unterstützende Zusatzinformationen wie die Änderungshistorie der Projektierung an.
2. **Register Antriebsregler:**
Wählen Sie die Baureihe und den Gerätetyp des Antriebsreglers.
Firmware: Wählen Sie die PROFINET-Version 6.x -**PN**.
3. **Register Optionsmodule:**
Sicherheitsmodul: Wenn der Antriebsregler Teil eines Sicherheitskreises ist, wählen Sie das entsprechende Sicherheitsmodul.
4. **Register Gerätesteuerung:**
Gerätesteuerung: Wählen Sie **Drive Based**.
Prozessdaten Rx, Prozessdaten Tx: Wählen Sie **PROFINET Rx** und **PROFINET Tx** für die Übertragung der PROFINET-Prozessdaten.

Information

Stellen Sie sicher, dass Sie im Register **Antriebsregler** die korrekte Baureihe projektieren. Die projektierte Baureihe kann nachträglich nicht geändert werden.

Achse projektieren

1. Klicken Sie auf Achse 1.
2. Register Eigenschaften:
Stellen Sie die Beziehung zwischen Ihrem Schaltplan und der zu projektierenden Achse in der DriveControlSuite her.
Referenz: Geben Sie das Referenzkennzeichen (Betriebsmittelkennzeichen) der Achse an.
Bezeichnung: Benennen Sie die Achse eindeutig.
Version: Versionieren Sie Ihre Projektierung.
Beschreibung: Geben Sie gegebenenfalls unterstützende Zusatzinformationen wie beispielsweise die Änderungshistorie der Projektierung an.
3. Register Applikation:
Wählen Sie Drive Based.
4. Register Motor:
Wählen Sie den Motortyp, den Sie über diese Achse betreiben. Wenn Sie mit Motoren von Fremdanbietern arbeiten, geben Sie die zugehörigen Motordaten zu einem späteren Zeitpunkt an.
5. Wiederholen Sie die Schritte 2 – 4 für die 2. Achse (nur bei Doppelachsreglern).
6. Bestätigen Sie mit OK.

7.1.1.2 Sicherheitstechnik einrichten

Wenn der Antriebsregler Teil eines Sicherheitskreises ist, müssen Sie im nächsten Schritt die Sicherheitstechnik gemäß der im zugehörigen Handbuch beschriebenen Inbetriebnahmeschritte einrichten.

7.1.2 Allgemeine PROFINET-Einstellungen parametrieren

- ✓ Sie haben für den Antriebsregler die Prozessdaten PROFINET Rx und PROFINET Tx projektiert.
- 1. Markieren Sie im Projektbaum den betreffenden Antriebsregler und klicken Sie im Projektmenü > Bereich Assistent auf die erste projektierte Achse.
- 2. Wählen Sie Assistent PROFINET.
- 3. A100 Feldbusskalierung:
Belassen Sie die Default-Einstellung auf 1: Rohwert (Werte werden unverändert durchgereicht).
- 4. A273 PN GeräteName:
Zeigt bei bestehender Online-Verbindung zwischen Antriebsregler und Steuerung den PROFINET-Gerätenamen an, der im TIA Portal vergeben wurde.
- 5. A109 PZD-Timeout:
Definieren Sie die Zeit, die in Summe mit der Watchdog-Zeit der Steuerung (TIA Portal: Ansprechüberwachungszeit) die tolerierte Ausfalldauer für die Überwachung der PZD-Kommunikation im PROFINET-Netzwerk ergibt (Default-Wert: 20 ms).

7.1.3 PZD-Übertragung konfigurieren

Der PZD-Kanal (Prozessdaten-Kanal) dient der zyklischen Echtzeitübertragung von Steuer- und Statusinformationen bzw. Ist- und Sollwerten zwischen einer Steuerung (IO-Controller) und einem Antriebsregler (IO-Device).

Wichtig bei diesem Datenaustausch ist die Richtung des Datenflusses. PROFINET IO unterscheidet – aus Sicht des Antriebsreglers – Empfangs-PZD (= Receive-PZD, RxPZD) von Sende-PZD (= Transmit-PZD, TxPZD). STÖBER Antriebsregler der 6. Generation unterstützen eine flexible Zuordnung der zu übertragenden Parameterwerte.

Die Prozessdaten RxPZD und TxPZD, die zwischen Steuerung und Antriebsregler bei einer zyklischen Datenübertragung ausgetauscht werden, hängen von der projektierten Applikation ab. Bei der Applikation PROFIdrive wird das Mapping der Prozessdaten im Online-Betrieb durch die Steuerung vorgegeben. Bei Applikationen vom Typ Drive Based werden die Prozessdaten durch das Standard-Mapping entsprechend vorbelegt. Überprüfen Sie das Standard-Mapping und passen Sie dieses gegebenenfalls an.

Sie können über die Achsen A und B Prozessdaten mit insgesamt maximal 48 zu übertragenden Parametern (24 pro Achse) übertragen.

Information

Die Verarbeitung der PZD erfolgt in manchen Steuerungen WORD-orientiert (16 Bit). Bei Applikationen vom Typ Drive Based ist das Standard-Mapping passend vorbelegt. Berücksichtigen Sie bei Änderungen am Standard-Mapping den Datentyp der Parameter, die Sie dem Mapping hinzufügen oder aus dem Mapping entfernen.

Wenn Sie Parameter mit Datentyp BYTE oder INT8 (8 Bit) hinzufügen oder entfernen, kann dies zu Problemen in den Datenstrukturen der Steuerung führen. Nutzen Sie gegebenenfalls Parameter A101 Dummy-Byte, um entstehende 8-Bit-Lücken in den Prozessdaten zu füllen und die notwendige Datenstruktur für die Steuerung zu realisieren.

7.1.3.1 RxPZD anpassen

Information

Den übertragbaren Umfang der zyklischen PZD legen Sie im TIA Portal fest, indem Sie für den Antriebsregler je Achse ein entsprechendes Prozessdaten-Modul projektieren.

✓ Sie haben die Applikation Drive Based projektiert.

1. Markieren Sie im Projektbaum den betreffenden Antriebsregler und klicken Sie im Projektmenü > Bereich Assistent auf die erste projektierte Achse.
2. Wählen Sie Assistent PROFINET > Empfangs-Prozessdaten RxPZD.
3. Überprüfen Sie das Standard-Mapping und passen Sie es gegebenenfalls Ihren Anforderungen entsprechend an.
A90[0] – A90[23], A91[0] – A91[23]:
Zielparameter, deren Werte der Antriebsregler von der Steuerung empfängt. Die Position gibt Auskunft über die Empfangsreihenfolge.
4. Resultierende Datenlänge:
Zeigt, bei bestehender Online-Verbindung zur Steuerung, die Gesamtlänge der zu übertragenden PZD an. Der Wert darf das Datenvolumen des Prozessdaten-Moduls nicht überschreiten, das Sie im TIA Portal projektieren.¹

¹Max. 72 Byte/36 Worte

7.1.3.2 TxPZD anpassen

Information

Den übertragbaren Umfang der zyklischen PZD legen Sie im TIA Portal fest, indem Sie für den Antriebsregler je Achse ein entsprechendes Prozessdaten-Modul projektieren.

- ✓ Sie haben die Applikation **Drive Based** projektiert.
- 1. Markieren Sie im Projektbaum den betreffenden Antriebsregler und klicken Sie im Projektmenü > Bereich **Assistent** auf die erste projektierte Achse.
- 2. Wählen Sie **Assistent PROFINET > Sende-Prozessdaten TxPZD**.
- 3. Überprüfen Sie das Standard-Mapping und passen Sie es gegebenenfalls Ihren Anforderungen entsprechend an.
A94[0] – A94[23], A95[0] – A95[23]:
Quellparameter, deren Werte der Antriebsregler an die Steuerung überträgt. Die Position gibt Auskunft über die Sendereihenfolge.
- 4. **Resultierende Datenlänge:**
Zeigt, bei bestehender Online-Verbindung zur Steuerung, die Gesamtlänge der zu übertragenden PZD an. Der Wert darf das Datenvolumen des Prozessdaten-Moduls nicht überschreiten, das Sie im TIA Portal projektieren.²

²Max. 72 Byte/36 Worte

7.1.4 Mechanisches Achsmodell abbilden

Um Ihren realen Antriebsstrang mit einem oder mehreren Antriebsreglern in Betrieb nehmen zu können, müssen Sie Ihre vollständige mechanische Umgebung in der DriveControlSuite abbilden.

7.1.4.1 STÖBER Motor parametrieren

Sie haben einen der folgenden Motoren projektiert:

STÖBER Synchron-Servomotor mit Encoder EnDat 2.2 digital, EnDat 3 oder HIPERFACE DSL (mit optionaler Bremse)

Mit der Projektierung des entsprechenden Motors werden automatisch Begrenzungswerte für Ströme und Drehmomente sowie zugehörige Temperaturdaten in die jeweiligen Parameter der einzelnen Assistenten übertragen. Zeitgleich werden alle zusätzlichen Daten zu Bremse und Encoder übernommen.

STÖBER Lean-Motor ohne Encoder (mit optionaler Bremse)

Mit der Projektierung des entsprechenden Motors werden automatisch Begrenzungswerte für Ströme und Drehmomente sowie zugehörige Temperaturdaten in die jeweiligen Parameter der einzelnen Assistenten übertragen. Sie müssen lediglich die verwendete Kabellänge parametrieren. Auch die Lüft- und Einfallzeiten der Bremse sind bereits hinterlegt. Sie müssen die Bremse nur aktivieren.

1. Markieren Sie im Projektbaum den betreffenden Antriebsregler und klicken Sie im Projektmenü > Bereich Assistent auf die erste projektierte Achse.
2. Wählen Sie Assistent **Motor**.
3. B101 Kabellänge:
Wählen Sie die Kabellänge des verwendeten Leistungskabels.
4. Wiederholen Sie die Schritte für die 2. Achse (nur bei Doppelachsreglern).

Aktivieren Sie im Anschluss die Bremse.

1. Markieren Sie im Projektbaum den betreffenden Antriebsregler und klicken Sie im Projektmenü > Bereich Assistent auf die erste projektierte Achse.
2. Wählen Sie Assistent **Bremse**.
3. F00 Bremse:
Wählen Sie 1: Aktiv.
4. Wiederholen Sie die Schritte für die 2. Achse (nur bei Doppelachsreglern).

Motorschutz

Alle Modelle der 6. STÖBER Antriebsreglergeneration verfügen über ein sogenanntes i^2t -Modell, ein Rechenmodell für die thermische Überwachung des Motors. Um es zu aktivieren und die Schutzfunktion einzurichten, nehmen Sie – abweichend von den Defaultwerten – folgende Parametereinstellungen vor: U10 = 2: Warnung und U11 = 1,00 s. Dieses Modell kann alternativ oder ergänzend zu einem temperaturüberwachten Motorschutz verwendet werden.

7.1.4.2 Achsmodell parametrieren

Parametrieren Sie den Aufbau Ihres Antriebs in dieser Reihenfolge:

- Achsmodell definieren
- Achse skalieren
- Positions- und Geschwindigkeitsfenster parametrieren
- Achse begrenzen (optional)
 - Position begrenzen
 - Geschwindigkeit, Beschleunigung und Ruck begrenzen
 - Drehmoment und Kraft begrenzen

Information

Wenn Sie einen Doppelachsregler mit zwei projektierten Achsen verwenden, müssen Sie das Achsmodell für jede Achse einzeln parametrieren.

7.1.4.2.1 Achsmodell definieren

1. Markieren Sie im Projektbaum den betreffenden Antriebsregler und klicken Sie im Projektmenü > Bereich Assistent auf die erste projektierte Achse.
2. Wählen Sie Assistent Achsmodell.
3. I05 Achstyp:
Definieren Sie, ob der Achstyp rotatorisch oder translatorisch ist.
 - 3.1. Wenn Sie die Maßeinheiten sowie die Anzahl der Dezimalstellen für die Angabe und Anzeige von Positionssollwerten, Geschwindigkeiten, Beschleunigungen und Ruck individuell konfigurieren möchten, wählen Sie 0: Freie Einstellung, rotatorisch oder 1: Freie Einstellung, translatorisch.
 - 3.2. Wenn die Maßeinheiten sowie die Anzahl der Dezimalstellen für die Angabe und Anzeige von Positionssollwerten, Geschwindigkeiten, Beschleunigungen und Ruck fest vorgegeben sein sollen, wählen Sie 2: Rotatorisch oder 3: Translatorisch.
4. B26 Motorencoder:
Definieren Sie die Schnittstelle, an der der Motorencoder angeschlossen ist.
5. I02 Positionencoder (optional):
Definieren Sie die Schnittstelle, an der der Positionencoder angeschlossen ist.
6. I00 Verfahrbereich:
Definieren Sie, ob der Verfahrbereich der Achse begrenzt oder endlos (modulo) ist.
7. Wenn Sie für I00 = 1: Endlos gewählt haben, parametrieren Sie eine Umlauflänge (siehe [Achse skalieren](#) [► 35]).

Information

Wenn Sie I05 Achstyp parametrieren, können Sie über die Auswahlen 0: Freie Einstellung, rotatorisch oder 1: Freie Einstellung, translatorisch die Maßeinheiten sowie die Anzahl der Dezimalstellen für das Achsmodell entweder individuell konfigurieren oder über die Auswahlen 2: Rotatorisch und 3: Translatorisch auf voreingestellte Werte zurückgreifen.

Auswahl 2: Rotatorisch legt die folgenden Maßeinheiten für das Achsmodell fest: Position in °, Geschwindigkeit in Upm, Beschleunigung in rad/s^2 , Ruck in rad/s^3 .

Auswahl 3: Translatorisch legt die folgenden Maßeinheiten für das Achsmodell fest: Position in mm, Geschwindigkeit in m/s, Beschleunigung in m/s^2 , Ruck in m/s^3 .

Information

Wenn Sie für I02 Positionencoder nichts anderes parametrieren, wird standardmäßig B26 Motorencoder für die Positionsregelung verwendet.

7.1.4.2.2 Achse skalieren

1. Markieren Sie im Projektbaum den betreffenden Antriebsregler und klicken Sie im Projektmenü > Bereich Assistent auf die erste projektierte Achse.
2. Wählen Sie Assistent Achsmodell > Achse: Skalierung.
3. Skalieren Sie die Achse, indem Sie die Gesamtübersetzung zwischen Motor und Abtrieb konfigurieren.
Um Ihnen die Skalierung zu erleichtern, steht Ihnen der Skalierungsrechner **Umrechnung Position, Geschwindigkeiten, Beschleunigungen, Drehmoment/Kraft** zur Verfügung, der die Auswirkungen von geänderten Bewegungsgrößen auf das gesamte System berechnet.
4. I01 Umlauflänge:
Wenn Sie für I00 Verfahrbereich = 1: Endlos gewählt haben, geben Sie die Umlauflänge an.
5. I06 Dezimalstellen Position (optional):
Wenn Sie für I05 Achstyp = 0: Freie Einstellung, rotatorisch oder 1: Freie Einstellung, translatorisch ausgewählt haben, legen Sie die gewünschte Anzahl der Dezimalstellen fest.
6. I09 Maßeinheit (optional):
Wenn Sie für I05 Achstyp = 0: Freie Einstellung, rotatorisch oder 1: Freie Einstellung, translatorisch gewählt haben, legen Sie die gewünschte Maßeinheit fest.

Information

Eine Änderung des Parameters I06 bewirkt eine Verschiebung der Dezimaltrennzeichen aller achsenspezifischen Werte! Ändern Sie I06 idealerweise, bevor Sie weitere achsenspezifische Werte parametrieren und kontrollieren Sie diese anschließend.

Information

Parameter I297 Maximalgeschwindigkeit Positionsenncoder muss Ihrem Anwendungsfall entsprechend parametriert sein. Wenn I297 zu klein gewählt ist, kommt es bereits bei normalen Betriebsgeschwindigkeiten zur Überschreitung der zulässigen Maximalgeschwindigkeit. Wenn I297 hingegen zu groß gewählt ist, können Messfehler des Encoders übersehen werden.

I297 ist abhängig von den folgenden Parametern: I05 Achstyp, I06 Dezimalstellen Position, I09 Maßeinheit sowie I07 Zähler Positionswegfaktor und I08 Nenner Positionswegfaktor bei Drive Based bzw. A585 Feed constant bei CiA 402. Wenn Sie Änderungen an einem der genannten Parameter vorgenommen haben, wählen Sie auch I297 entsprechend.

7.1.4.2.3 Positions- und Geschwindigkeitsfenster parametrieren

Geben Sie Positionsgrenzen und Geschwindigkeitszonen für Sollwerte an. Parametrieren Sie dazu die Rahmenwerte für das Erreichen einer Position oder einer Geschwindigkeit.

1. Wählen Sie Assistent Achsmodell > Fenster Position, Geschwindigkeit.
2. C40 Geschwindigkeits-Fenster:
Parametrieren Sie ein Toleranzfenster für Geschwindigkeitsprüfungen.
3. I22 Positionsfenster:
Parametrieren Sie ein Toleranzfenster für Positionsprüfungen.
4. I87 Istposition im Fenster - Zeit:
Parametrieren Sie, wie lang ein Antrieb im vorgegebenen Positionsfenster verweilen muss, bevor eine entsprechende Statusmeldung ausgegeben wird.
5. Parametrieren Sie ein Toleranzfenster für Schleppabstandsprüfungen.

7.1.4.2.4 Achse begrenzen

Begrenzen Sie, sofern notwendig, die Bewegungsgrößen Position, Geschwindigkeit, Beschleunigung, Ruck sowie Drehmoment/Kraft gemäß den für Ihr Achsmodell geltenden Bedingungen.

Position begrenzen (optional)

1. Markieren Sie im Projektbaum den betreffenden Antriebsregler und klicken Sie im Projektmenü > Bereich Assistent auf die erste projektierte Achse.
2. Wählen Sie Assistent Achsmodell > Begrenzung: Position.
3. Um den Verfahrbereich zu sichern, begrenzen Sie gegebenenfalls die Position Ihrer Achse durch einen Software- oder Hardware-Endschalter.

Geschwindigkeit, Beschleunigung, Ruck begrenzen (optional)

Die angegebenen Default-Werte sind für langsame Geschwindigkeiten ohne Getriebe ausgelegt. Passen Sie aus diesem Grund die hinterlegten Werte an.

Beachten Sie, dass die Geschwindigkeit des Motors in anderen Einheiten parametrisiert wird als die des Achsmodells. Verifizieren Sie folglich die Geschwindigkeit des Motors gegen die Geschwindigkeit des Abtriebs.

1. Wählen Sie Assistent Motor.
2. Um die maximale Geschwindigkeit am Abtrieb zu ermitteln, kopieren Sie den Wert des Parameters B13 Motorenngeschwindigkeit in die Zwischenablage.
3. Wählen Sie Assistent Achsmodell > Achse: Skalierung > Bereich Umrechnung Positionen, Geschwindigkeiten, Beschleunigungen, Drehmoment/Kraft.
4. Zeile Geschwindigkeit:
Fügen Sie den kopierten Wert des Parameters B13 aus der Zwischenablage ohne Einheit ein und bestätigen Sie mit ENTER.
⇒ Die maximale Geschwindigkeit des Motors wurde auf den Abtrieb übertragen.
5. Wählen Sie Assistent Achsmodell > Begrenzung: Geschwindigkeit, Beschleunigung, Ruck.
6. I10 Maximale Geschwindigkeit:
Begrenzen Sie die maximale Geschwindigkeit des Abtriebs unter Berücksichtigung der parametrisierten Motorenngeschwindigkeit in B13.
7. Ermitteln Sie gegebenenfalls Begrenzungswerte für Beschleunigung und Ruck und tragen Sie diese in die zugehörigen Parameter ein.

Drehmoment/Kraft begrenzen (optional)

Die angegebenen Default-Werte berücksichtigen den Nennbetrieb samt Überlastreserven.

1. Wählen Sie Assistent Achsmodell > Begrenzung: Drehmoment/Kraft.
2. Wenn Sie die Motorkraft begrenzen müssen, passen Sie die hinterlegten Werte gegebenenfalls an.

7.1.5 Konfiguration übertragen und speichern

Um die Konfiguration auf einen oder mehrere Antriebsregler zu übertragen und zu speichern, müssen Sie Ihren PC und die Antriebsregler über das Netzwerk verbinden.



WARNUNG!

Personen- und Sachschaden durch Achsbewegung!

Wenn eine Online-Verbindung der DriveControlSuite zum Antriebsregler besteht, können Änderungen der Konfiguration zu unerwarteten Achsbewegungen führen.

- Ändern Sie die Konfiguration nur, wenn Sie Blickkontakt zur Achse haben.
- Stellen Sie sicher, dass sich keine Personen oder Gegenstände im Verbereich befinden.

Information

Bei der Suche werden via IPv4-Limited-Broadcast alle Antriebsregler innerhalb der Broadcast-Domain ausfindig gemacht.

Voraussetzungen für das Auffinden eines Antriebsreglers im Netzwerk:

- Netzwerk unterstützt IPv4-Limited-Broadcast
- Alle Antriebsregler sind im selben Subnetz (Broadcast-Domain)

Konfiguration übertragen

✓ Die Antriebsregler sind eingeschaltet.

1. Markieren Sie im Projektbaum das Modul, unter dem Sie Ihre Antriebsregler erfasst haben, und klicken Sie im Projektmenü auf **Online-Verbindung**.
 - ⇒ Das Fenster **Verbindung hinzufügen** öffnet sich. Alle via IPv4-Limited-Broadcast gefundenen Antriebsregler werden angezeigt.
2. Register **Direktverbindung > Spalte IP-Adresse**:
Aktivieren Sie die betreffenden IP-Adressen und bestätigen Sie Ihre Auswahl mit **OK**.
 - ⇒ Das Fenster **Online-Verbindung** öffnet sich. Sämtliche Antriebsregler, die über die ausgewählten IP-Adressen angeschlossen sind, werden angezeigt.
3. Wählen Sie den Antriebsregler, auf den Sie eine Konfiguration übertragen möchten. Ändern Sie die Auswahl der Übertragungsart von **Lesen** in **Senden**.
4. Ändern Sie die Auswahl **Neuen Antriebsregler anlegen**:
Wählen Sie die Konfiguration, die Sie an den Antriebsregler übertragen möchten.
5. Wiederholen Sie die Schritte 3 und 4 für alle weiteren Antriebsregler, auf die Sie eine Konfiguration übertragen möchten.
6. Register **Online**:
Klicken Sie auf **Online-Verbindungen herstellen**.
 - ⇒ Die Konfigurationen werden an die Antriebsregler übertragen.

Konfiguration speichern

- ✓ Sie haben die Konfigurationen erfolgreich übertragen.
- 1. Fenster Online-Verbindung:
Klicken Sie auf Werte speichern (A00).
 - ⇒ Das Fenster Werte speichern (A00) öffnet sich.
- 2. Klicken Sie auf Aktion starten.
 - ⇒ Die Konfigurationen werden gespeichert.
- 3. Schließen Sie das Fenster Werte speichern (A00).
- 4. Fenster Online-Verbindung:
Klicken Sie auf Neu starten (A09).
 - ⇒ Das Fenster Neu starten (A09) öffnet sich.
- 5. Klicken Sie auf Aktion starten.
- 6. Bestätigen Sie den Sicherheitshinweis mit OK.
 - ⇒ Das Fenster Neu starten (A09) schließt sich.
 - ⇒ Die Feldbuskommunikation und die Verbindung zur DriveControlSuite werden unterbrochen.
 - ⇒ Die Antriebsregler starten neu.

7.1.6 Steuertafel aktivieren und Konfiguration testen

WARNUNG!

Personen- und Sachschaden durch Achsbewegung!

Mit Aktivieren der Steuertafel haben Sie mittels der DriveControlSuite die alleinige Kontrolle über die Bewegungen der Achse. Wenn Sie eine Steuerung verwenden, werden mit Aktivieren der Steuertafel die Achsbewegungen nicht mehr von dieser überwacht. Die Steuerung kann nicht eingreifen, um Kollisionen zu verhindern. Mit Deaktivieren der Steuertafel übernimmt die Steuerung wieder die Kontrolle und es kann zu unerwarteten Achsbewegungen kommen.

- Nutzen Sie die Steuertafel nur, wenn Sie Blickkontakt zur Achse haben.
- Stellen Sie sicher, dass sich keine Personen oder Gegenstände im Verbahrbereich befinden.

✓ Sie haben die Konfigurationen erfolgreich gespeichert.

✓ Es darf keine Sicherheitsfunktion aktiv sein.

1. Markieren Sie im Projektbaum den betreffenden Antriebsregler und klicken Sie im Projektmenü > Bereich Assistent auf die erste projektierte Achse.
2. Wählen Sie Assistent Steuertafel Tippen.
3. Klicken Sie auf Steuertafel Ein und anschließend auf Freigabe.
⇒ Der Antrieb wird über die aktivierte Steuertafel kontrolliert.
4. Verfahren Sie die Achse schrittweise und testen Sie Bewegungsrichtung, Geschwindigkeit, Distanzen etc. über die Schaltflächen Tip+, Tip-, Tip-Step+ und Tip-Step-.
5. Optimieren Sie aufgrund Ihrer Testergebnisse gegebenenfalls Ihre Projektierung.
6. Um die Steuertafel zu deaktivieren, klicken Sie auf Steuertafel aus.

Information

Tip+ und Tip- bewirken eine kontinuierliche Handfahrt in positiver oder negativer Richtung. Tip-Step+ und Tip-Step- verfahren die Achse relativ zur aktuellen Istposition um das in I14 angegebene Schrittmaß.

Tip+ und Tip- besitzen eine höhere Priorität als Tip-Step+ und Tip-Step-.

7.2 TIA Portal: PROFINET-Netzwerk einrichten

Ein PROFINET-Netzwerk besteht in der Regel aus einer Steuerung (IO-Controller) und mehreren Antriebsreglern (IO-Devices). Bilden Sie mithilfe des TIA Portals Ihr reales PROFINET-Netzwerk in einem TIA Projekt ab, konfigurieren Sie sämtliche PROFINET-Teilnehmer und verknüpfen Sie diese logisch miteinander. Übertragen Sie anschließend die Konfiguration an die Steuerung und prüfen Sie die zyklische Kommunikation.

Information

Führen Sie die im Nachfolgenden beschriebenen Schritte unbedingt in der vorgegebenen Reihenfolge aus!

Einige Parameter stehen in Abhängigkeit zueinander und werden Ihnen erst zugänglich, wenn Sie zuvor bestimmte Einstellungen getroffen haben. Folgen Sie den Schritten in der vorgegebenen Reihenfolge, damit Sie die Parametrierung vollständig abschließen können.

7.2.1 GSD-Datei installieren

Um die STÖBER Antriebsregler Ihres PROFINET-Netzwerks in Ihrem TIA Projekt abbilden zu können, müssen Sie eine STÖBER-spezifische GSD-Datei (Gerätetammdaten-Datei) in Ihr TIA Projekt importieren und installieren. Die STÖBER Antriebsregler sind im Hardware-Katalog Ihres TIA Projekts verfügbar, sobald Sie die GSD-Datei installiert haben.

Information

Wenn Sie bereits zu einem früheren Zeitpunkt eine GSD-Datei aus dem STÖBER Download-Bereich heruntergeladen haben, stellen Sie sicher, dass Ihnen die aktuelle Version der benötigten GSD-Datei vorliegt.

- ✓ Sie haben die aktuelle Version der GSD-Datei aus dem STÖBER Download-Bereich heruntergeladen und lokal gespeichert.
- ✓ Sie haben ein TIA Projekt angelegt und befinden sich in der TIA Projektansicht.
- 1. Wählen Sie in der Menüleiste **Extras > Gerätebeschreibungsdateien (GSD) verwalten**.
 - ⇒ Das Fenster **Gerätebeschreibungsdateien verwalten** öffnet sich.
- 2. Reiter **Installierte GSDs, Bereich Quellpfad**:
Wählen Sie das Verzeichnis, in dem Sie die STÖBER-spezifische GSD-Datei abgelegt haben und bestätigen Sie mit **OK**.
 - ⇒ Die GSD-Datei wird im Bereich **Inhalt des importierten Pfads** angezeigt.
- 3. Bereich **Inhalt des importierten Pfads**:
Wählen Sie die gewünschte GSD-Datei und klicken Sie auf **Installieren**.
 - ⇒ Die GSD-Datei wird installiert; die STÖBER Antriebsregler stehen Ihnen im Hardware-Katalog zur Verfügung.

7.2.2 PROFINET-Netzwerk projektieren

Bilden Sie die Steuerung sowie sämtliche Antriebsregler Ihres PROFINET-Netzwerks in einem TIA Projekt ab, indem Sie die entsprechenden Module aus dem Hardware-Katalog auswählen und in das Projekt einbinden.

7.2.2.1 Steuerung projektieren

Projektieren Sie die Steuerung Ihres PROFINET-Netzwerks.

- ✓ Sie haben ein TIA Projekt angelegt und die STÖBER-spezifische GSD installiert.
- ✓ Sie befinden sich in der TIA Netzsicht; der Hardware-Katalog ist geöffnet.
- 1. Hardware-Katalog:
Wählen Sie **Controller > SIMATIC S7-1500 > CPU** und öffnen Sie den Ordner des CPU-Typs, dem Ihre Steuerung angehört.
- 2. Ziehen Sie die gewünschte Steuerung per Drag & Drop in die Netzsicht.
- ⇒ Die Steuerung ist in Ihr TIA Projekt eingebunden.

7.2.2.2 Antriebsregler projektieren

Projektieren Sie sämtliche Antriebsregler Ihres PROFINET-Netzwerks.

- ✓ Sie haben ein TIA Projekt angelegt und die STÖBER-spezifische GSD installiert.
- ✓ Sie befinden sich in der TIA Netzsicht; der Hardware-Katalog ist geöffnet.
- 1. Hardware-Katalog:
Wählen Sie **Weitere Feldgeräte > PROFINET IO > Drives > STOBER ANTRIEBSTECHNIK GmbH & Co. KG > STOBER ANTRIEBSTECHNIK > STÖBER Generation 6 Antriebsregler > SI6, SC6 Doppelachsregler/SI6, SC6 Einzelachsregler**.
- 2. Ziehen Sie den gewünschten Antriebsregler per Drag & Drop in die Netzsicht.
⇒ Der Antriebsregler ist in Ihr TIA Projekt eingebunden.
- 3. Wiederholen Sie die Schritte 1 und 2 für sämtliche Antriebsregler Ihres PROFINET-Netzwerks.

7.2.2.3 Steuerung und Antriebsregler logisch verknüpfen

Stellen Sie eine logische Verknüpfung zwischen Steuerung und Antriebsreglern her, um die Kommunikation zwischen den Geräten zu ermöglichen.

- ✓ Sie befinden sich in der TIA Netzsicht.
- ✓ Sie haben Steuerung und Antriebsregler projiziert.
- 1. Klicken Sie auf den Port der Steuerung und ziehen Sie mit gedrückter Maustaste eine Verbindung auf den Port des ersten Antriebsreglers.
- 2. Wiederholen Sie das Vorgehen für sämtliche Antriebsregler Ihres PROFINET-Netzwerks.
- ⇒ Die Steuerung und Antriebsregler Ihres PROFINET-Netzwerks sind logisch miteinander verknüpft.

Information

Um Steuerung und Antriebsregler logisch miteinander verknüpfen zu können, müssen Sie sich in der TIA Netzsicht befinden.

7.2.3 Steuerung konfigurieren

Konfigurieren Sie für die Steuerung bei Bedarf die Netzwerkadressen.

7.2.3.1 Netzwerkadressen konfigurieren

Bei Bedarf können Sie die IP-Adresse und Subnetzmaske der Steuerung ändern.

✓ Sie befinden sich in der TIA Netzsicht.

1. **Netzsicht:**

Doppelklicken Sie auf die Steuerung Ihres PROFINET-Netzwerks.

⇒ Sie wechseln in die zugehörige Gerätesicht; das Inspektorfenster zeigt die Geräteeigenschaften an.

2. **Register Allgemein:**

Wählen Sie in der Bereichsnavigation PROFINET-Schnittstelle > Ethernet-Adressen.

3. **Bereich IP-Protokoll > IP-Adresse im Projekt einstellen:**

Sofern nicht per Default aktiv, aktivieren Sie diese Option und ändern Sie die IP-Adresse und die Subnetzmaske der Steuerung.

⇒ Die IP-Adresse und Subnetzmaske der Steuerung sind konfiguriert.

7.2.4 Antriebsregler konfigurieren

Vergeben Sie für die Antriebsregler Ihres TIA Projekts einen Gerätenamen, um die Identifikation im PROFINET-Netzwerk zu ermöglichen. Projektieren Sie dann die Prozessdatenmodule und konfigurieren Sie die Einstellungen für die PZD-Übertragung zwischen Steuerung und Antriebsregler.

7.2.4.1 Gerätenamen vergeben

Vergeben Sie einen Gerätenamen für Ihre Antriebsregler, um die Identifikation im PROFINET-Netzwerk zu ermöglichen.

✓ Sie befinden sich in der TIA Netzsicht.

1. **Netzsicht:**

Doppelklicken Sie auf einen Antriebsregler Ihres PROFINET-Netzwerks.

⇒ Sie wechseln in die zugehörige Gerätesicht; das Inspektorfenster zeigt die Geräteeigenschaften an.

2. **Register Allgemein:**

Wählen Sie in der Bereichsnavigation Allgemein.

⇒ Die allgemeinen Einstellungen für den Antriebsregler öffnen sich.

3. **Name:**

Vergeben Sie für den Antriebsregler einen Gerätenamen, der den PROFINET-Namenskonventionen entspricht.

4. **Gerätesicht:**

Markieren Sie den betreffenden Antriebsregler und wählen Sie über dessen Kontextmenü GeräteName zuweisen.

⇒ Das Fenster PROFINET-GeräteName vergeben öffnet sich.

5. **Klicken Sie auf Liste aktualisieren.**

⇒ Es werden sämtliche Antriebsregler gelistet, die im Subnetz gefunden wurden.

⇒ Je Antriebsregler werden der Gerätetyp, die IP-Adresse und die MAC-Adresse angezeigt.

6. **Markieren Sie den Antriebsregler, den Sie benennen möchten und klicken Sie auf Name zuweisen.**

⇒ Der GeräteName wird dem ausgewählten Antriebsregler zugewiesen.

Information

Über LED blinken können Sie identifizieren, welchen Antriebsregler Sie aktuell ausgewählt haben, wenn im selben Subnetz mehrere Antriebsregler gefunden wurden.

Alternativ können Sie den Antriebsregler über seine MAC-Adresse identifizieren. Die MAC-Adresse des Antriebsreglers können Sie in der DriveControlSuite in Parameter A279 PN MAC Adressen ablesen (Assistent PROFINET > Diagnose).

7.2.4.2 Prozessdaten-Modul projektieren

Definieren Sie das Datenvolumen für die PZD-Übertragung der PROFINET-Kommunikation, indem Sie ein Prozessdaten-Modul je Achse projektieren.

- ✓ Sie befinden sich in der TIA Netzsicht, der Hardware-Katalog ist geöffnet.
- 1. Netzsicht:
Doppelklicken Sie auf einen Antriebsregler Ihres PROFINET-Netzwerks.
⇒ Sie wechseln in die zugehörige Gerätesicht; das Inspektorfenster zeigt die Geräteeigenschaften an.
- 2. Hardware-Katalog > Modul > Kat 1: Prozessdaten Module (PZD), alles konsistent:
Wählen Sie ein Prozessdatenmodul mit einem Datenvolumen, das mindestens Ihrem Prozessdatenabbild im Antriebsregler entspricht.
- 3. Ziehen Sie das gewählte Modul per Drag & Drop in die Geräteübersicht des Antriebsreglers auf den dafür vorgesehenen Steckplatz 1.
- 4. Wenn Sie einen Doppelachsregler verwenden, wiederholen Sie das Vorgehen für die zweite Achse und Steckplatz 2.
⇒ Die Ein- und Ausgangsadressen des Antriebsreglers werden automatisch erzeugt.

7.2.4.3 PZD-Übertragung konfigurieren

Konfigurieren Sie für die PZD-Übertragung die Zykluszeit für den Datenaustausch sowie die Watchdog-Zeit für die Überwachung der PROFINET-Kommunikation zwischen Steuerung und Antriebsregler.

✓ Sie befinden sich in der TIA Netzsicht.

1. Netzsicht:

Doppelklicken Sie auf einen Antriebsregler Ihres PROFINET-Netzwerks.

⇒ Sie wechseln in die zugehörige Gerätesicht; das Inspektorfenster zeigt die Geräteeigenschaften an.

2. Wählen Sie in der Bereichsnavigation PROFINET-Schnittstelle [X1] > Erweiterte Optionen > Echtzeit-Einstellungen > IO-Zyklus.

⇒ Die Einstellungen für den IO-Zyklus öffnen sich.

3. Bereich Aktualisierungszeit:

Konfigurieren Sie die Zykluszeit, in der Steuerung und Antriebsregler Daten austauschen.

3.1. Aktualisierungszeit automatisch berechnen:

Wenn die Zykluszeit automatisch berechnet werden soll, wählen Sie diese Option.

3.2. Aktualisierungszeit manuell einstellen:

Wenn Sie die Zykluszeit manuell einstellen möchten, wählen Sie diese Option und geben Sie die gewünschte Zeit an.

3.3. Aktualisierungszeit bei Änderung des Sendetakts anpassen:

Wenn Sie die Zykluszeit manuell eingestellt haben und wenn das Verhältnis zwischen Zykluszeit und Sendetakt permanent konstant bleiben soll, wählen Sie zusätzlich diese Option.

4. Bereich Ansprechüberwachungszeit:

Konfigurieren Sie die Watchdog-Zeit für die Überwachung der PROFINET-Kommunikation.

4.1. Akzeptierte Aktualisierungszyklen ohne IO-Daten:

Geben Sie die Anzahl der erlaubten Zyklen an, nach denen bei einer Unterbrechung der PROFINET-Kommunikation der PROFINET-Watchdog auslöst.

4.2. Ansprechüberwachungszeit:

Die Watchdog-Zeit für die PROFINET-Kommunikation wird anhand der Zykluszeit und der erlaubten Zyklen ohne Datenaustausch automatisch berechnet und darf 1,92 Sekunden nicht überschreiten.

Information

Die applikationsabhängige Zykluszeit des Antriebsreglers können Sie in der DriveControlSuite in Parameter A150 Zykluszeit ablesen.

7.2.5 Konfiguration übertragen

Übertragen Sie die Konfiguration Ihres TIA Projekts von Ihrem PC an Ihre Steuerung.

- ✓ Sie haben Ihr PROFINET-Netzwerk vollständig im TIA Projekt abgebildet und parametriert.
- 1. Projektnavigation > Register Geräte:
Wählen Sie den Ordner der betreffenden Steuerung.
- 2. Wählen Sie in der Menüleiste Online > Erweitertes Laden in Gerät.
⇒ Das Fenster Erweitertes Laden öffnet sich.
- 3. Bereich Zielgerät auswählen:
Wählen Sie Alle kompatiblen Teilnehmer anzeigen und klicken Sie auf Suche starten.
⇒ Es werden sämtliche Steuerungen gelistet, die im Subnetz gefunden wurden.
- 4. Wählen Sie die Steuerung, an die Sie die Konfiguration übertragen möchten und klicken Sie auf Laden.
⇒ Das Fenster Softwaresynchronisation vor dem Laden in ein Gerät öffnet sich.
- 5. Klicken Sie auf Ohne Synchronisierung fortfahren.
⇒ Das Fenster Vorschau Laden öffnet sich.
- 6. Klicken Sie auf Laden.
⇒ Die Konfiguration wird an die gewählten Steuerung übertragen und das Fenster Ergebnisse des Ladevorgangs öffnet sich.
- 7. Klicken Sie auf Fertig stellen.
⇒ Der Ladevorgang wird abgeschlossen; die Konfiguration wurde erfolgreich an die Steuerung übertragen.

Information

Bei bestehender Online-Verbindung können Sie über LED blinken identifizieren, welche Steuerung Sie aktuell ausgewählt haben, wenn im selben Subnetz mehrere Steuerungen gefunden wurden.

7.2.6 Kommunikation prüfen

Überprüfen Sie die Kommunikation zwischen Steuerung und Antriebsreglern Ihres PROFINET-Netzwerks mithilfe des Diagnosepuffers der Steuerung.

- ✓ Sie haben die Konfiguration auf die Steuerung übertragen.
- 1. Projektnavigation > Register Geräte:
Öffnen Sie via Doppelklick auf **Online & Diagnose** die Detailansicht **Online-Zugänge** der betreffenden Steuerung.
⇒ Sie wechseln in die zugehörige Gerätesicht.
- 2. Bereich **Online-Zugänge**:
Klicken Sie auf **Online verbinden**.
⇒ Eine Online-Verbindung zur gewählten Steuerung wird hergestellt.
- 3. Wählen Sie in der Bereichsnavigation **Diagnose > Diagnosepuffer**.
- 4. Bereich **Ereignisse**:
Überprüfen Sie die Ereignisse im Diagnosepuffer auf eventuelle Fehler und beheben Sie gegebenenfalls deren Ursachen.
⇒ Die Verbindung zwischen Steuerung und Antriebsregler ist projektiert und ein Datenaustausch zwischen den Teilnehmern im PROFINET-Netzwerk ist möglich.

Information

Bei bestehender Online-Verbindung können Sie über LED blinken identifizieren, welche Steuerung Sie aktuell ausgewählt haben, wenn im selben Subnetz mehrere Steuerungen gefunden wurden.

Information

Das Einrichten des PROFINET-Netzwerks ist abgeschlossen. Optional können Sie fortfahren, indem Sie die azyklischen Kommunikationsdienste programmieren wie in [Azyklische Kommunikationsdienste programmieren](#) [► 60] beschrieben.

8 Monitoring und Diagnose

Zur Überwachung sowie im Störfall stehen Ihnen unterschiedliche, nachfolgend beschriebene Monitoring- und Diagnosemöglichkeiten zur Verfügung.

8.1 Verbindungsüberwachung

Damit bei einer Unterbrechung der PROFINET-Verbindung (Kabelbruch etc.) der Antrieb nicht unerwünscht reagiert, empfehlen wir, das Eintreffen der zyklischen Prozessdaten zu überwachen.

PROFINET sieht für das Verbindungs-Monitoring die Watchdog-Zeit (TIA Portal: Ansprechüberwachungszeit) vor, die in Kombination mit der Zykluszeit (TIA Portal: Aktualisierungszeit) den sogenannten IO-Zyklus in der Steuerung (IO-Controller) definiert.

Die Zykluszeit bestimmt den Zeitabstand, in dem Daten von der Steuerung an den betreffenden Antriebsregler (IO-Device) übertragen werden und umgekehrt. Sie ist unter anderem vom zu übertragenden Datenvolumen abhängig und wird in der Regel im TIA Portal für jeden Antriebsregler automatisch berechnet.

Die Watchdog-Zeit entspricht der Anzahl der erlaubten Zyklen ohne Datentransfer (siehe Kapitel [PZD-Übertragung konfigurieren](#) [► 45]).

Neben der Watchdog-Zeit der Steuerung kann zusätzlich Parameter A109 PZD-Timeout in der DriveControlSuite aktiviert werden. Nach Ablauf der für die Steuerung parametrisierten Watchdog-Zeit wirkt zusätzlich das PZD-Timeout in der Firmware des Antriebsreglers.

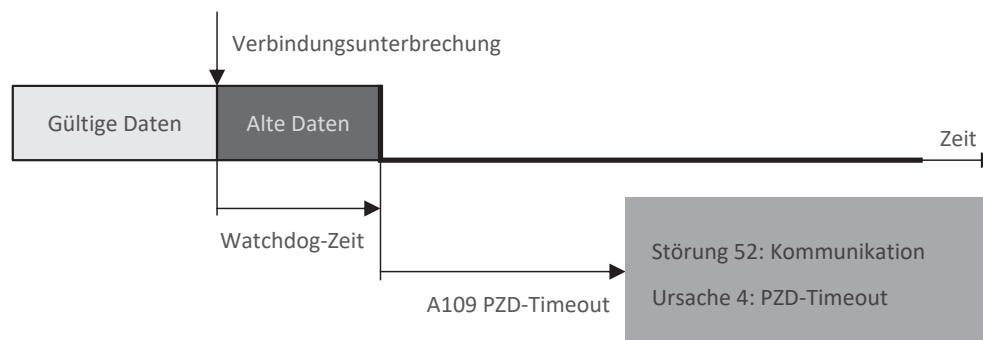


Abb. 6: PROFINET: Verbindungsüberwachung

Die konfigurierte Watchdog-Zeit läuft ab, sobald ein Fehler auftritt; anschließend das in A109 parametrisierte Timeout. Ist auch das Timeout abgelaufen, wechselt der Antriebsregler in den Gerätezustand **Störung** mit dem zugehörigen Ereignis 52: Kommunikation, Ursache 4: PZD-Timeout.

8.2 LED-Anzeige

Die Antriebsregler verfügen über Diagnose-Leuchtdioden, die den Zustand der Feldbuskommunikation sowie die Zustände der physikalischen Verbindung visualisieren.

8.2.1 Zustand PROFINET

2 Leuchtdioden auf der Gerätefront des Antriebsreglers geben Auskunft über die Verbindung zwischen Steuerung und Antriebsregler sowie über den Zustand des Datenaustauschs. Dieser kann zusätzlich in Parameter A271 PN Zustand ausgelesen werden.

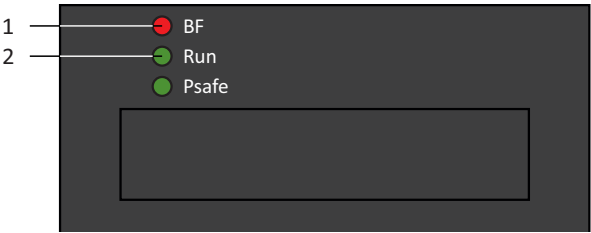


Abb. 7: Leuchtdioden für den PROFINET-Zustand

- 1 Rot: BF (Busfehler)
- 2 Grün: Run

Rote LED	Verhalten	Beschreibung
	Aus	Kein Fehler
	Schnelles Blinken	Datenaustausch mit Steuerung nicht aktiv
	Ein	Keine Netzwerkverbindung

Tab. 6: Bedeutung der roten LED (BF)

Grüne LED	Verhalten	Beschreibung
	Aus	Keine Verbindung
	Flash	Verbindung zu Steuerung wird aufgebaut
	Flash, invers	Steuerung aktiviert DHCP-Signal-Service
	Blinken	Verbindung zu Steuerung besteht; Datenaustausch wird erwartet
	Ein	Verbindung zu Steuerung besteht

Tab. 7: Bedeutung der grünen LED (Run)

8.2.2 Netzwerkverbindung PROFINET

Die Leuchtdioden Act und Link an X200 und X201 auf der Geräteoberseite zeigen den Zustand der PROFINET-Netzwerkverbindung an.

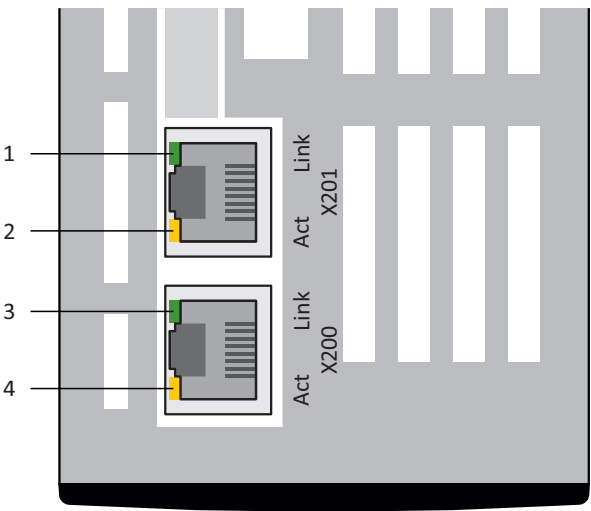


Abb. 8: Leuchtdioden für den Zustand der PROFINET-Netzwerkverbindung

- 1 Grün: Link an X201
- 2 Gelb: Activity an X201
- 3 Grün: Link an X200
- 4 Gelb: Activity an X200

Grüne LED	Verhalten	Beschreibung
	Aus	Keine Netzwerkverbindung
	Ein	Netzwerkverbindung besteht

Tab. 8: Bedeutung der grünen LEDs (Link)

Gelbe LED	Verhalten	Beschreibung
	Aus	Kein Datenaustausch
	Blinken	Aktiver Datenaustausch mit Steuerung

Tab. 9: Bedeutung der gelben LEDs (Act)

8.3 Ereignisse

Der Antriebsregler verfügt über ein System zur Selbstüberwachung, das anhand von Prüfregelein das Antriebssystem vor Schaden schützt. Bei Verletzung der Prüfregelein wird ein entsprechendes Ereignis ausgelöst. Auf manche Ereignisse wie beispielsweise das Ereignis Kurz-/Erdschluss haben Sie als Anwender keinerlei Einflussmöglichkeit. Bei anderen können Sie Einfluss auf die Auswirkungen und Reaktionen nehmen.

Mögliche Auswirkungen sind:

- **Meldung:** Information, die von der Steuerung ausgewertet werden kann
- **Warnung:** Information, die von der Steuerung ausgewertet werden kann und nach Ablauf einer definierten Zeitspanne zu einer Störung wird, sofern die Ursache nicht behoben wurde
- **Störung:** Sofortige Reaktion des Antriebsreglers; das Leistungsteil wird gesperrt und die Achsbewegung nicht mehr durch den Antriebsregler gesteuert oder die Achse wird durch einen Schnellhalt oder eine Notbremsung zum Stillstand gebracht

ACHTUNG!

Sachschaden durch Unterbrechung von Schnellhalt oder Notbremsung!

Tritt während der Ausführung eines Schnellhalts oder einer Notbremsung eine Störung auf oder wird STO aktiv, wird der Schnellhalt oder die Notbremsung unterbrochen. In diesem Fall kann die Maschine durch die unkontrollierte Achsbewegung beschädigt werden.

Ereignisse, deren Ursachen sowie geeignete Maßnahmen sind nachfolgend gelistet. Ist die Fehlerursache behoben, können Sie den Fehler in der Regel direkt quittieren. Ist stattdessen ein Neustart des Antriebsreglers erforderlich, finden Sie einen entsprechenden Hinweis in den Maßnahmen.

Information

Um Steuerungsprogrammierern das Einrichten der Benutzerschnittstelle (HMI) zu erleichtern, finden Sie eine Liste der Ereignisse und deren Ursachen im STÖBER Download-Center unter <http://www.stoeber.de/de/downloads/>.

8.3.1 Ereignis 52: Kommunikation

Der Antriebsregler geht in Störung, wenn:

- A29 = 0: Inaktiv bei Gerätesteuerung Drive Based oder PROFIdrive

Reaktion:

- Das Leistungsteil wird gesperrt und die Achsbewegung nicht mehr durch den Antriebsregler gesteuert
- Die Bremsen fallen bei inaktivem Lüft-Override ein (F06)

Der Antriebsregler geht mit einem Schnellhalt in Störung, wenn:

- A29 = 1: Aktiv bei Gerätesteuerung Drive Based oder PROFIdrive

Reaktion:

- Die Achse wird durch einen Schnellhalt gestoppt; währenddessen bleiben die Bremsen gelüftet
- Am Ende des Schnellhalts wird das Leistungsteil gesperrt und die Achsbewegung nicht mehr durch den Antriebsregler gesteuert; die Bremsen fallen bei inaktivem Lüft-Override ein (F06)

Ursache		Prüfung und Maßnahme
4: PZD-Timeout	Fehlende Prozessdaten	Zykluszeit in der Steuerung und tolerierte Ausfalldauer für die Überwachung der PZD-Kommunikation im Antriebsregler prüfen und gegebenenfalls korrigieren (A109)
14: PZD-Parameter Abbildung fehlerhaft	Fehlerhaftes Mapping	Mapping auf nicht abbildbare Parameter prüfen und gegebenenfalls korrigieren
15: Falsche Firmware für Applikation	Projektierte Feldbuskennung und die des Antriebsreglers stimmen nicht überein	Projektierte Feldbuskennung und Feldbuskennung des Antriebsreglers prüfen und gegebenenfalls Feldbus wechseln (E59[2], E52[3])

Tab. 10: Ereignis 52 – Ursachen und Maßnahmen

8.4 Parameter

Folgende Diagnoseparameter stehen Ihnen bei der PROFINET-Kommunikation in Kombination mit Antriebsreglern der Baureihe SC6 oder SI6 zur Verfügung.

8.4.1 A270 | X20x Zustand | G6 | V0

Zustand der Netzwerkverbindung (Feldbus).

- [0]: X200
 - 0: Fehler
 - 1: Keine Verbindung
Kein Netzkabel gesteckt
 - 2: 10 MBit/s
Verbindung aktiv; Übertragungsrate 10 Mbit/s
 - 3: 100 MBit/s
Verbindung aktiv; Übertragungsrate 100 Mbit/s, Halbduplex
 - 4: Verbindung OK
Verbindung aktiv; Übertragungsrate 100 Mbit/s, Vollduplex
- [1]: X201
Siehe [0]: X200

8.4.2 A271 | PN Zustand | G6 | V0

Zustand des Antriebsreglers im PROFINET-Netzwerk.

- 0: Offline
Hardware nicht funktionsbereit
- 1: Step 1
Hardware funktionsbereit; keine Verbindung zum IO-Controller
- 2: Step 2
IP-Adresse erhalten; Verbindung zum IO-Controller wird aufgebaut
- 3: Phase 1
Antriebsregler wird durch den IO-Controller konfiguriert
- 4: Phase 2
Hochlauf von IO-Controller und Antriebsregler abgeschlossen; Prozessdaten-Kommunikation wird gestartet
- 5: Cyclic Data Exchange
Prozessdaten-Kommunikation aktiv

8.4.3 A272 | PN Modul/Submodul | G6 | V1

Modulkonfigurationen des Antriebsreglers im PROFINET-Netzwerk (Quelle: IO-Controller; Format: WW XX YYY ZZZ; WW = Modul-ID, XX = Submodul-ID, YYY = Datenlänge RxPZD in Byte, ZZZ = Datenlänge TxPZD in Byte).

- [0]: Einzelachsregler, Doppelachsregler Achse A
- [1]: Doppelachsregler Achse B

8.4.4 A273 | PN GeräteName | G6 | V0

GeräteName des Antriebsreglers (IO-Device) im PROFINET-Netzwerk (Quelle: IO-Controller).

- [0] – [2]: Aktueller GeräteName; Teile 1 – 3 (zusätzliche Verwendung: Verbindungsdialog DriveControlSuite)
- [3] – [5]: GeräteName nach dem nächsten Neustart des Feldbusses; Teile 1 – 3

8.4.5 A274 | PN IP-Adresse | G6 | V0

IP-Adresse des Antriebsreglers im PROFINET-Netzwerk (Quelle: IO-Controller).

- [0]: Aktuelle IP-Adresse
- [1]: IP-Adresse nach dem nächsten Neustart des Feldbusses

8.4.6 A275 | PN Subnetz-Mask | G6 | V0

Subnetzmaske des Antriebsreglers im PROFINET-Netzwerk (Quelle: IO-Controller).

- [0]: Aktuelle Subnetzmaske
- [1]: Subnetzmaske nach dem nächsten Neustart des Feldbusses

8.4.7 A276 | PN Gateway | G6 | V0

Gateway-Adresse des Antriebsreglers im PROFINET-Netzwerk (Quelle: IO-Controller).

- [0]: Aktuelle Gateway-Adresse
- [1]: Gateway-Adresse nach dem nächsten Neustart des Feldbusses

8.4.8 A279 | PN MAC Adressen | G6 | V0

MAC-Adressen des Antriebsreglers im PROFINET-Netzwerk.

- [0]: PROFINET-Gerät
- [1]: X200
- [2]: X201

9 Mehr zu PROFINET?

Nachfolgende Kapitel fassen die wesentlichen Begriffe, Dienste und Beziehungen rund um PROFINET zusammen.

9.1 PROFINET

PROFINET (Process Field Network) ist der offene Industrial-Ethernet-Standard für die Automatisierung aus dem Hause Siemens, entwickelt in Zusammenarbeit mit der PROFIBUS-Nutzerorganisation e. V. PROFINET ist in IEC 61158 und IEC 61784 genormt.

PROFINET basiert auf Ethernet TCP/IP und wird vor allem dann eingesetzt, wenn eine schnelle Datenkommunikation über Ethernet-Netzwerke in Kombination mit industriellen IT-Funktionen gefragt ist.

PROFINET IO

PROFINET IO wurde neben PROFINET CBA als technologische Variante für den schnellen Datenaustausch zwischen einer Steuerung und dezentralen Feldgeräten (dezentrale Peripherie, DP) konzipiert. PROFINET IO basiert auf PROFIBUS DP und nutzt Fast Ethernet als Übertragungsmedium. Transferiert werden sowohl Prozessdaten (PZD), Daten zur Parametrierung (Parameterkanaldaten), Daten zu Diagnosezwecken, Alarmer sowie IT-Anwendungen – über ein einziges Netzwerk.

PROFINET überträgt Daten mit und ohne Echtzeitanpruch, wobei Prozessdaten und Alarmer ausschließlich über die Real-Time-Kommunikation übertragen werden. Um diese optimal skalieren zu können, stellt PROFINET IO zwei Ausprägungen zur Verfügung:

PROFINET IO-RT für die unsynchronisierte, PROFINET IO-IRT für die taktsynchronisierte Real-Time-Kommunikation.

Die STÖBER Antriebsregler der 6. Generation unterstützen PROFINET IO-RT.

PROFINET folgt dem Provider-Consumer-Modell, bei dem die Kommunikationspartner gleichberechtigt sind: Daten können ohne Aufforderung eines weiteren Netzteilnehmers gesendet werden. In der Regel liest bei einem Datenaustausch eine Steuerung (IO-Controller) die Signale der Antriebsregler (IO-Devices) ein, verarbeitet diese und stellt sie den Antriebsreglern wieder zur Verfügung.

9.2 Geräteklassen

PROFINET IO klassifiziert die Netzwerkteilnehmer entsprechend ihrer Aufgaben in folgende Geräteklassen.

IO-Supervisor (PC)

Ein IO-Supervisor ist typischerweise eine Engineering- und Diagnose-Software, die auf sämtliche Prozess- und Konfigurationsdaten zugreifen und Alarmer oder Diagnosemeldungen verarbeiten kann. Der Supervisor ist in der Regel nur temporär in das Netzwerk eingebunden.

IO-Controller (Steuerung)

Ein IO-Controller regelt die Datenkommunikation, d. h., er empfängt Prozessdaten und ereignisgesteuerte Meldungen und verarbeitet diese. Die Rolle des IO-Controllers übernimmt in der Regel eine speicherprogrammierbare Steuerung (SPS, z. B. SIMATIC S7-1500).

IO-Device (Antriebsregler)

Ein IO-Device ist typischerweise ein dezentral angeordnetes Feldgerät (z. B. ein Antriebsregler), das mindestens einem IO-Controller zugeordnet ist.

Ein IO-Device übermittelt Prozess- und Konfigurationsdaten sowie Alarmer. Es besteht in der Regel aus Modulen, die die einzelnen Eingangs- und Ausgangssignale des jeweiligen Prozesses beinhalten.

9.3 Kommunikation

Eine Steuerung (IO-Controller) steuert und regelt die Kommunikation mit den Antriebsreglern (IO-Devices) des PROFINET-Netzwerks. Dabei überträgt die Steuerung zyklische Prozessdaten (PZD) wie Steuerinformationen an die Antriebsregler und erhält von diesen aktuelle Statusinformationen.

Darüber hinaus tauschen Steuerung und Antriebsregler zeitunkritische Daten wie konfigurierende Parameterwerte oder einmalige Ereignisse über sogenannte Parameterkanaldaten azyklisch aus.

Beide Kommunikationsdienste verlaufen parallel, wobei die Übertragung der zyklischen PZD höhere Priorität besitzt. In jeden zyklischen Datenaustausch wird bei Bedarf ein azyklischer Frame eingeflochten.

Information

In der DriveControlSuite ausgeblendete Parameter können bei der Kommunikation via Feldbus weder gelesen noch geschrieben werden.

9.3.1 Zyklische Kommunikation: Prozessdaten

Bei Prozessdaten (PZD) handelt es sich um Daten, die zur Steuerung und Beobachtung des laufenden Prozesses notwendig sind – beispielsweise Sollpositionen, Verfahrgeschwindigkeiten oder Beschleunigungsangaben.

Sie werden generell zum Datenaustausch in Echtzeit genutzt; darüber hinaus ermöglichen Sie den gleichzeitigen Zugriff auf mehrere Antriebsparameter. Prozessdaten werden mit hoher Priorität schnell und zyklisch über den Echtzeitkanal RT ausgetauscht.

Bei PROFINET IO setzt der zyklische Datenverkehr direkt auf der MAC-Adresse eines Geräts auf und beinhaltet keine IP-Adressen. Die Gesamtlänge eines Datenpakets bleibt dadurch relativ klein.

Von entscheidender Bedeutung bei diesem Datentransfer ist die Richtung des Datenflusses. Unterschieden werden – aus Sicht der jeweiligen Teilnehmer – Empfangs-PZD (= Receive-PZD, RxPZD) und Sende-PZD (= Transmit-PZD, TxPZD).

Welche Kommunikationselemente in welchen PZD versendet und empfangen werden, ist frei wählbar. Länge und Aufbau der Prozessdaten werden im Rahmen der Projektierung über sogenannte Prozessdaten-Module (siehe Kapitel [Prozessdaten-Module \[► 71\]](#)) definiert.

Aktuell können pro Antriebsregler 48 Parameterwerte mit einer maximalen Gesamtlänge von 72 Byte (36 Worte) zwischen IO-Controller und IO-Device ausgetauscht werden.

9.3.2 Azyklische Kommunikation: Parameterkanaldaten

Information

Wenn Sie das von STÖBER zur Verfügung gestellte Beispielprojekt für die Programmierung azyklischer Kommunikationsdienste nutzen, ist dieses Kapitel für die Praxis nicht relevant.

Der Parameterkanal wird zur Übertragung zeitlich unkritischer Daten genutzt. Parameterkanaldaten ermöglichen den Lese- und Schreibzugriff auf die Konfigurationsparameter eines Antriebsreglers und übertragen einmalige Ereignisse.

Parameterkanaldaten werden azyklisch im laufenden zyklischen PROFINET-Betrieb übertragen, ohne die PZD-Kommunikation zu beeinträchtigen. Notwendig hierfür sind antriebsspezifische azyklische Kommunikationsdienste, die Sie entweder selbst basierend auf den SIMATIC-Systemfunktionsbausteinen RDREC und WRREC (siehe nachfolgende Kapitel) programmieren oder ein STÖBER-spezifisches Beispielprojekt, das speziell auf die STÖBER Antriebsregler der 6. Generation zugeschnitten ist, aus dem STÖBER Download-Bereich in Ihr TIA Portal laden und passend auf Ihre Systemumgebung parametrieren.

9.3.2.1 RDREC und WRREC: Ein- und Ausgangsparameter

Um azyklische Parameterkanaldaten zu übertragen, stellt PROFINET die Funktionen **Datensatz lesen** und **Datensatz schreiben** bereit. Die zugehörigen Schnittstellen werden über die asynchron arbeitenden SIMATIC-Systemfunktionsbausteine RDREC (Read Record, Datensatz lesen) und WRREC (Write Record, Datensatz schreiben) gesteuert.

RDREC und WRREC beinhalten spezielle Ein- und Ausgangsparameter in einer fest definierten Reihenfolge. Beide Bausteine kommunizieren über nachfolgend beschriebene Ein- und Ausgangsparameter mit den IO-Devices im Netzwerk.

RDREC: Ein- und Ausgangsparameter

Der Baustein RDREC liest einen Datensatz RECORD aus einer in Parameter ID adressierten HW-Komponente.

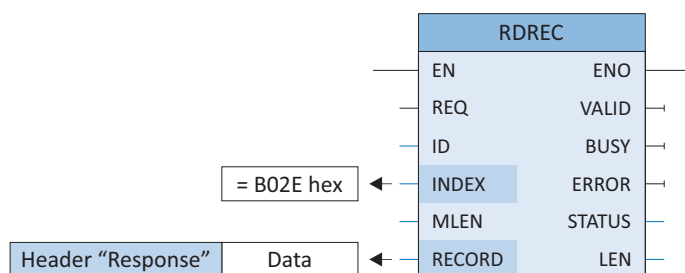


Abb. 9: Systemfunktionsbaustein RDREC: Ein- und Ausgangsparameter

Parameter	Datentyp	Deklaration	
EN	BOOL	IN	Freigabeeingang
REQ	BOOL	IN	Datensatz übertragen (REQ = 1: Übertragung starten)
ID	HW_IO	IN	Hardware-Kennung eines IO-Devices; wird automatisch vergeben und ist beispielsweise in den Geräteeigenschaften (Register Systemkonstanten) auslesbar
INDEX	DINT	IN	Datensatznummer (der zugehörige Wert muss immer B02E hex sein)
MLEN	UINT	IN	Maximale Länge des zu übertragenden Datensatzes
ENO	BOOL	OUT	Freigabeausgang
VALID	BOOL	OUT	Datensatz wurde empfangen und ist gültig
BUSY	BOOL	OUT	Status des Lesens (BUSY = 1: noch nicht beendet)
ERROR	BOOL	OUT	Zustand der Lesens (ERROR = 1: fehlerhaft)
STATUS	DWORD	OUT	Zustand des Bausteins RDREC oder Fehlerinformation
LEN	UINT	OUT	Länge des gelesenen Datensatzes
RECORD	Variant	IN/OUT	Datensatz (bestehend aus Header + Data, siehe Kapitel RDREC, WRREC: Datensatz RECORD [► 67])

Tab. 11: Parameter des Systemfunktionsbausteins RDREC

WRREC: Ein- und Ausgangsparameter

Der Systemfunktionsbaustein WRREC überträgt den Datensatz RECORD zu einer in Parameter ID adressierten HW-Komponente.

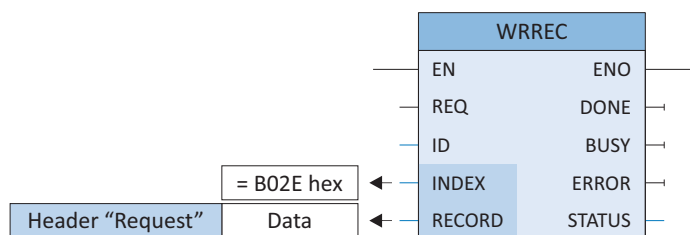


Abb. 10: Systemfunktionsbaustein WRREC: Ein- und Ausgangsparameter

Parameter	Datentyp	Deklaration	
EN	BOOL	IN	Freigabeeingang
REQ	BOOL	IN	Datensatz übertragen (REQ = 1: Übertragung starten)
ID	HW_IO	IN	Hardware-Kennung eines IO-Devices; wird automatisch vergeben und ist beispielsweise über den TIA Hardware-Manager > Device > Eigenschaften auslesbar
INDEX	DINT	IN	Datensatznummer (der zugehörige Wert muss immer B02E hex sein)
ENO	BOOL	OUT	Freigabeausgang
DONE	BOOL	OUT	Status der Kommunikation: Datensatz wurde übertragen
BUSY	BOOL	OUT	Status des Schreibens (BUSY = 1: noch nicht beendet)
ERROR	BOOL	OUT	Zustand der Schreibens (ERROR = 1: fehlerhaft)
STATUS	DWORD	OUT	Zustand des Bausteins WRREC oder Fehlerinformation
RECORD	Variant	IN/OUT	Datensatz (bestehend aus Header + Data, siehe Kapitel RDREC , WRREC: Datensatz RECORD [► 67])

Tab. 12: Parameter des Systemfunktionsbausteins WRREC

9.3.2.2 RDREC und WRREC: Azyklischer Kommunikationsablauf

Nachfolgende Diagramme verdeutlichen den Kommunikationsablauf der Systemfunktionsbausteine RDREC und WRREC.

Datensatz lesen: Ablauf

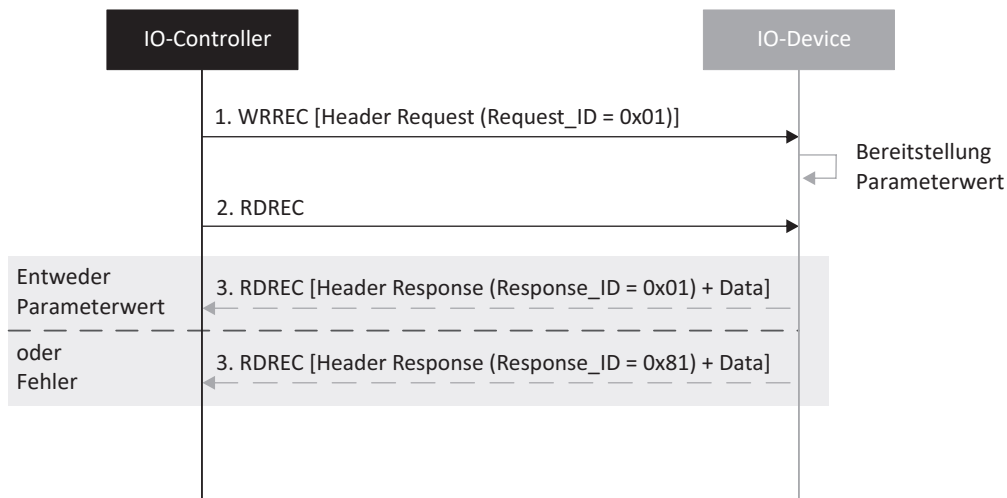


Abb. 11: RDREC: Ablauf

Beachten Sie bei RDREC, dass jeder Parameterdienst mit einem Datensatz-lesen-Request beginnt und mit einer Datensatz-lesen-Response endet.

Datensatz schreiben: Ablauf

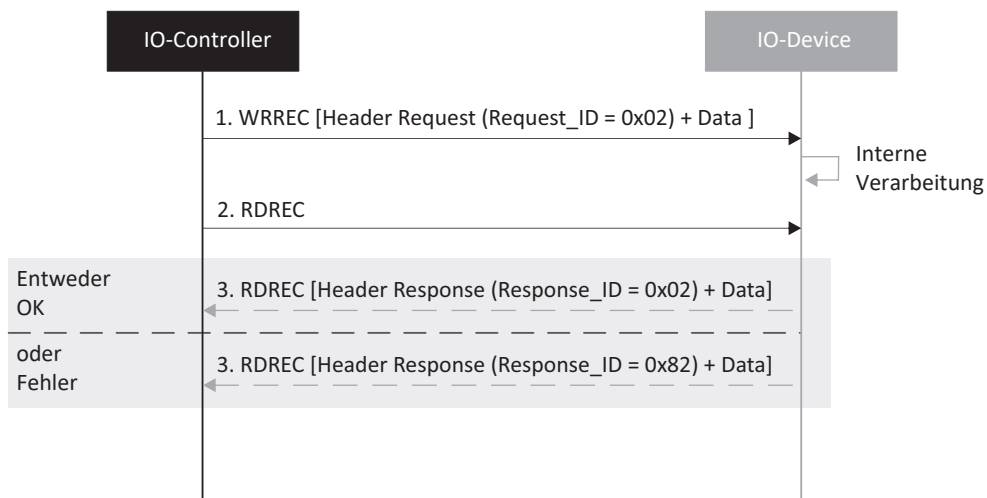


Abb. 12: WRREC: Ablauf

9.3.3 Azyklische Kommunikationsdienste programmieren

Um Parameter azyklisch übertragen zu können, stellt PROFINET die Dienste **Datensatz lesen** und **Datensatz schreiben** zur Verfügung.

Die Dienste werden über die SIMATIC-Funktionsbausteine RDREC und WRREC gesteuert. Sie können diese entweder selbst in das SPS-Programm integrieren oder eines der von STÖBER zum Download zur Verfügung gestellten Beispielprojekte in das TIA Portal laden und parametrieren.

Information

Beachten Sie in diesem Zusammenhang die zu den Beispielprojekten gehörige Dokumentation.

1. Um die aktuellste Projektversion zu erhalten, wechseln Sie in den Download-Bereich auf der STÖBER Webseite <http://www.stoeber.de/de/downloads/> und geben Sie im Suchfeld den Begriff `TIA Portal` ein.
⇒ Das Projekt `TIA Portal Parameter Services` (Beispiele für Generation 6) wird in der Ergebnisliste angezeigt.
2. Starten Sie den Download und speichern Sie die Datei auf Ihrem PC.
3. Entpacken Sie die ZIP-Datei.
⇒ Die ZIP-Datei enthält eine `ZAP15_1`-Datei (`SAT_Param_Example_V15_1500`) für die Steuerung SIMATIC S7-1500 von Siemens.
4. TIA Portal:
Wählen Sie `Projekt > Dearchivieren` und navigieren Sie zu dem Verzeichnis, in das Sie das Beispielprojekt gespeichert haben.
5. Öffnen Sie das Beispielprojekt.
⇒ Das Beispielprojekt wird in die TIA Projektansicht geladen.
6. Projektnavigation > Register Geräte:
Öffnen Sie den Ordner der Steuerung > `Programmbausteine`
7. Funktionsbausteine `G6_Read_Acyclic` und `G6_Write_Acyclic`:
Parametrieren Sie die Bausteine wie in der Dokumentation des Beispielprojekts beschrieben.

Information

Beachten Sie insbesondere für Doppelachsregler, dass grundsätzlich nur ein azyklischer Zugriff pro Gerät gleichzeitig aktiv sein darf! Bei der Nutzung der Dienste in Verbindung mit eigenen Funktionsbausteinen muss die Zugriffskoordination applikativ gelöst werden.

In dem von STÖBER zur Verfügung gestellten Beispielprojekt koordiniert das Bit `xLockAcyclic` den gleichzeitigen azyklischen Zugriff auf einen Antriebsregler. Das Bit verriegelt die Kommunikation für andere Bausteine. Jeder Baustein, der azyklisch auf einen Antriebsregler zugreift, sperrt den Zugriff über das Bit `xLockAcyclic` und gibt diesen, sobald der Datenaustausch beendet ist, durch ein Zurücksetzen des Bits wieder frei.

9.4 Kommunikationsprotokolle

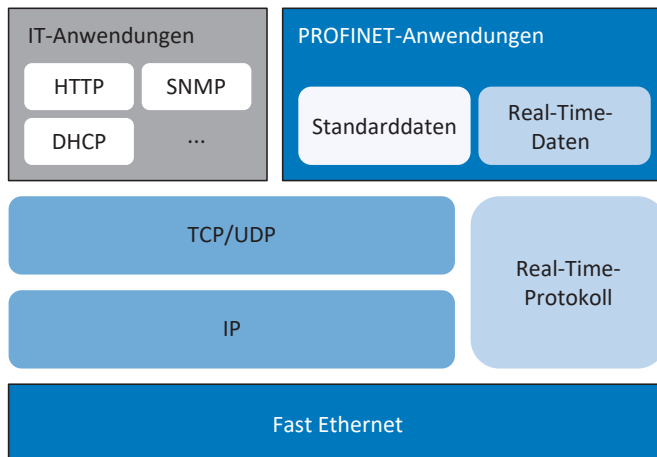


Abb. 13: PROFINET: Kommunikationsprotokolle

Für die Real-Time-Kommunikation ist ein Protokoll geeignet, das für Fast Ethernet optimiert ist: das Real-Time-Protokoll. Es erlaubt eine performante Übertragung von zyklischen Echtzeitdaten und ereignisgesteuerten Meldungen.

PROFINET-Standarddaten ohne Echtzeitanpruch, wie beispielsweise Parameterwerte oder Diagnosedaten werden in der Regel über die Protokolle TCP/IP oder UDP/IP übertragen; typische IT-Anwendungen wie die Übertragung von Webseiten, E-Mails etc. greift PROFINET auf IT-Standardprotokolle wie unter anderem auf HTTP oder SNMP zurück.

9.5 Service-Kommunikation über PROFINET

Über PROFINET ist es möglich, beliebigen Ethernet-Datenverkehr zwischen Teilnehmern in einem PROFINET-Netzwerk zu transportieren. STÖBER ermöglicht Ihnen auf diesem Weg die Service-Kommunikation zwischen der DriveControlSuite und STÖBER Antriebsreglern SC6 und SI6 über das PROFINET-Netzwerk.

Die Steuerung (IO-Controller) dient als Gateway zum Ethernet-Netzwerk, in dem IP-Adresse, Subnetz-Maske und Gateway der PROFINET-Teilnehmer hinterlegt sind. Die Ethernet-Daten werden azyklisch übertragen, d. h., die PROFINET-Echtzeiteigenschaften (Prozessdaten-Kommunikation) bleiben unbeeinträchtigt.

Bei der Service-Kommunikation über PROFINET werden 2 Topologien unterschieden:

- **Topologie 1**
TIA Portal und DriveControlSuite werden auf einem PC betrieben; nur das PROFINET-Netzwerk wird genutzt
- **Topologie 2**
TIA Portal und DriveControlSuite werden auf unterschiedlichen PCs betrieben; zwischen PROFINET-Netzwerk und Ethernet wird vermittelt

Information

Um die Service-Kommunikation über PROFINET nutzen zu können, muss die DriveControlSuite mit dem PROFINET-Netzwerk verbunden sein und sich im selben Subnetz befinden wie das TIA Portal.

Wenn Sie dem Antriebsregler die IP-Adresse nichtflüchtig zuweisen, kann die DriveControlSuite den Antriebsregler auch ohne die Steuerung finden.

9.6 Ethernet-Netzwerkadressierung

Sämtlichen PROFINET IO-Teilnehmern liegt der Industrial-Ethernet-Standard zugrunde, d. h., um Antriebsregler im PROFINET IO-System ansprechen zu können, ist die Vergabe nachfolgender Adressen und Namen von Bedeutung.

9.6.1 MAC-Adresse

Jede Netzchnittstelle eines Geräts in einem Ethernet-Netzwerk benötigt eine eigene Adresse – eine MAC-Adresse. Die MAC-Adresse wird als Quell- und Zieladresse für den zyklischen Datenaustausch verwendet.

Eine MAC-Adresse besteht aus einem festen und einem variablen Teil. Der feste Teil kennzeichnet den Hersteller (3 Byte), der variable Teil unterscheidet die einzelnen Ethernet-Teilnehmer und muss weltweit eindeutig sein (ebenfalls 3 Byte). Eine MAC-Adresse kann ausschließlich zwischen zwei Teilnehmern desselben Subnetzes vermitteln.

Die MAC-Adressen der Schnittstellen werden von STÖBER vergeben und können nicht verändert werden.

Information

Der MAC-Adressbereich der STÖBER Hardware lautet: 00:11:39:00:00:00 – 00:11:39:FF:FF:FF

Die MAC-Adresse der PROFINET-Schnittstelle lesen Sie über Parameter A279 PN MAC Adressen aus.

9.6.2 IP-Adresse

Jeder PROFINET IO-Teilnehmer muss verschiedene, auf Ethernet-basierende Protokolle unterstützen, mindestens TCP/IP und UDP/IP.

Sämtliche Datenpakete, die über das IP-Protokoll versendet werden, beinhalten die jeweiligen Empfänger- und Absenderadressen. Demzufolge benötigt jeder PROFINET-Teilnehmer eine eindeutige IP-Adresse, um angesprochen werden zu können.

Das IP-Protokoll ist hardware-unabhängig; im Gegensatz zu der fix vergebenen MAC-Adresse wird die IP-Adresse jedem Antriebsregler explizit zugewiesen.

Die IP-Adresse dient dem azyklischen Datenaustausch, beispielsweise dem Transfer der Konfiguration auf die Steuerung, der Konfiguration der Antriebsregler sowie dem Auslesen von Geräte- und Diagnoseinformationen.

Eine IPv4-Adresse besteht aus 4 durch einen Punkt getrennte Dezimalzahlen aus dem Wertebereich 0 – 255.

Die IP-Adresse eines Antriebsreglers lesen Sie über Parameter A274 PN IP-Adresse aus.

9.6.3 Subnetzmaske

Eine IP-Adresse besteht immer aus einer Netz-ID (zur Identifizierung des Netzwerks) und einer Host-ID (zur Identifizierung des Teilnehmers). Eine Subnetzmaske definiert, welche Anteile einer IP -Adresse der Netz-ID zugeordnet werden. Sie besitzt die Struktur der IP-Adresse, markiert jedoch nur die Netz-ID.

Die Subnetzmaske lesen Sie über Parameter A275 PN Subnetz-Mask aus.

9.6.4 Subnetze und Gateways

Die IP-Adressen eines Netzwerks werden in der Regel in Subnetze unterteilt. Subnetze dienen dem Zweck, autarke Netzwerke mit einem Adressbereich zur Verfügung zu stellen. Sämtliche über Switches verbundene PROFINET IO-Teilnehmer befinden sich in einem Subnetz, d. h., sie kommunizieren auf direktem Weg. Alle Teilnehmer eines Subnetzes besitzen dieselbe Subnetzmaske.

Gateways sind Bestandteile eines Subnetzes und haben die Aufgabe, Subnetz-spezifische Netzwerkanfragen in andere Subnetze weiterzuleiten.

Information

Beachten Sie, dass die Real-Time-Kommunikation aufgrund der Adressierung über MAC-Adressen nur innerhalb eines Subnetzes möglich ist! Der Einsatz von Routern ist bei der Real-Time-Kommunikation über PROFINET ausgeschlossen.

9.6.5 MAC- und IP-Adressierung über Gerätenamen

Um einen Antriebsregler (IO-Device) in einem PROFINET IO-System eindeutig identifizieren zu können, müssen diese einen symbolischen, im System einmaligen Gerätenamen besitzen. Dieser wird in der Projektierungsphase im TIA Portal vergeben und im Anschluss auf die Antriebsregler transferiert. Der Geräte name dient der Parametrierung der einzelnen Antriebsregler während des Systemanlaufs sowie der Zuordnung der jeweiligen MAC- und IP-Adressen, letztere über DCP oder DHCP.

Beachten Sie bei der Festlegung von Gerätenamen folgende Konventionen:

- Der Geräte name muss sich auf maximal 240 Zeichen beschränken.
Erlaubt sind Buchstaben, Zahlen, Punkte, Bindestriche.
- Ein Namensbestandteil, d. h. eine Zeichenkette zwischen 2 Punkten, darf maximal 63 Zeichen lang sein.
- Sonderzeichen wie Umlaute, Klammern, Fragezeichen, Schrägstriche, Leerzeichen etc. sind nicht erlaubt.
- Der Geräte name darf nicht mit Ziffern beginnen.
- Der Geräte name darf nicht mit einem Minuszeichen (–) oder einem Punkt (.) beginnen und auch nicht mit diesen Zeichen enden.
- Der Geräte name darf nicht die Form n.n.n.n besitzen (n = 0 – 999).
- Der Geräte name darf nicht mit der Zeichenfolge **port-xyz-** beginnen (x, y, z = 0 – 9).
- Der Unterstrich (_) ist nicht erlaubt.

9.7 Zykluszeiten

Mögliche Zykluszeiten entnehmen Sie der nachfolgenden Tabelle.

Typ	Zykluszeiten	Relevante Parameter
Feldbus PROFINET, zyklische Kommunikation	1 ms, 2 ms, 4 ms, 8 ms	Einstellbar in A150

Tab. 13: Zykluszeiten

10 Anhang

10.1 Standard-Mapping PROFINET und Drive Based

Information

Die Verarbeitung der PZD erfolgt in manchen Steuerungen WORD-orientiert (16 Bit). Bei Applikationen vom Typ Drive Based ist das Standard-Mapping passend vorgelegt. Berücksichtigen Sie bei Änderungen am Standard-Mapping den Datentyp der Parameter, die Sie dem Mapping hinzufügen oder aus dem Mapping entfernen.

Wenn Sie Parameter mit Datentyp BYTE oder INT8 (8 Bit) hinzufügen oder entfernen, kann dies zu Problemen in den Datenstrukturen der Steuerung führen. Nutzen Sie gegebenenfalls Parameter A101 Dummy-Byte, um entstehende 8-Bit-Lücken in den Prozessdaten zu füllen und die notwendige Datenstruktur für die Steuerung zu realisieren.

10.1.1 SC6, SI6: RxPZD

Nachfolgende Tabellen zeigen das PROFINET-Standard-RxPZD-Mapping der Applikationen Drive Based und Drive Based Synchronous. Das Mapping wird für Achse A in Parameter-Array A90, für Achse B in A91 definiert und kann individuell angepasst werden.

Byte	Datentyp	Name	Parameter
0	BYTE	Steuer-Byte Gerät	1.A180
1	BYTE	Steuer-Byte Kommando	1.J37
2 – 3	WORD	Steuerwort Applikation	1.I210
4	SINT	Kommando	1.J40
5	SINT	Motion-ID	1.J41
6 – 9	DINT	Position	1.J42
10– 13	REAL	Geschwindigkeit 1	1.J43
14 – 17	REAL	Geschwindigkeits-Override	1.J56
18 – 21	REAL	Soll-Drehmoment/-Kraft	1.G469
22	BYTE	Steuer-Byte Fahrsatz	1.J01
23 – 24	INT	Sollfahrsatz	1.J02

Tab. 14: SC6, SI6: PROFINET-Standard-RxPZD-Mapping; erster Teil, Achse A

Byte	Datentyp	Name	Parameter
0	BYTE	Steuer-Byte Gerät	2.A180
1	BYTE	Steuer-Byte Kommando	2.J37
2 – 3	WORD	Steuerwort Applikation	2.I210
4	SINT	Kommando	2.J40
5	SINT	Motion-ID	2.J41
6 – 9	DINT	Position	2.J42
10– 13	REAL	Geschwindigkeit 1	2.J43
14 – 17	REAL	Geschwindigkeits-Override	2.J56
18 – 21	REAL	Soll-Drehmoment/-Kraft	2.G469
22	BYTE	Steuer-Byte Fahrsatz	2.J01
23 – 24	INT	Sollfahrsatz	2.J02

Tab. 15: SC6, SI6: PROFINET-Standard-RxPZD-Mapping; zweiter Teil, Achse B

10.1.2 SC6, SI6: TxPZD

Nachfolgende Tabellen zeigen das PROFINET-Standard-TxPZD-Mapping der Applikationen Drive Based und Drive Based Synchronous. Das Mapping wird für Achse A in Parameter-Array A94, für Achse B in A95 definiert und kann individuell angepasst werden.

Byte	Datentyp	Name	Parameter
0	BYTE	Status-Byte Gerät	1.E200[0]
1	BYTE	Status-Byte Gerät	1.E200[1]
2 – 3	WORD	Statuswort 2	1.E201
4	BYTE	Status-Byte Applikation	1.I212
5	BYTE	Status-Byte Kommando	1.J39
6 – 7	WORD	Statuswort Applikation	1.I200
8 – 11	DINT	Istposition	1.I80
12 – 15	REAL	Istgeschwindigkeit	1.I88
16 – 19	REAL	Istmoment/-kraft	1.E90
20 – 21	WORD	Statuswort anwenderdefiniert	1.A67
22	SINT	Betriebszustand	1.E80
23	BYTE	Status-Byte Fahrsatz	1.J302
24 – 25	INT	Istfahrsatz	1.J300
26	SINT	Gerätezustand	1.E48

Tab. 16: SC6, SI6: PROFINET-Standard-TxPZD-Mapping; erster Teil, Achse A

Byte	Datentyp	Name	Parameter
0	BYTE	Status-Byte Gerät	2.E200[0]
1	BYTE	Status-Byte Gerät	2.E200[1]
2 – 3	WORD	Statuswort 2	2.E201
4	BYTE	Status-Byte Applikation	2.I212
5	BYTE	Status-Byte Kommando	2.J39
6 – 7	WORD	Statuswort Applikation	2.I200
8 – 11	DINT	Istposition	2.I80
12 – 15	REAL	Istgeschwindigkeit	2.I88
16 – 19	REAL	Istmoment/-kraft	2.E90
20 – 21	WORD	Statuswort anwenderdefiniert	2.A67
22	SINT	Betriebszustand	2.E80
23	BYTE	Status-Byte Fahrsatz	2.J302
24 – 25	INT	Istfahrsatz	2.J300
26	SINT	Gerätezustand	2.E48

Tab. 17: SC6, SI6: PROFINET-Standard-TxPZD-Mapping; zweiter Teil, Achse B

10.2 Parameter für Datensatz RECORD adressieren

Um einen Parameter per Feldbus adressieren zu können, benötigen Sie seine Axis_number, seine Parameter_number und seinen Subindex. Diese werden aus den STÖBER Parameterkoordinaten (Achse, Gruppe, Zeile, Element) berechnet.

Grundlegende Informationen zu den Parametern entnehmen Sie dem Kapitel [Bedeutung der Parameter](#) [► 20].

10.2.1 Axis_number bestimmen

Die Axis_number entspricht der Achse des Parameters.

10.2.2 Parameter_number berechnen

Information

Beachten Sie, dass die Parameter_number im Datensatz RECORD hexadezimal angegeben werden muss.

Die Parameter_number berechnet sich aus der Gruppe und Zeile des Parameters nach folgender Formel:

Parameter_number dezimal = 8192 + (Nummer der Gruppe × 512) + Nummer der Zeile

Berechnungsbeispiel für Parameter E200 (Nummer der Gruppe = 4 ,

Nummer der Zeile = 200):

Parameter_number E200 = 8192 + (4 × 512) + 200 = 10440 = 28C8 hex

Gruppe	Nummer	Adressierbare Parameter
A: Antriebsregler	0	A00 – A511
B: Motor	1	B00 – B511
C: Maschine	2	C00 – C511
D: Sollwert	3	D00 – D511
E: Anzeige	4	E00 – E511
F: Klemmen	5	F00 – F511
G: Technologie	6	G00 – G511
H: Encoder	7	H00 – H511
I: Motion	8	I00 – I511
J: Fahrsätze	9	J00 – J511
K: Steuertafel	10	K00 – K511
M: Profile	12	M00 – M511
P: Kundenspezifische Parameter	15	P00 – P511
Q: Kundenspezifische Parameter, instanzabhängig	16	Q00 – Q511
R: Fertigungsdaten	17	R00 – R511
S: Sicherheit	18	S00 – S511
T: Scope	19	T00 – T511
U: Schutzfunktionen	20	U00 – U511
Z: Störungszähler	25	Z00 – Z511

Tab. 18: Gruppen und Parameter

10.2.3 Subindex bestimmen

Der Subindex entspricht dem Element des Array- oder Record-Parameters. Der Subindex von einfachen Parametern ist 0.

10.3 RDREC, WRREC: Datensatz RECORD

10.3.1 WRREC: RECORD-Request: Aufbau des Headers

Parameterwerte werden generell über den Header des Datensatzes RECORD übertragen. Bei einem RECORD-Request besteht der Header aus nachfolgenden Elementen in der angegebenen Reihenfolge.

Element	Datentyp	Wert, Wertebereich	
Request_reference	BYTE	0 hex – FF hex	Frei wählbare Request-Nummer
Request_ID	BYTE	1 hex	Lese-Request
		2 hex	Schreib-Request
		Alle anderen Werte	Reserviert
Axis_number	BYTE	0 – 3	Adressierung der Achse
Number_of_parameters	BYTE	1	Anzahl der zu verarbeitenden Parameter
		Alle anderen Werte	Reserviert
Attribute	BYTE	10 hex	Zugriffsart: Value
		80 hex	Zugriffsart: Rohwert
		81 hex	Zugriffsart: Ganzzahl
		82 hex	Zugriffsart: Fließkomma
Number_of_elements	BYTE	1 – 32 hex	1 – 50 Parameter sollen geschrieben oder gelesen werden
Parameter_number	WORD	2000 hex – 5FFF hex	Gruppe und Zeile eines Parameters
Subindex	WORD	0 – 3E80 hex	Element eines Array- und Record-Parameters; bei einfachen Parametern ist der Wert = 0
Format (Bedingung: Request_ID = 2 hex)	BYTE	8 hex	Übertragungsformat: FLOAT
		41 hex	Übertragungsformat: BYTE
		42 hex	Übertragungsformat: WORD
		43 hex	Übertragungsformat: DWORD
		1C hex, 1D hex, 1E hex	Übertragungsformat: STRING mit 8, 16 oder 80 Zeichen
Number_of_values (Bedingung: Request_ID = 2 hex)	BYTE	1 – 50	Anzahl der zu bearbeitenden Werte; Wert = 1 (bei einem einfachen Parameter) oder Wert = Wert von Number_of_elements; da ein RECORD-Request die Länge von 240 Byte nicht überschreiten darf, können – abhängig von dem jeweiligen Format – nicht immer max. 50 Elemente übertragen werden
1st value (Bedingung: Request_ID = 2 hex)	DINT	1. Parameterwert	Wert bei einem einfachen Parameter
2nd value – 50th value (Bedingung: Request_ID = 2 hex)	DINT	1 – 32 hex	Wert = Wert von Number_of_elements

Tab. 19: WRREC: RECORD-Request: Aufbau des Headers

10.3.2 RDREC: RECORD-Response: Aufbau des Headers

Parameterwerte werden generell über den Header des Datensatzes RECORD übertragen. Bei einem RECORD-Response besteht der Header aus nachfolgenden Elementen in der angegebenen Reihenfolge.

Element	Datentyp	Wert, Wertebereich	
Response_reference	BYTE	0 hex – FF hex	Wert = Request-Nummer des RECORD-Requests
Response_ID	BYTE	1 hex	Positive Antwort auf einen Lese-Request
		2 hex	Positive Antwort auf einen Schreib-Request
		81 hex	Negative Antwort auf einen Lese-Request
		82 hex	Negative Antwort auf einen Schreib-Request
Axis_number	BYTE	0 – 3	Adressierung der Achse
Number_of_parameters	BYTE	1	Anzahl der zu verarbeitenden Parameter
Format	BYTE	8 hex	Übertragungsformat: FLOAT
		41 hex	Übertragungsformat: BYTE
		42 hex	Übertragungsformat: WORD
		43 hex	Übertragungsformat: DWORD
		1C hex, 1D hex, 1E hex	Übertragungsformat: STRING mit 8, 16 oder 80 Zeichen
		44 hex	Error im Fehlerfall
Number_of_values	BYTE	1	Anzahl der zu bearbeitenden Werte
1st value oder error code	DINT	1. Parameterwert	Wert bei einem einfachen Parameter
	WORD		Fehler-Code im Fehlerfall (siehe Tabelle RDREC, WRREC: Fehler-Codes [► 69])
2nd value – 50th value	DINT	1 – 32 hex	Wert = Wert von Number_of_elements

Tab. 20: RDREC: RECORD-Response: Aufbau des Headers

10.3.3 RDREC, WRREC: Fehler-Codes

Nachfolgende Tabelle zeigt die möglichen Fehler-Codes für die Systemfunktionsbausteine RDREC und WRREC.

Fehler-Code	Ursache
0 hex	Parameter unbekannt oder Konfiguration gestoppt
1 hex	Zugriff auf schreibgeschützten Parameter
2 hex	Zugriff auf Parameter mit Wert außerhalb der Grenzwerte
3 hex	Zugriff auf nicht verfügbaren Subindex (Array-Parameter)
B hex	Anwender-Level nicht erreicht
11 hex	Parameter darf im aktuellen Gerätezustand nicht geändert werden; Freigabe deaktivieren
14 hex	Ungültiger Wert innerhalb seiner maximalen Grenzen; kommt nur bei Auswahlparametern mit lückenhaftem Definitionsbereich vor
16 hex	Ein oder mehrere falsche Werte in den Elementen Attribute, Number_of_elements, Parameter_number und Subindex
17 hex	Ungültige Formatangabe
18 hex	Widersprüchliche Werte in den Elementen Number_of_elements und Number_of_values
21 hex	Ungültige Request_ID = Service not supported; gilt für Fehler im Header des Auftragsblocks
A5 hex	Nicht näher spezifizierbarer Fehler
B0 hex	Parameterdienst aktuell nicht möglich oder keine gültige Parameterbeschreibung vorhanden
B2 hex	Unbekannte Parameteradresse (Parameter oder Element existieren nicht)
B3 hex	Kein Read-Write-Zugriff auf angegebene Parameteradresse möglich
B9 hex	Parameterdienst: Wert in Definitionslücke (ENUM-List beachten)
BA hex	Parameterdienst: Kollision mit anderen Werten
C0 hex	Parameterdienst: Fehler in Pre-Read-Funktion
C1 hex	Parameterdienst: Fehler in Post-Write-Funktion; Wert ist bereits angekommen

Tab. 21: RDREC, WRREC: Fehler-Codes

10.3.4 Elemente Attribute und Format: mögliche Kombinationen

Element **Attribute** beschreibt den Zugriff auf eine Parameterstruktur (z. B. auf Werte, beschreibende Texte etc.), Element **Format** das Übertragungsformat eines Parameters. Die Werte beider Elemente sind wie folgt kombinierbar.

Attribut	Format				
	FLOAT (8 hex)	BYTE (41 hex)	WORD (42 hex)	DWORD (43 hex)	STRING (1C hex, 1D hex, 1E hex)
Value (10 hex)	Nicht erlaubt	Nicht erlaubt	Nicht erlaubt	Skaliertes Wert für alle Parameter in Ganzzahl- Darstellung (4 Byte)	8, 16 oder 80 Zeichen
Rohwert (80 hex)	Unskalierter Rohwert, speziell für Datentyp FLOAT (4 Byte)	Unskalierter Rohwert, speziell für Datentypen BOOL, WORD, I8 (1 Byte)	Unskalierter Rohwert, speziell für Datentypen WORD, I16 (2 Byte)	Unskalierter Rohwert, speziell für Datentypen DWORD, I32 (4 Byte)	Nicht erlaubt
Ganzzahl (81 hex)	Nicht erlaubt	Nicht erlaubt	Nicht erlaubt	Skaliertes Wert für alle Parameter in Ganzzahl- Darstellung (4 Byte)	Nicht erlaubt
Fließkomma (82 hex)	Skalierte Darstellung für alle Parameter als Fließkomma (4 Byte)	Nicht erlaubt	Nicht erlaubt	Nicht erlaubt	Nicht erlaubt

Tab. 22: Attribute, Format: mögliche Kombinationen

10.4 Prozessdaten-Module

Prozessdaten-Module bestimmen das Datenvolumen für die PZD-Übertragung. Bei der Konfiguration im TIA Portal muss für den Antriebsregler je Achse eines der nachfolgenden Prozessdaten-Module projektiert werden. Bei der Neuanlage eines Projekts empfehlen wir die Übertragungsart **alles konsistent**.

Modul	Eingangsdaten [Byte]	Ausgangsdaten [Byte]	Übertragung
M101 02W PZD all kons.	4	4	2 Worte (Ein-, Ausgänge), alles konsistent*
M102 04W PZD all kons.	8	8	4 Worte (Ein-, Ausgänge), alles konsistent
M103 06W PZD all kons.	12	12	6 Worte (Ein-, Ausgänge), alles konsistent
M104 12W PZD all kons.	24	24	12 Worte (Ein-, Ausgänge), alles konsistent
M105 18W PZD all kons.	36	36	18 Worte (Ein-, Ausgänge), alles konsistent
M106 24W PZD all kons.	48	48	24 Worte (Ein-, Ausgänge), alles konsistent
M107 36W PZD all kons.	72	72	36 Worte (Ein-, Ausgänge), alles konsistent
M111 02W PZD Item kons.	4	4	2 Worte (Ein-, Ausgänge), Items konsistent**
M112 04W PZD Item kons.	8	8	4 Worte (Ein-, Ausgänge), Items konsistent
M113 06W PZD Item kons.	12	12	6 Worte (Ein-, Ausgänge), Items konsistent
M114 12W PZD Item kons.	24	24	12 Worte (Ein-, Ausgänge), Items konsistent
M115 18W PZD Item kons.	36	36	18 Worte (Ein-, Ausgänge), Items konsistent
M116 24W PZD Item kons.	48	48	24 Worte (Ein-, Ausgänge), Items konsistent
M117 36W PZD Item kons.	72	72	36 Worte (Ein-, Ausgänge), Items konsistent

Tab. 23: Prozessdaten-Module

*) alles konsistent:

Prozessdatenpaket wird verarbeitet, sobald das Paket vollständig empfangen wurde

**) Items konsistent:

Einzelne Parameter des Pakets werden verarbeitet, sobald der Parameter vollständig empfangen wurde

10.5 Weiterführende Informationen

Die in der folgenden Tabelle aufgelisteten Dokumentationen liefern weitere relevante Informationen zu den zugehörigen Antriebsreglern.

Aktuelle Dokumentversionen finden Sie unter <http://www.stoeber.de/de/downloads/>.

Gerät/Software	Dokumentation	Inhalte	ID
Antriebsregler SC6	Handbuch	Systemaufbau, technische Daten, Projektierung, Lagerung, Einbau, Anschluss, Inbetriebnahme, Betrieb, Service, Diagnose	442789
Anreihentechnik mit SI6 und PS6	Handbuch	Systemaufbau, technische Daten, Projektierung, Lagerung, Einbau, Anschluss, Inbetriebnahme, Betrieb, Service, Diagnose	442727
Applikation Drive Based (DB)	Handbuch	Projektierung, Konfiguration, Parametrierung, Funktionstest, weiterführende Informationen	442705
Applikation PROFIdrive – SC6, SI6	Handbuch	Projektierung, Konfiguration, Parametrierung, Funktionstest, weiterführende Informationen	443269

Zusätzliche Informationen und Quellen, die als Grundlage für diese Dokumentation dienen oder aus denen zitiert wird:

Informationen rund um PROFINET

Generelle Informationen zu PROFINET erhalten Sie auf der Website PROFIBUS & PROFINET International (PI), <http://www.profibus.de>. PROFINET-spezifische Richtlinien, Profile, Präsentationen, Broschüren oder Software stellt der zugehörige Download-Bereich zur Verfügung.

Informationen rund um das Siemens TIA Portal

Die wichtigsten Informationen zum Siemens TIA Portal sowie weiterführende Dokumente, Links oder Trainings erhalten Sie unter <http://www.industry.siemens.com/topics/global/de/tia-portal/seiten/default.aspx>.

SC6, SI6 – Gerätebeschreibung

Eine GSD-Datei zur einfachen Integration von Antriebsreglern der Baureihen SC6 und SI6 in die jeweilige Systemumgebung erhalten Sie im STÖBER Download-Center <http://www.stoeber.de/de/downloads/>, Suchbegriff GSD.

STÖBER Beispielprojekte TIA Portal – azyklische Kommunikationsdienste programmieren

STÖBER-spezifische Beispielprojekte samt zugehöriger Dokumentationen für die Programmierung azyklischer Kommunikationsdienste im TIA Portal erhalten Sie im STÖBER Download-Center <http://www.stoeber.de/de/downloads/>, Suchbegriff TIA Portal.

10.6 Abkürzungen

Abkürzung	Bedeutung
BF	Busfehler
CBA	Component Based Automation (dt.: komponentenbasierte Automation)
CPU	Central Processing Unit (dt.: Zentralprozessor)
DCP	Discovery and Configuration Protocol
DHCP	Dynamic Host Configuration Protocol (dt.: dynamische Zuweisung von IP-Adressen)
DP	Dezentrale Peripherie
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit
GSD	Gerätestammdaten
GSDML	General Station Description Markup Language
HMI	Human Machine Interface (dt.: Mensch-Maschine-Schnittstelle)
HTTP	Hypertext Transfer Protocol (dt.: Hypertext-Übertragungsprotokoll)
IEC	International Electrotechnical Commission
IEEE	Institute of Electrical and Electronics Engineers
I/O	Input/Output (dt.: Eingabe/Ausgabe)
IP	Internet Protocol (dt.: Internetprotokoll)
IRT	Isochronous Real-Time (dt.: isochrone Echtzeit)
LAN	Local Area Network (dt.: lokales Netzwerk)
LSB	Least Significant Bit (dt.: niederwertigstes Bit)
MAC	Media Access Control (dt.: Medienzugriffssteuerung)
PG	Programmiergerät
PROFIBUS	Process Field Bus
PROFINET	Process Field Network
PZD	Prozessdaten
RDREC	Read Record (dt.: Datensatz lesen)
RT	Real-Time (dt.: Echtzeit)
RxPZD	Receive-PZD (dt.: Empfangs-Prozessdaten)
SNMP	Simple Network Management Protocol (dt.: einfaches Netzwerkverwaltungsprotokoll)
SPS	Speicherprogrammierbare Steuerung
TIA	Totally Integrated Automation
TCP	Transmission Control Protocol (dt.: Übertragungssteuerungsprotokoll)
TxPZD	Transmit-PZD (dt.: Sende-Prozessdaten)
UDP	User Data Protocol (dt.: Benutzer-Datagramm-Protokoll)
WRREC	Write Record (dt.: Datensatz schreiben)

11 Kontakt

11.1 Beratung, Service, Anschrift

Wir helfen Ihnen gerne weiter!

Auf unserer Webseite stellen wir Ihnen zahlreiche Informationen und Dienstleistungen rund um unsere Produkte bereit:

<http://www.stoeber.de/de/service>

Für darüber hinausgehende oder individuelle Informationen, kontaktieren Sie unseren Beratungs- und Support-Service:

<http://www.stoeber.de/de/support>

Sie benötigen unseren First Level Support:

Fon +49 7231 582-3060

applications@stoeber.de

Sie benötigen ein Ersatzgerät:

Fon +49 7231 582-1128

replace@stoeber.de

So erreichen Sie unsere 24 h Service-Hotline:

Fon +49 7231 582-3000

Unsere Anschrift lautet:

STÖBER Antriebstechnik GmbH + Co. KG

Kieselbronner Straße 12

75177 Pforzheim, Germany

11.2 Ihre Meinung ist uns wichtig

Diese Dokumentation erstellen wir nach bestem Wissen mit dem Ziel, Sie beim Auf- und Ausbau Ihres Know-hows rund um unser Produkt nutzbringend und effizient zu unterstützen.

Ihre Anregungen, Meinungen, Wünsche und konstruktive Kritik helfen uns, die Qualität unserer Dokumentation sicherzustellen und weiterzuentwickeln.

Wenn Sie uns aus genannten Gründen kontaktieren möchten, freuen wir uns über eine E-Mail an:

documentation@stoeber.de

Vielen Dank für Ihr Interesse.

Ihr STÖBER Redaktionsteam

11.3 Weltweite Kundennähe

Wir beraten und unterstützen Sie mit Kompetenz und Leistungsbereitschaft in über 40 Ländern weltweit:

STOBER AUSTRIA www.stoeber.at Tel. +43 7613 7600-0 sales@stoeber.at	STOBER SOUTH EAST ASIA www.stober.sg sales@stober.sg
STOBER CHINA www.stoeber.cn Tel. +86 512 5320 8850 sales@stoeber.cn	STOBER SWITZERLAND www.stoeber.ch Tel. +41 56 496 96 50 sales@stoeber.ch
STOBER FRANCE www.stober.fr Tel. +33 4 78.98.91.80 sales@stober.fr	STOBER TAIWAN www.stober.tw Tel. +886 4 2358 6089 sales@stober.tw
STOBER ITALY www.stober.it Tel. +39 02 93909570 sales@stober.it	STOBER TURKEY www.stober.com Tel. +90 216 510 2290 sales-turkey@stober.com
STOBER JAPAN www.stober.co.jp Tel. +81 3 5875 7583 sales@stober.co.jp	STOBER UNITED KINGDOM www.stober.co.uk Tel. +44 1543 458 858 sales@stober.co.uk
STOBER USA www.stober.com Tel. +1 606 759 5090 sales@stober.com	

Glossar

100Base-TX

Ethernet-Netzwerkstandard, basierend auf symmetrischen Kupferkabeln, bei dem die Teilnehmer über paarweise verdrehten Kupferkabeln (Shielded Twisted Pair, Qualitätsstufe CAT 5e) an einen Switch angeschlossen sind. 100Base-TX ist die konsequente Weiterentwicklung von 10Base-T und umfasst dessen Eigenschaften mit der Möglichkeit einer Übertragungsgeschwindigkeit von 100 MBit/s (Fast-Ethernet).

Broadcast-Domain

Logischer Verbund von Netzwerkgeräten in einem lokalen Netzwerk, der alle Teilnehmer über Broadcast erreicht.

GSD-Datei

Beinhaltet die technischen Merkmale eines PROFINET IO-Devices (Art, Konfigurationsdaten, Parameter, Diagnoseinformationen ...) im XML-Format gemäß GSDML-Spezifikation. Eine GSD dient Projektierungssystemen als Konfigurationsgrundlage und wird in der Regel vom jeweiligen Gerätehersteller zur Verfügung gestellt.

IO-Controller

In der Regel eine speicherprogrammierbare Steuerung, die die Automatisierungsaufgabe kontrolliert und die Datenkommunikation regelt.

IO-Device

Dezentral angeordnetes Feldgerät, das einem PROFINET IO-Controller logisch zugeordnet ist und von diesem kontrolliert und gesteuert wird. Ein IO-Device besteht aus mehreren Modulen und Submodulen.

IO-Supervisor

In der Regel eine Engineering-Software, die auf sämtliche Prozess- und Konfigurationsdaten zugreifen kann. Ein IO-Supervisor ist nur temporär für die Parametrierung der IO-Devices, die Inbetriebnahme des IO-Systems und zu Diagnosezwecken zugeschaltet.

IPv4-Limited-Broadcast

Art eines Broadcast in einem Netzwerk mit IPv4 (Internet Protocol Version 4). Als Ziel wird die IP-Adresse 255.255.255.255 angegeben. Der Inhalt des Broadcast wird von einem Router nicht weitergeleitet und ist somit auf das eigene lokale Netzwerk limitiert.

MAC-Adresse

Auch: Ethernet-Adresse. Hardware-Adresse zur eindeutigen Identifizierung eines Geräts in einem Ethernet-Netzwerk. Die MAC-Adresse wird vom Hersteller vergeben und besteht aus 3 Byte Hersteller- und 3 Byte Geräteerkennung.

PROFINET

Offener Ethernet-Standard der PROFIBUS Nutzerorganisation e. V. (PNO) für die Automatisierung.

PZD

Steuer- und Statusinformationen, die zeitkritisch sind und mithilfe von Telegrammen zyklisch im PROFINET-Netzwerk übertragen werden. Abhängig von der Sicht der jeweiligen Teilnehmer werden Empfangs-PZD (RxPZD) von Sende-PZD (TxPZD) unterschieden.

RxPZD

Ausgangsdaten, die ein Teilnehmer mit RxPZDs empfängt.

Systemfunktionsbaustein (Siemens)

Code-Baustein im Rahmen eines verteilten, strukturierten Siemens-Anwenderprogramms, über den wichtige Systemfunktionen für PROFINET IO aufgerufen werden. Die zugehörigen Ein- und Ausgangsschnittstellen, können individuell parametrisiert werden. Die in einem Funktionsbaustein hinterlegten Variablenwerte gehen nach deren Verarbeitung nicht verloren, sondern werden gespeichert. Typische Siemens-Systemfunktionsbausteine sind WRREC (Write Record, Datensatz schreiben) und RDREC (Read Record, Datensatz lesen).

TCP/IP

Protokollfamilie, die sich aus dem Übertragungs-Steuerungs-Protokoll TCP und dem Internetprotokoll IP zusammensetzt. TCP ist für die Übertragung, d. h. den eigentlichen Datenverkehr verantwortlich; IP, um einen PC in einem Netzwerk eindeutig ansprechen zu können.

TxPZD

Eingangsdaten, die ein Teilnehmer mit TxPZDs sendet.

UDP/IP

Minimalistisches Transportprotokoll für Netzwerke wie beispielsweise LAN, das ausschließlich essenzielle Funktionen für den Datentransport zur Verfügung stellt. Bei UDP/IP handelt es sich um einen einfachen Dienst, der nicht mit einer ständigen, beidseitigen Verbindung arbeitet. Verbindungsauf- und abbau sowie eine Quittierung der empfangenen Datenpakete entfallen. Der Datenverkehr kann optional über eine Prüfsumme kontrolliert werden. Fehlerbehebungsmechanismen wie bei TCP/IP sind nicht existent. Ein Datenverlust, eine Datenduplizierung oder Sequenzfehler bei den zu übertragenden Daten sind daher durchaus möglich.

Abbildungsverzeichnis

Abb. 1	PROFINET: Netzwerkaufbau am Beispiel der Baureihe SI6	13
Abb. 2	DS6: Programmoberfläche	16
Abb. 3	DriveControlSuite: Navigation über Textlinks und Symbole	17
Abb. 4	TIA Portal: Programmoberfläche der Portalansicht	18
Abb. 5	TIA Portal: Programmoberfläche der Projektansicht	19
Abb. 6	PROFINET: Verbindungsüberwachung	48
Abb. 7	Leuchtdioden für den PROFINET-Zustand	49
Abb. 8	Leuchtdioden für den Zustand der PROFINET-Netzwerkverbindung	50
Abb. 9	Systemfunktionsbaustein RDREC: Ein- und Ausgangsparameter	57
Abb. 10	Systemfunktionsbaustein WRREC: Ein- und Ausgangsparameter	58
Abb. 11	RDREC: Ablauf	59
Abb. 12	WRREC: Ablauf	59
Abb. 13	PROFINET: Kommunikationsprotokolle	61

Tabellenverzeichnis

Tab. 1	Entsprechung STÖBER-Terminologie zu PROFINET	9
Tab. 2	Anschlussbeschreibung X200 und X201	14
Tab. 3	Parametergruppen	20
Tab. 4	Parameter: Datentypen, Arten, mögliche Werte	21
Tab. 5	Parametertypen	22
Tab. 6	Bedeutung der roten LED (BF).....	49
Tab. 7	Bedeutung der grünen LED (Run).....	49
Tab. 8	Bedeutung der grünen LEDs (Link)	50
Tab. 9	Bedeutung der gelben LEDs (Act).....	50
Tab. 10	Ereignis 52 – Ursachen und Maßnahmen	52
Tab. 11	Parameter des Systemfunktionsbausteins RDREC	57
Tab. 12	Parameter des Systemfunktionsbausteins WRREC	58
Tab. 13	Zykluszeiten.....	63
Tab. 14	SC6, SI6: PROFINET-Standard-RxPZD-Mapping; erster Teil, Achse A	64
Tab. 15	SC6, SI6: PROFINET-Standard-RxPZD-Mapping; zweiter Teil, Achse B	64
Tab. 16	SC6, SI6: PROFINET-Standard-TxPZD-Mapping; erster Teil, Achse A.....	65
Tab. 17	SC6, SI6: PROFINET-Standard-TxPZD-Mapping; zweiter Teil, Achse B	65
Tab. 18	Gruppen und Parameter	66
Tab. 19	WRREC: RECORD-Request: Aufbau des Headers.....	67
Tab. 20	RDREC: RECORD-Response: Aufbau des Headers	68
Tab. 21	RDREC, WRREC: Fehler-Codes.....	69
Tab. 22	Attribute, Format: mögliche Kombinationen.....	70
Tab. 23	Prozessdaten-Module	71



4 4 3 0 3 8 - 0 4

07/2021

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



STÖBER

www.stober.com