

## Inhalt

## 7 Feldbus-Baugruppe 2175 (CANopen)

### 7.1 Inhalt

7.2	Allgemeines .....	7.2-1
7.3	Technische Daten .....	7.3-1
7.3.1	Allgemeine Daten und Einsatzbedingungen .....	7.3-1
7.3.2	Bemessungsdaten .....	7.3-1
7.3.3	Kommunikationszeiten .....	7.3-2
7.3.4	Abmessungen .....	7.3-4
7.4	Installation .....	7.4-1
7.4.1	Komponenten des Feldbusmoduls .....	7.4-1
7.4.2	Mechanische Installation .....	7.4-2
7.4.3	Elektrische Installation .....	7.4-3
7.4.4	Busleitungslänge .....	7.4-7
7.5	Inbetriebnahme .....	7.5-1
7.5.1	Vor dem ersten Einschalten .....	7.5-5
7.5.2	Antrieb über das Feldbusmodul 2175 freigeben .....	7.5-6
7.6	Datentransfer .....	7.6-1
7.6.1	Aufbau des CAN-Datentelegramms .....	7.6-2
7.6.2	Prozeßdatenkanal .....	7.6-8
7.6.3	Prozeßdatentransfer .....	7.6-9
7.6.4	Prozeßdaten-Belegung für 82XX .....	7.6-11
7.6.5	Prozeßdaten-Belegung für 8200 vector .....	7.6-13
7.6.6	Prozeßdaten-Belegung für 93XX .....	7.6-17
7.6.7	Prozeßdaten-Belegung für Grundgeräte 9300 Servo PLC und Drive PLC .....	7.6-22
7.6.8	Parameterdatenkanal .....	7.6-26
7.6.9	Beispiele zum Parameterdatentelegramm .....	7.6-31
7.6.10	Besonderheiten beim Parametrieren der Antriebsregler .....	7.6-34
7.7	CANopen-Objekte und Lenze-Codestellen .....	7.7-1
7.7.1	Kommunikationsrelevante Lenze-Codestellen .....	7.7-1
7.7.2	Beschreibung der kommunikationsrelevanten Lenze-Codestellen .....	7.7-2
7.7.3	Implementierte CANopen-Objekte .....	7.7-21
7.8	Fehlersuche .....	7.8-1
7.9	Anhang .....	7.9-1
7.9.1	Codetabelle .....	7.9-1
7.10	Stichwortverzeichnis .....	7.10-1



## 7.2 Allgemeines

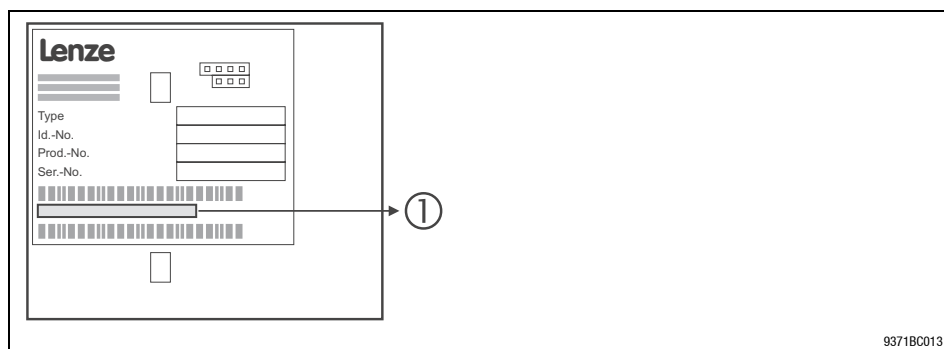
### Gültigkeit der Anleitung

Diese Anleitung gilt für Feldbus-Baugruppen ab der Typenbezeichnung:

2175IB Vx. 1x

Diese Anleitung ist nur gültig zusammen mit der Dokumentation der für den Einsatz zulässigen Grundgeräte.

### Identifikation



### Typenschlüssel

Gerätereihe

Hardwarestand

Softwarestand

Variante

33.2175IB

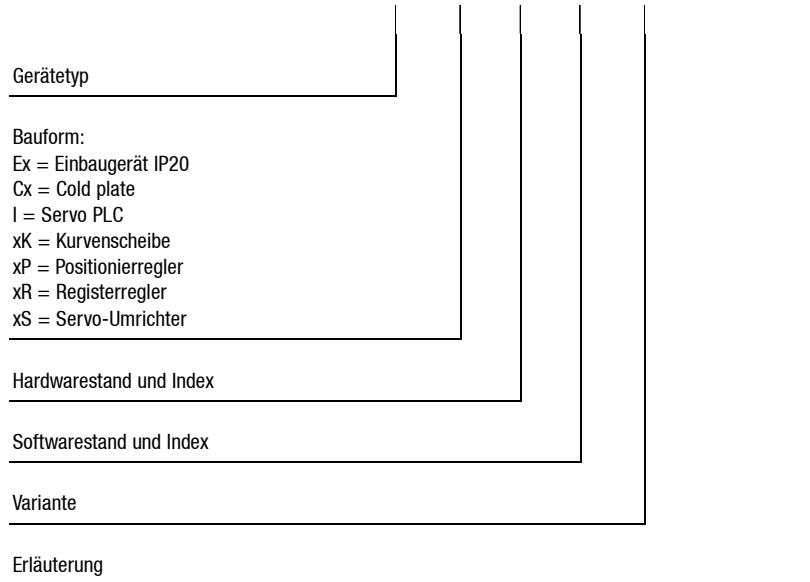
1x

1x

**Einsetzbarkeit**

Die Feldbus-Baugruppe ist einsetzbar in Verbindung mit Grundgeräten ab folgenden Typenschildbezeichnungen:

820X	E.	2x.	1x.		(8201 - 8204)
820X	E./C.	2x.	1x.	Vxxx	(8201 - 8204)
821X	E.	2x.	2x.		(8211 - 8218)
821X	E./C.	2x.	2x.	Vxxx	(8211 - 8218)
822X	E.	1x.	1x.		(8221 - 8225)
822X	E.	1x.	1x.	Vxxx	(8221 - 8227)
824X	E.	1x.	1x.		(8241 - 8246)
824X	E./C.	1x.	1x.	Vxxx	(8241 - 8246)
82EVxxxxBxxxXX	Vx		1x		(8200 vector)
82CVxxxxBxxxXX	Vx		1x		(8200 vector, Cold plate)
EPL 10200		1x	1x		(Drive PLC)
93XX	E./C.	2x	1x		(9321 - 9332)
93XX	EI	2x	1x		(Servo PLC 9300)



### Allgemeines

#### Eigenschaften

Der international genormte CAN-Bus zeichnet sich vor allem aus durch

- relative kurze Übertragungszeiten
- niedrige Anschlußkosten

Diese Eigenschaften haben zu einer weiten Verbreitung von CAN-Produkten auch in anderen Branchen der Industrie geführt.

Für eine Standardisierung haben Antrieb-, Steuerungs- und Sensor-/Aktorhersteller mit CANopen ein Kommunikationsprofil zur Lösung von Steuerungsaufgaben spezifiziert.

Die erforderlichen Teile des Protokolls CiA DS301, Version 4.01 sind im Bus-Modul 2175 implementiert worden.

- Aufsteckbare Zusatzbaugruppe für die Lenze-Grundgeräte 82XX, 8200 vector, 93XX, Servo PLC 9300 und Drive PLC.
- Frontseitiger DIP-Schalter ermöglicht bequemes Einstellen von
  - Kommunikationsprofil DeviceNet oder CANopen (DS301)
  - Übertragungsrate 10, 20, 50, 125, 250, 500 und 1000 kBit/s (je nach Kommunikationsprofil)
  - Knotenadresse (max. 63 Teilnehmer)
- Busausdehnung bis max. 5000m
- Topologie: beidseitig abgeschlossene Linie ( $R = 120 \text{ Ohm}$ )
- Einfache Anschlußmöglichkeit durch steckbare Schraubklemmen



## 7.3 Technische Daten

### 7.3.1 Allgemeine Daten und Einsatzbedingungen

Bereich	Werte
Bestell-Bezeichnung	EMF2175IB
Kommunikationsmedien	DIN ISO 11898
Umgebungstemperatur	im Betrieb: -20 °C bis 60 °C
	Transport: -25 °C bis 70 °C
	Lagerung: -25 °C bis 60 °C
Zulässige Feuchtebeanspruchung	Klasse 3K3 nach EN 50178 (ohne Betauung, mittlere relative Feuchte 85 %)
24-V-DC-Spannungsversorgung	<ul style="list-style-type: none"> <li>intern Versorgung: bei Ausfall des Grundgerätes arbeitet das Bussystem weiter</li> <li>externe Versorgung (über separates Netzteil +24 V DC ±10 %, max. 100 mA: Notwendig bei Grundgeräten, die vom Netz getrennt werden können, ohne dabei die Kommunikation mit dem Master zu unterbrechen. Der Zugriff auf Parameter eines vom Netz getrennten Grundgerätes ist jedoch nicht möglich.</li> <li>nur externe Versorgung möglich bei Antriebsreglern: 820X</li> <li>interne <u>oder</u> externe Versorgung des Feldbusmoduls möglich bei folgenden Grundgeräten: Servo PLC 9300 / 93XX / 821X / 822X / 8200 vector / Drive PLC (bitte beachten: 6.4-4)</li> </ul>

### 7.3.2 Bemessungsdaten

Bereich	Werte																																						
Spannungsversorgung	24 V DC ± 10 %; max. 100 mA																																						
Kommunikationsmedium	ISO 11898																																						
Isolationsspannungen zwischen Bus und ...																																							
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bemessungsisolationsspannung</th> <th>Art der Isolation</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>• Bezugserde / PE</td> <td>50 V AC</td> <td>Potentialtrennung</td> </tr> <tr> <td>• externer Versorgung (Kl. 39/59)</td> <td>-</td> <td>keine Potentialtrennung</td> </tr> <tr> <td>• Leistungsteil</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>  – 820X / 821X</td> <td>270 V AC</td> <td>Basisisolation</td> </tr> <tr> <td>  – 822X / 8200 vector</td> <td>270 V AC</td> <td>doppelte Isolation</td> </tr> <tr> <td>  – 93XX</td> <td>270 V AC</td> <td>doppelte Isolation</td> </tr> <tr> <td>• Steuerklemmen</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>  – 820X / 8200 vector</td> <td>-</td> <td>keine Potentialtrennung</td> </tr> <tr> <td>  – 821X</td> <td>50 V AC</td> <td>Potentialtrennung</td> </tr> <tr> <td>  – 822X</td> <td>270 V AC</td> <td>Basisisolation</td> </tr> <tr> <td>  – 93XX</td> <td>270 V AC</td> <td>Basisisolation</td> </tr> <tr> <td>• externen Bussystemen</td> <td>0 V AC</td> <td>keine Potentialtrennung</td> </tr> </tbody> </table>	Bemessungsisolationsspannung	Art der Isolation	• Bezugserde / PE	50 V AC	Potentialtrennung	• externer Versorgung (Kl. 39/59)	-	keine Potentialtrennung	• Leistungsteil			– 820X / 821X	270 V AC	Basisisolation	– 822X / 8200 vector	270 V AC	doppelte Isolation	– 93XX	270 V AC	doppelte Isolation	• Steuerklemmen			– 820X / 8200 vector	-	keine Potentialtrennung	– 821X	50 V AC	Potentialtrennung	– 822X	270 V AC	Basisisolation	– 93XX	270 V AC	Basisisolation	• externen Bussystemen	0 V AC	keine Potentialtrennung
Bemessungsisolationsspannung	Art der Isolation																																						
• Bezugserde / PE	50 V AC	Potentialtrennung																																					
• externer Versorgung (Kl. 39/59)	-	keine Potentialtrennung																																					
• Leistungsteil																																							
– 820X / 821X	270 V AC	Basisisolation																																					
– 822X / 8200 vector	270 V AC	doppelte Isolation																																					
– 93XX	270 V AC	doppelte Isolation																																					
• Steuerklemmen																																							
– 820X / 8200 vector	-	keine Potentialtrennung																																					
– 821X	50 V AC	Potentialtrennung																																					
– 822X	270 V AC	Basisisolation																																					
– 93XX	270 V AC	Basisisolation																																					
• externen Bussystemen	0 V AC	keine Potentialtrennung																																					
Verschmutzungsgrad	VDE0110 Teil 2 Verschmutzungsgrad 2																																						

### 7.3.3 Kommunikationszeiten



#### Hinweis!

Die Kommunikationszeiten im CAN-Bussystem sind abhängig von der

- Bearbeitungszeit im Grundgerät
- Datenübertragungsgeschwindigkeit
- Priorität der Daten
- Busauslastung

Nähere Informationen über die Buszugriffssteuerung sind z. B. in dem Fachbuch "CAN Controller Area Network Grundlagen und Praxis" von Wolfgang Lawrenz, herausgegeben vom Hüthig Buch Verlag Heidelberg, zusammengetragen.

#### Bearbeitungszeiten 820X

Die Bearbeitungszeiten im Antriebsregler der Gerätereihe 8200 sind unterschiedlich zu der Gerätereihe 821X/822X/8200 vector.

Im Gegensatz zu den Gerätereihen 821X/822X/824X, bei denen die Prozeßdaten parallel bearbeitet werden, werden die Prozeß- und Parameterdaten in der Gerätereihe 8200 nacheinander abgearbeitet. Somit sind die Reaktionszeiten auf die Prozeßdaten auch abhängig von den vorangegangenen Aktionen.

Die Bearbeitungszeiten der einzelnen Telegramme sind außerdem abhängig von der Aufbereitung der Istwerte (Prozeßdaten vom Antrieb). Wenn diese Daten (Statuswort, Frequenzwert) nicht benötigt werden, können sie mit dem Steuerwort "Bit 15" (PE-Sperre) deaktiviert werden.

Die einzelnen Telegrammlaufzeiten sind wie folgt:

Telegramm	Bearbeitungszeit	
	PE-Sperre = 0	PE-Sperre = 1
Parameter	62...140 ms	62...70 ms
Änderung eines Prozeßdatenwertes zum Antrieb (*)	27...105 ms	27...35 ms
Änderung beider Prozeßdatenwerte zum Antrieb *	62...140 ms	4...70 ms
Prozeßdaten vom Antrieb *	108...140 ms	nicht möglich

#### Bearbeitungszeiten 821X/8200 vector/822X

Parameter	30...50 ms
Prozeßdaten	3...5 Die Bearbeitungszeiten der Prozeßdaten beziehen sich auf das Synctelegramm (☞ 7.6-8)ms

#### Bearbeitungszeit 93XX

Es existieren keine Abhängigkeiten zwischen Parameterdaten und Prozeßdaten.

Parameter	ca. 30 ms + 20 ms Toleranz (typisch) Bei einigen Codestellen kann die Bearbeitungszeit länger sein (siehe Systemhandbuch 9300).
Prozeßdaten	ca. 3 ms + 2 ms Toleranz



#### Telegrammlaufzeit

Die Telegrammlaufzeit ist abhängig von der Datenübertragungsgeschwindigkeit und der Telegrammlänge:

Baudrate [kBit/s]	Datenlänge [Byte]		
	0	2	8
10	5.44	7.36	13.12
20	2.72	3.68	6.56
50	1.09	1.47	2.62
125	0.44	0.59	1.05
250	0.22	0.29	0.52
500	0.11	0.15	0.26
1000	0.05	0.07	0.13

Tab. 7.3-1 Maximalwerte der Telegrammlaufzeit in [ms]

Die Telegrammlaufzeiten der obigen Tabelle sind durch nachfolgende Gleichung errechnet worden. Mit ihr lassen sich im Bedarfsfall beliebige Zwischenwerte  $t_{Tmax}$  errechnen.

$t_T \leq \frac{54,4 + 9,6 \cdot L_D}{d_U}$	$t_T$ = Telegrammlaufzeit [ms] $L_D$ = Telegrammlänge [Byte] $d_U$ = Baudrate [kBit/s]
---	--

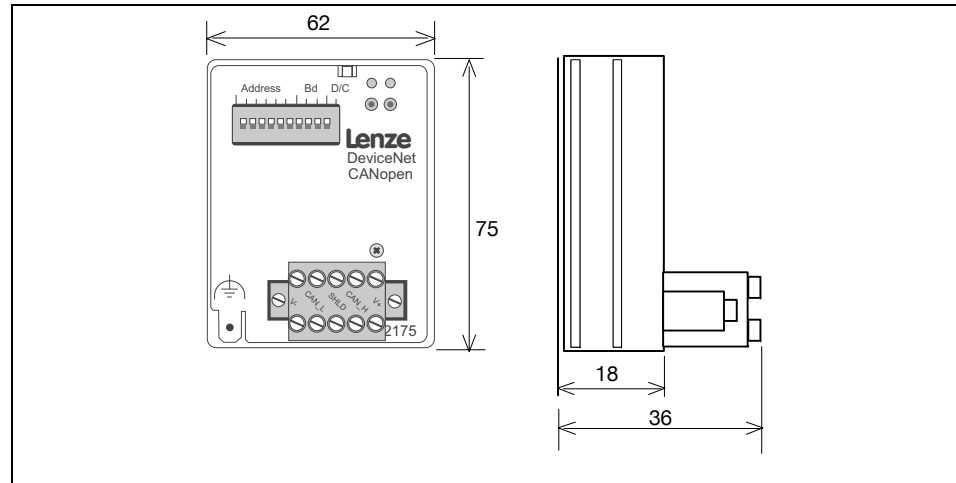
**7.3.4 Abmessungen**

Abb. 7.3-1 Abmessungen des Feldbusmoduls 2175 (alle Maße in mm)

## 7.4 Installation

### 7.4.1 Komponenten des Feldbusmoduls

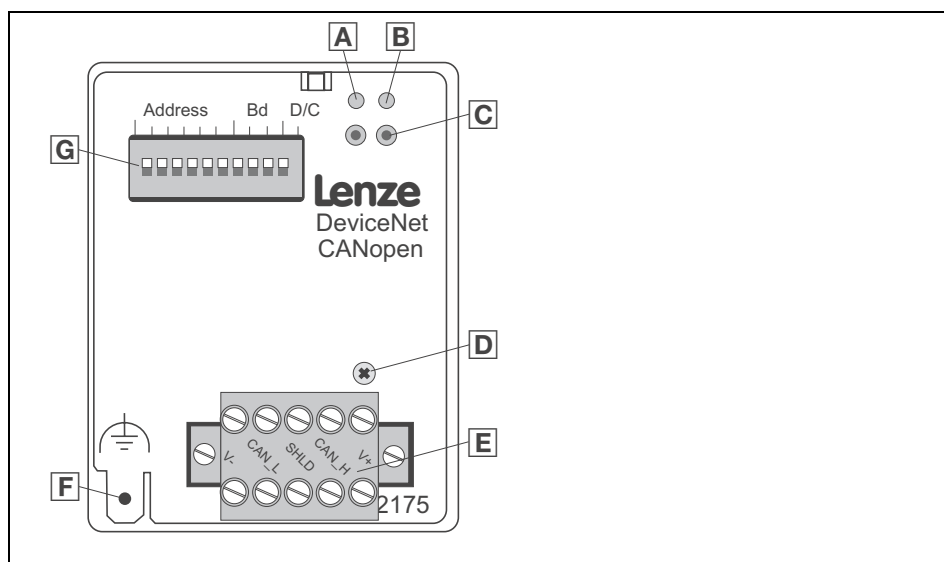


Abb. 7.4-1 Feldbusmodul 2175

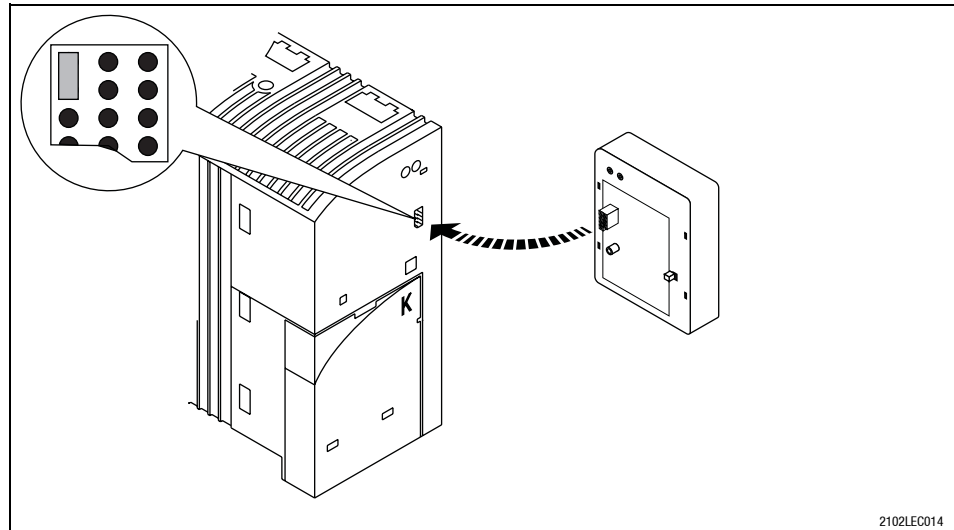
Pos.	Bezeichnung	Bedeutung	Hinweise	
A	Verbindungsstatus zum Antriebsregler (zweifarbige LED)	AUS	Feldbusmodul 2175 wird nicht mit Spannung versorgt; Grundgerät oder externe Spannungsversorgung ist ausgeschaltet.	
		GRÜN	BLINKEN	Feldbusmodul 2175 ist mit Spannung versorgt, hat aber keine Verbindung zum Grundgerät (Grundgerät ist ausgeschaltet, in der Initialisierungsphase oder nicht vorhanden).
			konstantes LEUCHTEN	Feldbusmodul 2175 ist mit Spannung versorgt und hat Verbindung zum Antriebsregler.
B	Verbindungsstatus zum Bus (zweifarbige LED)	AUS	<ul style="list-style-type: none"> <li>Keine Kommunikation mit dem Feldbusmodul</li> <li>Feldbusmodul wird nicht mit Spannung versorgt</li> </ul>	
		GRÜN	BLINKEN	Die Kommunikation über das Feldbusmodul ist aufgebaut
			ROT	Interner Fehler des Feldbusmoduls
C	Grüne und rote Drive-LED (Drive)	Betriebszustand des Grundgerätes 82XX, 8200 vector, 93XX, Servo PLC 9300 und Drive PLC (siehe Betriebsanleitung des Grundgerätes)		
D	Befestigungsschraube			
E	Steckerleiste mit Doppel-Schraubanschluß, 5-polig			
F	Anschluß PE-Schirmkabel	siehe Hinweis unten		
G	DIP-Schalter	Einstellungen siehe Kap. 7.5		



#### Hinweis!

Nur für 820X und 821X:

Verwenden Sie bei Bedarf ein zusätzliches PE-Schirmkabel, das EMV-bedingte Kommunikationsstörungen in besonders störbehafteter Umgebung vermeidet.

**7.4.2 Mechanische Installation**

- Stecken Sie das Feldbusmodul auf das Grundgerät (hier: 8200 vector).
- Schrauben Sie das Feldbusmodul mit der Befestigungsschraube auf dem Grundgerät fest, um eine gute PE-Verbindung sicher zu stellen.

**Hinweis!**

Zur internen Versorgung des Feldbusmoduls durch den Frequenzumrichter 8200 vector muß der Jumper in der Schnittstellenöffnung (siehe Abb. oben) verändert werden. Beachten Sie die Hinweise (☞ 6.4-4).

### 7.4.3 Elektrische Installation



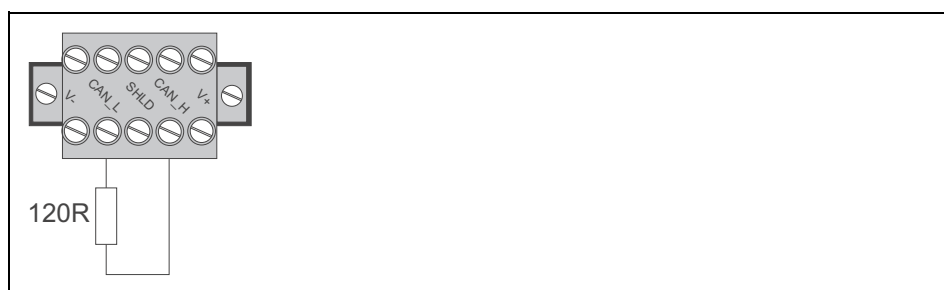
#### Hinweis!

Bei den Antriebsreglern 820X und 821X können EMV-bedingte Kommunikationsstörungen auftreten.

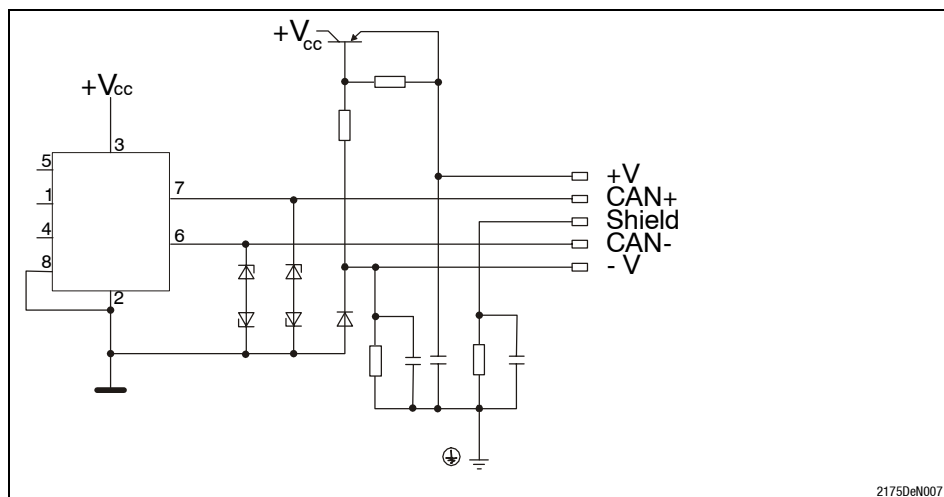
Verwenden Sie bei Bedarf ein zusätzliches PE-Schirmkabel an Pos. 6 (☐ 7.4-1)

#### Belegung der Steckerleiste

Der Busanschluß des Feldbusmoduls 2175 erfolgt über die 5-polige Steckerleiste mit Doppel-Schraubanschluß.



Bezeichnung	Erläuterung
V-	GND; Bezug für externe Spannungsversorgung
CAN_L	Datenleitung / Eingang für Abschlußwiderstand 120 Ohm
SHIELD	Schirmung
CAN_H	Datenleitung / Eingang für Abschlußwiderstand 120 Ohm
V+	externe Spannungsversorgung ; siehe ☐ 6.4-4



2175DeN007

Abb. 7.4-2 Klemmenbeschriftung

### Spannungsversorgung

Versorgen Sie bei Bedarf das Feldbusmodul 2175 über die Steckkontakte V+/V- mit einer separaten Versorgungsspannung 24 V DC  $\pm$  10 %.

Bei den Antriebsreglern 820X ist immer eine separate Versorgungsspannung notwendig!

Verwenden Sie bei größeren Entfernungen zwischen den Schaltschränken in jedem Schaltschrank ein Netzteil.

Antriebsregler	externe Spannungsversorgung
820X	immer erforderlich
821X / 822X / 824X und 93XX	Nur dann notwendig, wenn das Netz der entsprechenden Antriebsregler abgeschaltet werden soll, der Kommunikationsring aber nicht unterbrochen werden darf.
8200 vector	siehe unten

Verbinden Sie das Feldbusmodul 2175 mit dem Bussystem entsprechend der Beschreibung (☞ 7.4-6).



#### Hinweis!

Die Möglichkeit der internen Spannungsversorgung ist bei Grundgeräten mit erweiterter AIF-Schnittstellenöffnung (Frontseite 8200 vector) gegeben. Die in der Graphik grau hervorgehobene Fläche kennzeichnet die Jumperposition.

Im Auslieferungszustand des Gerätes wird das Feldbusmodul nicht intern versorgt.

Zur internen Spannungsversorgung plazieren Sie bitte den Jumper auf die in der Abbildung dargestellte Position "interne Spannungsversorgung".

Auslieferungszustand nur externe Spannungsversorgung möglich	Interne Spannungsversorgung

Verdrahtung mit einem Leitrechner



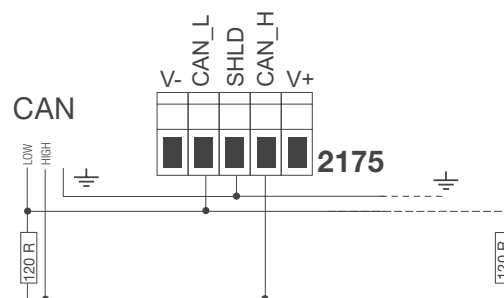
#### Gefahr!

Sie müssen eine zusätzliche Potentialtrennung installieren, wenn

- ein Antriebsregler 820X oder 821X mit einem Leitrechner verbunden wird und
- eine sichere Potentialtrennung (doppelte Isolierung) nach VDE 0160 notwendig ist.

Hierzu kann z.B. eine Anschaltbaugruppe für den Leitrechner mit einer zusätzlichen Potentialtrennung verwendet werden (siehe jeweilige Herstellerangaben). Bei der Verdrahtung ist die Potentialtrennung der Versorgungsspannung zu berücksichtigen. Die Versorgungsspannung liegt auf demselben Potential wie der Datenbus.

Verdrahtung des CAN-Busses



2175DeN002

Abb. 7.4-3 Anschluß an die Steckerleiste

Bitte folgen Sie bei der Verwendung des Signalkabels unseren Empfehlungen:

<b>Gesamtlänge bis 300 m</b>	
Kabeltyp	LIYCY 2 x 2 x 0,5 mm <sup>2</sup> (paarverseilt mit Abschirmung)
Leitungswiderstand	≤ 40 Ω/km
Kapazitätsbelag	≤ 130 nF/km
<b>Gesamtlänge bis 1000 m</b>	
Kabeltyp	CYPIMF 2 x 2 x 0,5 mm <sup>2</sup> (paarverseilt mit Abschirmung)
Leitungswiderstand	≤ 40 Ω/km
Kapazitätsbelag	≤ 60 nF/km

**Aufbau eines CAN-Bussystems  
(Beispiel)**

Das CAN-Bussystem ist als 2-Leiter (Twisted-Pair) abgeschirmt mit zusätzlicher Masseführung und beidseitig abgeschlossener Linie ausgeführt (☐ 7.4-5).

Für das Senden und Empfangen von Daten stehen folgende Wege zur Verfügung:

- max. 3 Prozeßdatenkanäle (PDO = Process Data Object)
  - Prozeßdaten werden für regelungstechnische Aufgaben mit hoher Geschwindigkeit und Priorität über den Prozeßdatenkanal gesendet. Typische Prozeßdaten sind z. B. Soll- und Istwerte eines Grundgerätes.
- 2 Parameterdatenkanäle (SDO = Service Data Object)
  - Parameter werden mit niedrigerer Priorität als die Prozeßdaten übertragen. Einstellungen bzw. Veränderungen der Parameter werden z. B. während der Inbetriebnahme oder beim Produktwechsel vorgenommen.
  - Der Zugriff auf Parameter erfolgt über den Parameterdatenkanal des Feldbusmoduls 2175 auf die Codestellen des Lenze-Grundgerätes oder die entsprechenden CANopen-Objekte (Beschreibung siehe Kapitel Parametrierung CANopen).
  - Mit den 2 Parameterdatenkanälen ist außerdem ein Anschluß von 2 Mastern an die Grundgerät möglich. Dadurch ist es mit einem PC (z.B. mit der Anwendersoftware "Global Drive Control") oder einem Bedienterminal möglich, im laufenden Prozeß einer mit SPS vernetzten Anlage, die Änderung der Parameter direkt am Grundgerät vorzunehmen. Der zweite Parameterdatenkanal ist unter der eingestellten Adresse (Schalter bzw. L-C0009) mit einem Offset von 64 zu erreichen. Adressiert z. B. eine SPS das Gerät mit der Adresse 1 und ein zweites befehlsgebendes Gerät die Adresse 65, so wird jedes Mal derselbe Grundgerät angesprochen. Dabei ist zu beachten, daß bei einem Zugriff auf denselben Parameter das zeitlich letzte Telegramm den Parameter bestimmt (siehe "Server SDO Parameters" (☐ 7.7-27)).

**Hinweis!**

Bei einem Zugriff auf denselben Parameter ist das zeitlich letzte Telegramm für den Parameter bestimmend.

Beachten Sie die Hinweise in Kap. 7.5, wenn Sie Baudrate und Adresse nicht über den frontseitigen Schalter vorgeben.



## 7.4.4 Busleitungslänge

**Halten Sie die zulässigen Leitungslängen unbedingt ein.**

- Überprüfen Sie die Einhaltung der Gesamt-Leitungslänge in Tab. 7.4-1. Durch die Übertragungsrate ist die Gesamt-Leitungslänge festgelegt.

Übertragungsrate [kBit/s]	10	20	50	125	250	500	1000
Gesamt-Leitungslänge [m]	7450	3950	1550	630	290	120	25

Tab. 7.4-1 Gesamt-Leitungslänge

- Überprüfen Sie die Einhaltung der Segment-Leitungslänge in Tab. 7.4-2.

Die Segment-Leitungslänge wird durch den verwendeten Leitungsquerschnitt und die Teilnehmeranzahl festgelegt. Ohne Repeater ist die Segment-Leitungslänge gleich der Gesamt-Leitungslänge.

Teilnehmer	Leitungsquerschnitt			
	0.25 mm <sup>2</sup>	0.5 mm <sup>2</sup>	0.75 mm <sup>2</sup>	1.0 mm <sup>2</sup>
2	240 m	430 m	650 m	940 m
5	230 m	420 m	640 m	920 m
10	230 m	410 m	620 m	900 m
20	210 m	390 m	580 m	850 m
32	200 m	360 m	550 m	800 m
63	170 m	310 m	470 m	690 m

Tab. 7.4-2 Segment-Leitungslänge

- Vergleichen Sie die beiden ermittelten Werte miteinander.

Wenn der aus Tab. 7.4-2 ermittelte Wert kleiner als die zu realisierende Gesamt-Leitungslänge aus Tab. 7.4-1 sein sollte, müssen Repeater eingesetzt werden. Repeater unterteilen die Gesamt-Leitungslänge in Segmente.



### Hinweis!

- Beachten Sie die Reduzierung der Gesamt-Leitungslänge aufgrund der Signalverzögerung des Repeaters (siehe Beispiel □ 7.4-8).
- Mischbetrieb
  - Mischbetrieb liegt vor, wenn verschiedene Teilnehmer an einem Netz betrieben werden.
  - Wenn bei gleicher Übertragungsrate die zugehörigen Gesamt-Leitungslängen der Teilnehmer unterschiedlich sind, muß zur Bestimmung der max. Leitungslänge der kleinere Wert verwendet werden.

#### Beispiel: Auswahlhilfe

Vorgaben	
Leitungsquerschnitt:	0,5 mm <sup>2</sup> (gemäß Kabel-Spezifikation □ 5.4-2)
Teilnehmeranzahl:	63
Repeater:	Lenze-Repeater, Typ 2176 (Leistungsreduzierung: 30 m)

Bei max. Teilnehmeranzahl (63) sind aus den Vorgaben folgende Leitungslängen / Anzahl Repeater einzuhalten:

Übertragungsrate [kBit/s]	10	20	50	125	250	500	1000
Max. Leitungslänge [m]	7450	3950	1550	630	290	120	25
Segment-Leitungslänge [m]	310	310	310	310	290	120	25
Anzahl der Repeater	24	12	4	2	-	-	-

**Beispiel: Repeater-Einsatz prüfen**

<b>Vorgaben</b>	
• Übertragungsrate:	125 kBit/s
• Leitungsquerschnitt:	0,5 mm <sup>2</sup>
• Teilnehmeranzahl:	28
• Leitungslänge:	450 m
<b>1. Gesamt-Leitungslänge bei 125 kBit/s</b>	
630 m	aus Tab. 7.4-1
<b>2. Segment-Leitungslänge für 28 Teilnehmer und einem Leitungsquerschnitt von 0,5mm<sup>2</sup>.</b>	
360 m	aus Tab. 7.4-2
<b>3. Vergleich</b>	
Der Wert in Pkt. 2. ist kleiner als die zu realisierende Leitungslänge von 450 m.	
<b>4. Folgerung</b>	
• Ohne Repeater-Einsatz ist die zu realisierende Leitungslänge von 450 m nicht möglich.	
• Es muß ein Repeater nach 360 m (Pkt. 2.) eingesetzt werden.	
<b>5. Max. Leitungslänge mit Repeater-Einsatz</b>	
• Verwendet wird der Lenze-Repeater, Typ 2176 (Leistungsreduzierung: 30 m)	
• Berechnung der max. Leitungslänge: 630 m (entsprechend Tab. 7.4-1) <u>minus</u> 30 m (Leistungsreduzierung)	
→ Max. erreichbare Leitungslänge mit Repeater: 600 m.	
→ Damit ist die vorgegebene Leitungslänge realisierbar.	

**Hinweis!**

Die Verwendung eines weiteren Repeaters wird empfohlen als

- Service-Schnittstelle  
Vorteil: Störungsfreies Ankoppeln im laufenden Bus-Betrieb möglich.
- Einmess-Schnittstelle  
Vorteil: Einmess-/Programmiergerät bleibt galvanisch getrennt.

### 7.5 Inbetriebnahme



#### Hinweis!

Einstellungen über GDC oder Bedienmodul

Die Einstellungen von Geräteadresse und Baudrate können mit Hilfe von GDC oder dem Bedienmodul vorgenommen werden. Dazu müssen die DIP-Schalter S1 bis S6 stets die Stellung OFF einnehmen.

Die Codestellen L-C0009 (Geräteadresse) und L-C0125 (Baudrate) sind inaktiv, wenn ein Adressschalter vor einem erneuten Netzeinschalten auf die Stellung ON gesetzt wurde.

Bitte beachten Sie dazu die Beschreibungen (▢ 7.9-1) von

- Knotenadresse L-C1850/2350 und
- Baudrate L-C1851/2351

Über den frontseitigen DIP-Schalter des Feldbusmoduls 2175 lassen sich die folgenden Einstellungen komfortabel durchführen:

- Geräteadresse S1 - S6
- Baudrate S7 - S9
- Kommunikationsprofil S10



#### Hinweis!

Die Werkseinstellung aller Schalter ist OFF.

Die über DIP-Schalter eingestellte Geräteadresse und Baudrate wird erst nach erneutem Netzeinschalten aktiv.

Nur die in nachfolgenden Tabellen dargestellten Schalterkombinationen sind definierte Zustände.

## Kommunikationsprofil einstellen

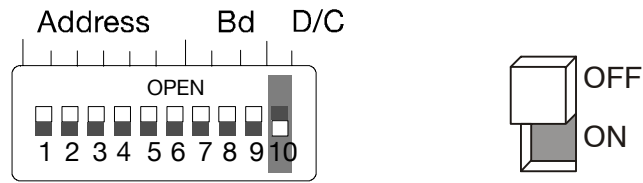


Abb. 7.5-1

<b>Kommunikationsprofil</b>	<b>S10</b>
DeviceNet	OFF
CANopen	ON

### Inbetriebnahme

#### Geräteadresse einstellen



#### Hinweis!

Bitte achten Sie darauf, daß sich die Geräteadressen bei mehreren vernetzten Antriebsreglern voneinander unterscheiden müssen.

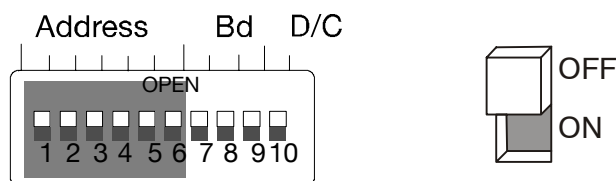


Abb. 7.5-2

$$Adresse_{dec} = S_6 \cdot 2^0 + S_5 \cdot 2^1 + S_4 \cdot 2^2 + S_3 \cdot 2^3 + S_2 \cdot 2^4 + S_1 \cdot 2^5$$

Die Berechnung der Adresse (Dezimalzahl) ergibt sich durch Einsetzen des Schaltzustandes der Schalter S1 ... S6 ('0' = OFF und '1' = ON) in die obige Gleichung.

Aus der Gleichung läßt sich auch die Wertigkeit eines betätigten Schalters ableiten. Die Summe der Wertigkeiten ergibt die einzustellende Geräteadresse:

Wertigkeit der Schalter:

<b>Schalter</b>	S1	S2	S3	S4	S5	S6
<b>Wertigkeit</b>	32	16	8	4	2	1

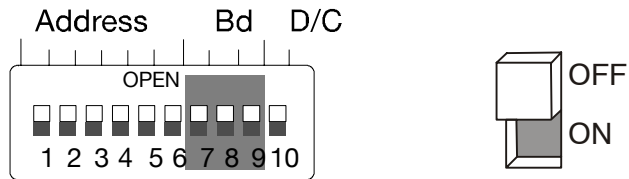
Beispiel:

<b>Schalter</b>	S1	S2	S3	S4	S5	S6
<b>Schaltzustand</b>	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF
<b>Adresse (= 56)</b>	32	16	8	0	0	0

## Übertragungsrate einstellen

**Hinweis!**

Bitte achten Sie darauf, daß die Baudrate bei allen Antriebsreglern und dem Leitreehner identisch sein muß.



Baudrate [kBit/s]	S7	S8	S9
10	ON	ON	OFF
20	ON	OFF	ON
50	OFF	ON	ON
125	OFF	ON	OFF
250	OFF	OFF	ON
500	OFF	OFF	OFF
1000	ON	OFF	OFF

#### 7.5.1 Vor dem ersten Einschalten



#### Stop!

Überprüfen Sie vor dem Einschalten der Netzspannung die gesamte Verdrahtung auf Vollständigkeit, Kurzschluß und Erdschluß.



#### Hinweis!

Halten Sie unbedingt die Einschaltreihenfolge ein !

1. Antriebsregler und ggf. die Fremdversorgung des Feldbusmoduls 2175 einschalten.
  - Eine Betriebszustandsanzeige des Antriebsreglers (☐ 7.4-1), Pos. ☐ muß jetzt leuchten oder blinken. Ist dies nicht der Fall, siehe Kapitel "Fehlersuche" (☐ LEERER MERKER)
  - Die grüne LED ("Status Antriebsregler-Verbindung") muß ebenfalls leuchten (☐ 7.4-1), Pos. ☐. Ist dies nicht der Fall, siehe Kapitel "Fehlersuche" (☐ LEERER MERKER).
2. Sie können jetzt mit dem Antrieb kommunizieren, d.h.
  - Sie können sämtliche Parameter (SDO) lesen und schreiben
  - Sie können alle beschreibbaren Parameter (SDO), mit Ausnahme der Prozeßdaten (PDO) wie z.B. Frequenzsollwert oder Steuerwort, überschreiben.
  - Weitere Informationen zu den Kommunikationsphasen des CAN-Netzwerkes siehe (☐ 6.6-3).

## 7.5.2 Antrieb über das Feldbusmodul 2175 freigeben

**Hinweis!**

Während des Betriebs kann das Umstecken einer Baugruppe 2175 auf einen anderen Antriebsregler zu undefinierten Betriebszuständen führen.

<b>82XX / 8200 vec- tor</b>	<p>1. Damit Sie den Antriebsregler über 2175 freigeben können, stellen Sie den Lenze-Parameter Bedienungsart (L-C0001) von 0 auf 3. Dies können Sie mit dem Keypad oder direkt über CANopen vornehmen.</p> <p>Beispiele für Write (L-C0001=3):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Index = 5FFE<sub>hex</sub> (resultiert aus 5FFF<sub>hex</sub> - (L-C0001)<sub>hex</sub>; siehe Lenze-Codestellen Adressierung, s. Kap. 7.6.8  7.6-26)</li> <li>- Subindex: 0</li> <li>- Wert: 30000<sub>dez</sub> (resultiert aus: L-C0001 = 3 x 10000)</li> </ul> <p>2. Die Klemme 28 (Reglerfreigabe) ist immer aktiv und muß während des CANopen-Betriebs auf HIGH-Pegel liegen (siehe dazu die Betriebsanleitung des Antriebsreglers). Andernfalls kann der Antriebsregler über CANopen nicht freigegeben werden.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Bei 821X, 8200vector und 822X ist die Funktion QSP (Schnellstop) immer aktiv. Ist QSP auf eine Eingangsklemme konfiguriert (Werkseinstellung: nicht belegt), muß diese während des CANopen-Betriebs auf HIGH-Pegel liegen (siehe Betriebsanleitung des Antriebsreglers).</li> </ul> <p>Der Antriebsregler nimmt nun Parameter- und Prozeßdaten an.</p>
<b>93XX</b>	<p>1. Damit Sie den Antriebsregler über CANopen steuern können, stellen Sie den Lenze-Parameter Signalkonfiguration (L-C0005) auf einen Wert xxx3. Dies können Sie mit dem Keypad 9371BB oder direkt über CANopen vornehmen. Für eine erste Inbetriebnahme sollten Sie die Signalkonfiguration 1013 wählen.</p> <p>Beispiele für Write (L-C0005=1013):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Index = 5FFA<sub>hex</sub> (resultiert aus 5FFF<sub>hex</sub> - (L-C0005)<sub>hex</sub>; s. Kap. 7.6.8  7.6-26)</li> <li>- Subindex: 0</li> <li>- Wert: 10130000<sub>dez</sub> (resultiert aus: L-C0005 = 1013 x 10000)</li> </ul> <p>2. Stellen Sie den Parameter L-C0142 auf den Wert 0. Beachten Sie das Kapitel "Schutz vor unkontrolliertem Wiederanlauf".</p> <p>3. Die Klemme 28 (RFR = Reglerfreigabe) ist immer aktiv und muß während des CANopen-Betriebs auf HIGH-Pegel liegen (siehe Betriebsanleitung 93XX). Andernfalls kann der Antriebsregler über CANopen nicht freigegeben werden.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Bei der Signalkonfiguration L-C0005=1013 ist die Funktion QSP (Schnellstop) in Verbindung mit der Rechts-/Links-Umschaltung auf die digitalen Eingangsklemmen E1 und E2 gelegt und somit immer aktiv. Für den CANopen-Betrieb muß E1 auf HIGH-Pegel liegen (siehe Betriebsanleitung 93XX).</li> </ul> <p><b>Hinweis</b> Bei der Signalkonfiguration L-C0005=xx13 ist die Klemme A1 als Spannungsausgang geschaltet. Verbinden Sie folgende Klemmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- X5.A1 mit X5.28 (RFR).</li> <li>- X5.A1 mit X5.E1 (R/QSP)</li> </ul> <p>Der Antriebsregler nimmt nun Parameter- und Prozeßdaten an.</p>



Schutz vor unkontrolliertem  
Wiederanlauf



#### Hinweis!

Nach einer Störung (z.B. kurzzeitiger Netzausfall) ist der Wiederanlauf eines Antriebs in manchen Fällen unerwünscht bzw. sogar unzulässig.

- Durch Parametrieren von L-C0142 = 0 kann der Antrieb gesperrt werden, wenn in einem solchen Fall
  - der zugehörige Antriebsregler in den Störungszustand „Meldung“ übergeht und
  - die Störung länger als 0,5 s aktiv ist.

Parameterfunktion:

- L-C0142 = 0
  - Antriebsregler bleibt gesperrt (auch wenn die Störung nicht mehr aktiv ist) und
  - Antrieb läuft kontrolliert an: LOW-HIGH-Flanke an einem der Eingänge für „Reglersperre“ (CHIN, z.B. an Klemme X5/28)
- L-C0142 = 1
  - Unkontrollierter Anlauf des Antriebs möglich



### 7.6 Datentransfer

Master und Antriebsregler kommunizieren miteinander, indem sie Datentelegramme über den CAN-Bus miteinander austauschen. Der Nutzdatenbereich des Datentelegramms enthält entweder Netzwerkmanagementdaten, Parameterdaten oder Prozeßdaten.

Im Antriebsregler werden den Parameterdaten und Prozeßdaten unterschiedliche Kommunikationskanäle zugeordnet:

Telegrammtyp	Kommunikationskanal
<p><b>Parameterdaten</b> (SDO, Service-Data-Objects)</p> <p>Dies sind z. B.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Betriebsparameter</li> <li>• Diagnose-Informationen</li> <li>• Motordaten</li> </ul> <p>Das Übertragen der Parameter ist in der Regel nicht so zeitkritisch wie die Übertragung der Prozeßdaten.</p>	<p><b>Parameterdaten-Kanal</b> (Kap. 7.6.8)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Ermöglicht den Zugriff auf alle Lenze-Codes und auf den CANopen-Index.</li> <li>• Parameteränderungen werden normalerweise automatisch im Antriebsregler gespeichert (L-C0003 beachten).</li> </ul>
<p><b>Prozeßdaten</b> (PDO, Process-Data-Objects)</p> <p>Dies sind z. B.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Sollwerte</li> <li>• Istwerte</li> </ul> <p>Austausch zwischen Leitantrieb und Antriebsregler in kürzest möglicher Zeit notwendig. Kleine Datenmengen, die zyklisch übertragen werden können.</p>	<p><b>Prozeßdaten-Kanal</b> (Kap. 7.6.2)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Mit den Prozeßdaten können Sie den Antriebsregler steuern.</li> <li>• Auf die Prozeßdaten kann der Leitrechner direkt zugreifen. Z. B. werden die Daten in der SPS direkt in den E/A-Bereich gelegt.</li> <li>• Prozeßdaten werden             <ul style="list-style-type: none"> <li>– nicht im Antriebsregler gespeichert.</li> <li>– zwischen dem Leitsystem und den Antriebsreglern übertragen damit ein ständiger Austausch von aktuellen Ein- und Ausgangsdaten erfolgt.</li> </ul> </li> </ul>

Tab. 7.6-1 Aufteilung von Parameterdaten und Prozeßdaten in unterschiedliche Kommunikationskanäle

## 7.6.1 Aufbau des CAN-Datentelegramms

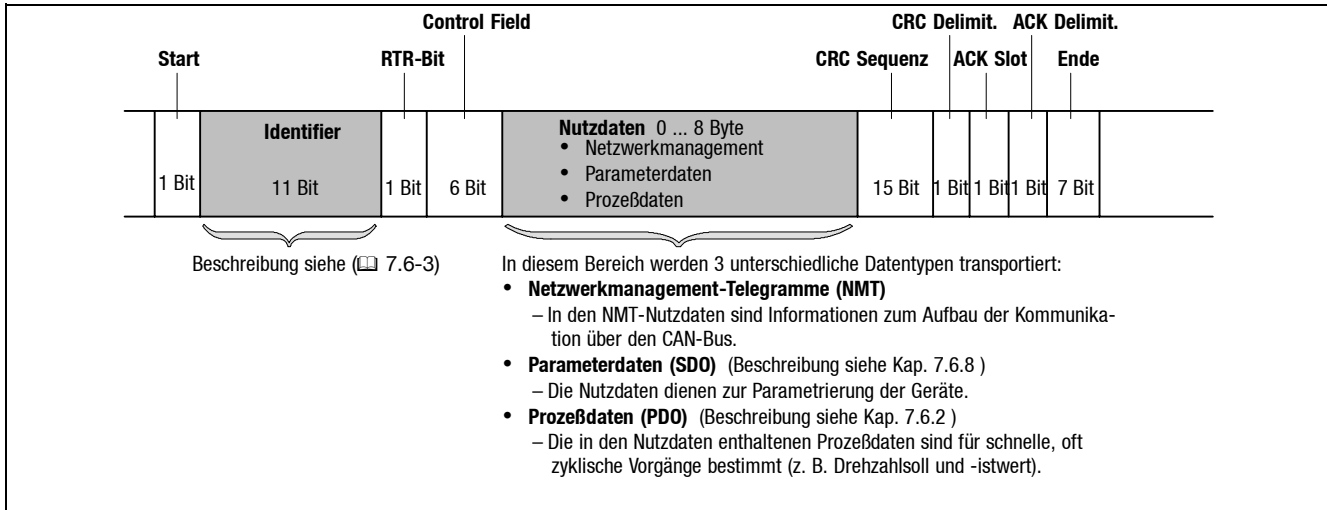


Abb. 7.6-1 Prinzipieller Aufbau des CAN-Datentelegramms

Auf die zur Programmierung des Busmoduls relevanten Daten (Identifier und Nutzdaten), wird in den genannten Kapiteln näher eingegangen.

Die übrigen Signale beziehen sich auf die Übertragungseigenschaften des CAN-Telegramms. Auf sie wird im Rahmen dieser Anleitung nicht näher eingegangen. Für weitere Informationen verweisen wir auf die Homepage "CAN in Automation (CiA)": [www.can-cia.org](http://www.can-cia.org).

## Datentransfer

### Aufbau des CAN-Datentelegramms

#### Identifizier

Ein wichtiger Bestandteil des Datentelegramms ist der Identifizier. Mit Ausnahme des Netzwerkmanagements und des Synctelegramms (siehe Kap. 7.6.2) enthält der Identifizier die Geräteadresse des Antriebs:

$$\text{Identifizier} = \text{Basisidentifizier} + \text{Geräteadresse}$$

Die Geräteadresse wird beim Kommunikationsprofil CANopen dazu benutzt, eine teilnehmerorientierte Nachrichtenadressierung zu realisieren.

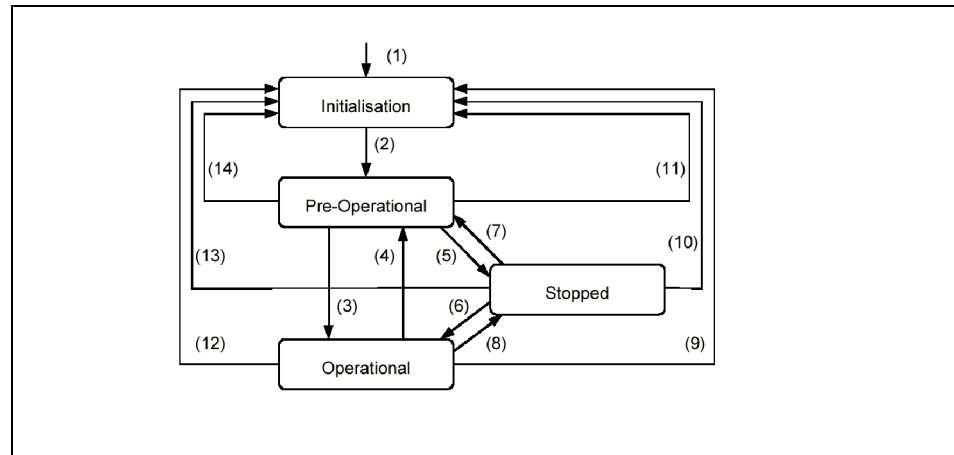
Die Identifiziervergabe ist im CANopen-Protokoll festgelegt. Der Basisidentifizier ist ab Werk mit folgenden Werten voreingestellt (siehe CiA DS301, Pre-Defined Connection Set):

	Richtung		Basisidentifizier		+ Geräteadresse	siehe
	vom Antrieb	zum Antrieb	Dez	Hex		
Netzwerkmanagement (NMT)			0	0	nein	
Synctelegramm			128	80		☞ 7.6-10 ☞ 7.7-22
Emergency Object	X		128	80	ja	☞ 7.7-26
Prozeßdatenkanal 1	X		384	180	ja	☞ 7.7-29 ff.
		X	512	200		
Prozeßdatenkanal 2	X		640	280		
		X	768	300		
Prozeßdatenkanal 3	X		896	380		
		X	1024	400		
Parameterdatenkanal 1	X		1408	580		
		X	1536	600		
Parameterdatenkanal 2	X		1472	5C0	☞ 7.6-26, ☞ 7.7-27	
		X	1600	640		
Node-Guarding	X		1792	700	ja	☞ 7.6-5, ☞ 7.7-23

#### Netzwerkmanagement (NMT)

Der für das Netzwerkmanagement verwendete Telegrammaufbau enthält den Identifizier und das in den Nutzdaten stehende Kommando, das sich aus dem Kommandobyte und der Geräteadresse zusammensetzt:

Nutzdaten (2 Byte)	
1. Byte: Kommando (hex)	2. Byte: Geräteadresse
<b>01, 02, 80, 81 oder 82</b>	<p><b>Geräteadresse: xx</b> Für die Belegung der mit "xx" gekennzeichneten Bytes in Tabelle unten gilt folgendes:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li><b>xx = 00<sub>hex</sub></b> Bei dieser Belegung werden durch das Telegramm alle angeschlossenen Geräte angesprochen. Es kann eine Zustandsänderung für alle Geräte gleichzeitig durchgeführt werden.</li> <li><b>xx = Geräteadresse</b> Wird dagegen eine bestimmte Geräteadresse angegeben, so wird die Zustandsänderung nur für dieses Gerät durchgeführt.</li> </ul>



Zustandsübergang	Kommando (hex)	Netzwerkstatus nach Änderung	Auswirkung auf Prozeß- bzw. Parameterdaten nach Zustandsänderung
(1)	-	Initialisierung	Bei Netz-EIN wird die Initialisierung <u>automatisch</u> gestartet. Der Antrieb ist nicht am Datenverkehr beteiligt.
(2)	-	Pre-Operational	Nach beendeter Initialisierung <ul style="list-style-type: none"> <li>geht der Teilnehmer automatisch in den Zustand Pre-Operational über.</li> <li>entscheidet der Master, in welcher Weise sich der/die Antriebsregler an der Kommunikation beteiligen.</li> </ul> Die Umschaltung der Stati wird vom Master für das gesamte Netzwerk vorgenommen. Eine im Kommando enthaltene Zieladresse spezifiziert den oder die Empfänger.
(3), (6)	01 xx	Operational	Netzwerkmanagement-Telegramme, Sync, Emergency, Prozeßdaten (PDO) und Parameterdaten (SDO) aktiv (entspricht "Start Remote Node")
(4), (7)	80 xx	Pre-Operational	Netzwerkmanagement-Telegramme, Sync, Emergency und Parameterdaten (SDO) aktiv (entspricht "Enter Pre-Operational State")
(5), (8)	02 xx	Stopped	Nur Empfang von Netzwerkmanagement-Telegrammen möglich.
(9)	81 xx	Initialisation	Initialisierung aller Parameter im Feldbusmodul mit den gespeicherten Werten (entspricht "Reset-Node")
(10)			
(11)			
(12)	82 xx	Initialisation	Initialisierung kommunikationsrelevanter Parameter (CIA DS 301) im Feldbusmodul mit den gespeicherten Werten (entspricht "Reset Communication")
(13)			
(14)			

#### Node Guarding Protocol

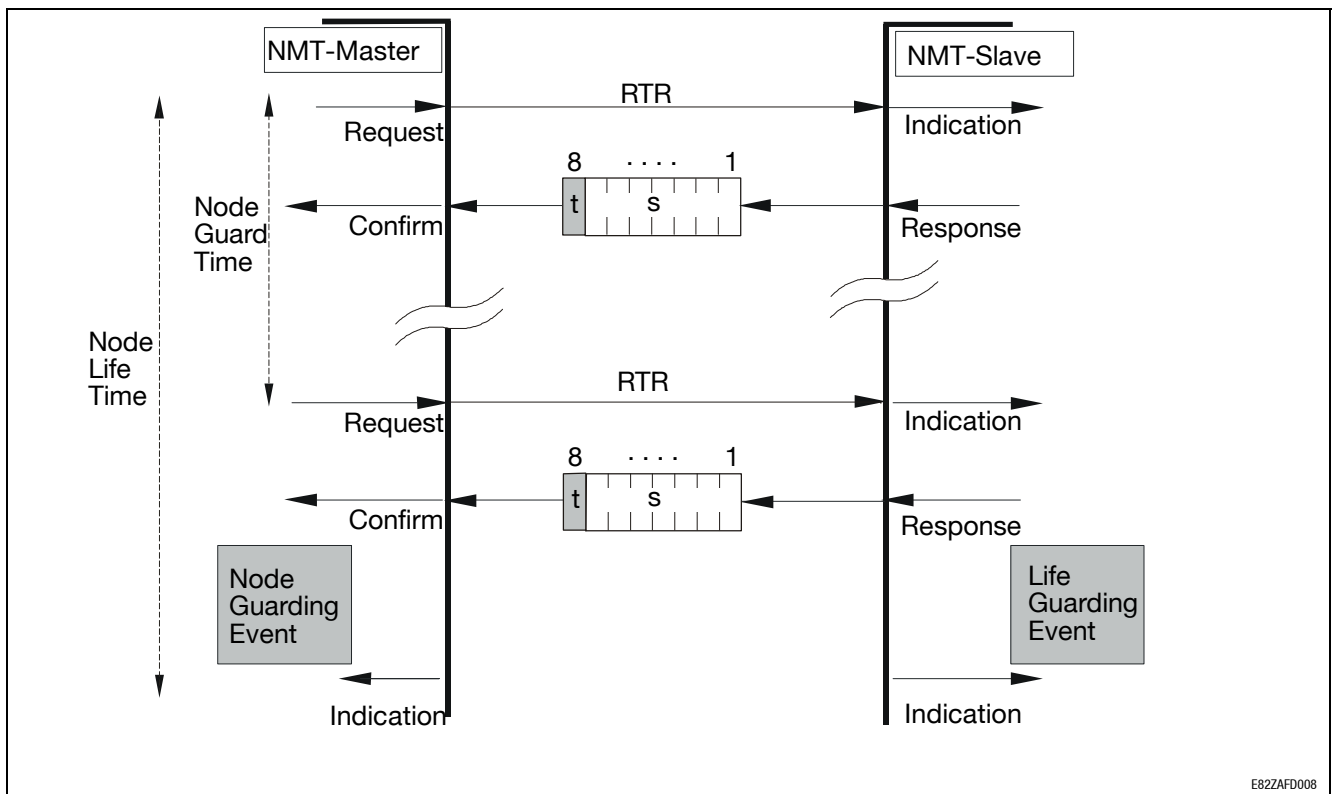
Das Node Guarding Protocol dient innerhalb eines CAN-Netzwerkes zur Überwachung der Verbindung zwischen dem NMT-Master und dem/den NMT-Slave(s).



#### Hinweis!

Ein NMT-Master ist z.B. eine SPS mit einer CAN-Schnittstelle oder eine PC-Karte.

Die NMT-Slave-Funktion des Node Guarding Protocols (DS301, Version 4.01) wird vom Feldbusmodul unterstützt.



E82ZAF008

**RTR-Telegramm**

Der NMT-Master sendet in zyklischen Zeitintervallen ("Node Guard Time", Überwachungszeit) ein als "Remote Transmit Request" (RTR) bezeichnetes Datentelegramm an den NMT-Slave.

- Im Arbitrierungsfeld des RTR ist dazu das RTR-Bit auf die Wertigkeit LOW (dominanter Pegel) gesetzt.
- Das RTR enthält keine Nutzdaten.

Der NMT-Slave wird durch das RTR aufgefordert, seine aktuellen Daten zu senden.

**Antworttelegramm**

Jeder NMT-Slave sendet seinerseits ein Antworttelegramm mit einer Nutzdatenbreite von 1 Byte. Dessen höchstwertigstes Bit ist ein Toggelbit (t). Das Toggelbit muß seine Wertigkeit bei jeder Antwort ändern. Die Wertigkeit des Toggelbits beim erstmaligen Aktivieren des Node Guarding Protocol ist "0".

Durch das "Reset\_communication (NMT-)Telegramm" des NMT-Masters wird das Toggelbit auf den Wert 0 zurückgesetzt.

Der Datenwert (s) der anderen 7 Bits gibt einen der drei möglichen Zustände des NMT-Slave wieder:

Wert s	Zustand
4	STOPPED
5	OPERATIONAL
127	PRE-OPERATIONAL

**Identifizier**

Die Anfrage des NMT-Masters und die entsprechende Antwort des NMT-Slaves werden mit einem bestimmten Identifizier ( $1792_{dez} + \text{Slaveadresse}$ , (□ 7.6-3)) gesendet.

Die Berechnung des Identifiziers (siehe auch (□ 7.6-3)) ist wie folgt:

$$\text{Basisadresse (1792}_{dez}) + \text{Slaveadresse (1...63}_{dez})$$

**Node Life Time**

Für jeden NMT-Slave kann eine unterschiedliche "Node Life Time" eingestellt werden.

Die Node Life Time ist das Produkt aus der "Node Guard Time" (□ 7.7-23) und dem "Life Time Factor" (□ 7.7-23).

Dem NMT-Master müssen diese beiden Werte bekannt sein. Dieses kann dadurch realisiert werden, indem der NMT-Master die Werte bei jedem Neustart aus dem NMT-Slave liest, oder definierte Werte bei jedem Neustart zum NMT-Slave sendet.

**OK-Zustand**

Der Zustand der Verbindung ist in Ordnung, wenn innerhalb der "Node Life Time"

- der NMT-Master eine korrekte Antwort des NMT-Slave erhalten hat bzw.
- vom NMT-Master eine Anforderung im NMT-Slave eingetroffen ist.

In diesem Fall

- werden die Überwachungszeiten für den NMT-Master und den NMT-Slave zurückgesetzt
- wird das Node Guarding Protocol fortgesetzt.



#### Life Guarding Event

Durch das "Life Guarding Event" wird im NMT-Slave ein Fehler ausgelöst, wenn innerhalb der "Node Life Time" der NMT-Slave nicht durch ein RTR vom NMT-Master antriggert wird.



#### Hinweis!

Die Reaktion auf ein "Life Guarding Event" wird mit der Codestelle L-C1882 / L-C2382 eingestellt.

#### Node Guarding Event

Das "Node Guarding Event" sollte im NMT-Master auftreten, wenn

- trotz Anforderung innerhalb der "Node Life Time" keine Antwort vom NMT-Slave im NMT-Master eintrifft,
- sich das Toggelbit innerhalb der "Node Life Time" nicht verändert hat.



#### Hinweis!

Bitte beachten Sie dazu auch, daß die Überwachungszeiten nicht zurückgesetzt werden sollten. Auf ein "Node Guarding Event" im NMT-Master sollte entsprechend reagiert werden, wenn die Wertigkeit des Toggelbits gleich der des zuvor empfangenen NMT-Slave-Telegramms ist.

## 7.6.2 Prozeßdatenkanal

### Auswahl Sollwertquelle

#### Antriebsregler 82XX

Die Auswahl der Sollwertquelle wird bei diesen Antriebsreglern mit der Codennummer L-C0001 (Index: 5FFE<sub>hex</sub>) festgelegt. Zur Auswertung der Prozeßdaten muß beim Betrieb des Antriebsregler mit dem Feldbusmodul die Codestelle L-C0001 auf den Wert "3" eingestellt sein. Als Sollwertquelle dient damit der Prozeßdatenkanal, der den Frequenz-Sollwert (L-C0046) und das Steuerwort (L-C0135) beschreibt (siehe Betriebsanleitung 82XX).



#### Hinweis!

Beachten Sie bitte, daß die Auswahl der Sollwertquelle (L-C0001) in allen Parametersätzen identisch eingestellt sein muß.

#### Antriebsregler 8200 vector

Die Auswahl der Sollwertquelle wird bei diesen Antriebsreglern mit der Codennummer L-C0001 (Index: 5FFE<sub>hex</sub>) festgelegt. Zur Auswertung der Prozeßdaten muß beim Betrieb des Antriebsregler mit dem Feldbusmodul die Codestelle L-C0001 auf den Wert "3" eingestellt sein. (Auswahl: Prozeßdatenkanal eines Feldbusmoduls AIF-IN.W1 oder AIF-IN.W2). Als Sollwertquelle dient damit der Prozeßdatenkanal, der den Frequenz-Sollwert (L-C0046) und das Steuerwort (L-C0135) beschreibt (siehe Betriebsanleitung 8200 vector).



#### Hinweis!

Beachten Sie bitte, daß die Auswahl der Sollwertquelle (L-C0001) in allen Parametersätzen identisch eingestellt sein muß.

#### Antriebsregler 93XX

Beim Antriebsregler 93XX gibt es keine Auswahl der Sollwertquelle, die mit nur einer Codestelle eingestellt werden kann. Dafür brauchen zur Anpassung des Antriebsreglers an die Antriebsaufgabe, ohne Zuhilfenahme von Kenntnissen aus der Programmieretechnik, lediglich vorkonfigurierte Funktionsblöcke verschaltet werden.

Die Verschaltung kann der Anwender selbst vornehmen. Allerdings ist es zweckmäßiger, die von Lenze bereitgestellten Vorkonfigurationen, die im Festspeicher des Antriebsreglers abgelegt sind, zu verwenden. In den Vorkonfigurationen von Lenze (siehe Codestelle C0005) ist festgelegt, welche Quelle (Klemme, Tastatur, Feldbusmodul) den Frequenz-Sollwert und das Steuerwort beschreibt.

Der einzustellende Wert der Codestelle C0005 muß für den Betrieb über den CAN-Bus auf "xxx3" eingestellt sein (x = Platzhalter für gewählte Vorkonfiguration).

Weitere Informationen finden Sie im entsprechenden Systemhandbuch bzw. der Betriebsanleitung des Antriebsreglers.

#### Grundgeräte 9300 Servo PLC und Drive PLC

Für die Kommunikation über ein AIF-Feldbusmodul (z.B. 2175 CANopen/Device-Net) ist es notwendig, daß die Systembausteine AIF-IN 1 ... 3 bzw. AIF-OUT 1 ... 3 und ggf. das AIF-Management in die Steuerungskonfiguration des IEC1131-Projektes eingebunden werden.

## 7.6.3 Prozeßdatentransfer

Prozeßdatentelegramme zwischen Leitsystem und Antrieb werden bezüglich ihrer Richtung unterschieden in:

- Prozeßdatentelegramme **zum** Antrieb
- Prozeßdatentelegramme **vom** Antrieb

### Prozeßdatentelegramm zum Antrieb

Das Prozeßdatentelegramm, dessen Identifier die Adresse des Antriebs (Geräte-reihe 93XX) enthält, hat eine Nutzdatenlänge von 8 Byte (siehe Beispiel unten).

Der CAN-Bus ist am Automatisierungsinterface X1 angeschlossen.

In Verbindung mit X1 steht der Funktionsblock AIF-IN. In ihm werden die Nutzda-ten zur Verwendung für weitere Funktionsblöcke in entsprechende Signaltypen umgewandelt. Besondere Bedeutung hat für den Antrieb das Steuerwort. Es ent-hält im Byte 1 und Byte 2 der Nutzdaten den Antriebsollwert.

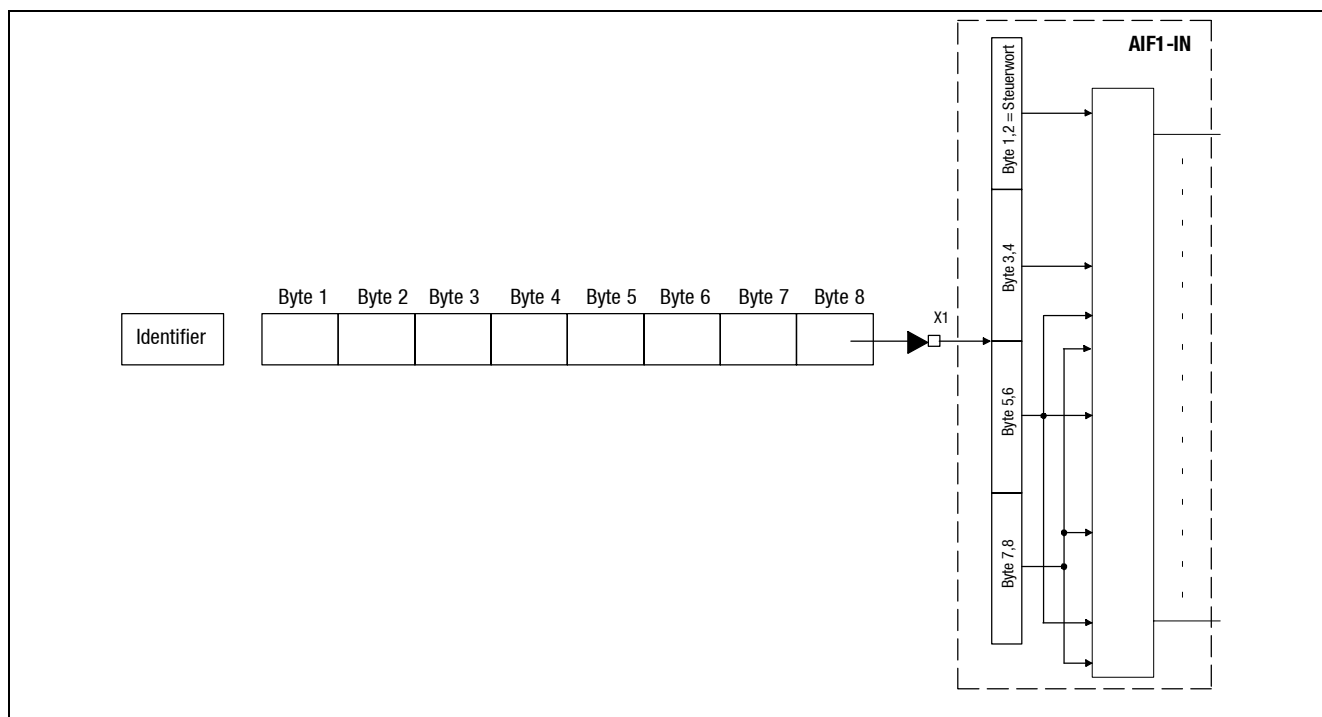


Abb. 7.6-2 Beispiel: Gerätereihe 93XX

### Prozeßdatentelegramm vom Antrieb

Für die zyklischen Prozeßdatentelegramm vom Antrieb heißt der dafür zu verwendende Funktionsblock AIF-OUT. Unter anderen wird das im Prozeßdatentelegramm enthaltene Statuswort (Byte 1 und Byte 2) über diesen Funktionsblock auf den CAN-BUS gestellt und von dort z.B. zum Master gesandt (siehe auch Kap. 7.6.6).

Damit die Prozeßdaten **zum** Antriebsregler dort übernommen werden können, ist je nach Einstellung ein besonderes Telegramm - das Synctelegramm - erforderlich (siehe auch (□ 7.6-3)).

Für eine zyklische Prozeßdatenverarbeitung ist das Synctelegramm entsprechend zu generieren.

**Die Synchronisation der Prozeßdaten**

Das Sync-Telegramm ist der Triggerpunkt für

- die Datenübernahme zum Antriebsregler
- das Einleiten des Sendevorgangs vom Antriebsregler.

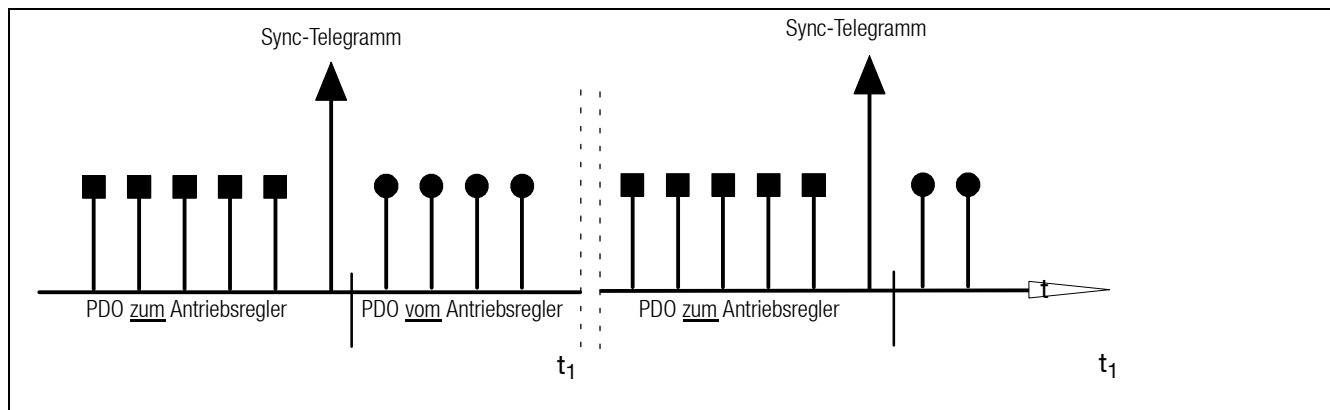


Abb. 7.6-3 Synchronisation zyklischer PDO's (Darstellung aus der Sicht eines Busteilnehmers)

Erklärung zu Abb. 7.6-3: Zum Zeitpunkt  $t_1$  erfolgt für alle PDO's die Prozeßdatenübernahme, sobald ein Sync-Telegramm empfangen wird.

**Hinweis!**

SDO's oder ereignisgesteuerte PDO's werden asynchron, d. h. nach erfolgter Übertragung, von den Antriebsreglern übernommen.

Die asynchronen Daten sind nicht in obenstehender Darstellung berücksichtigt!

## 7.6.4 Prozeßdaten-Belegung für 82XX

Prozeßdatentelegramm zum Antrieb

Nutzdatenlänge: 8 Byte

Identifizier	Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7	Byte 8
	Steuerwort L-C0135 Low Byte	Steuerwort L-C0135 High Byte	Sollwert L-C0046 Low Byte	Sollwert L-C0046 High Byte	xx	xx	xx	xx

Erklärung zum Prozeßdaten-Telegramm	Byte 1	Die Bits 0 bis 7 des Steuerwortes unter C0135 werden hier eingetragen
	Byte 2	Die Bits 8 bis 15 des Steuerwortes unter C0135 werden hier eingetragen (siehe ( 7.6-15) ) Die Bedeutung der einzelnen Bits sind der Codetabelle zu entnehmen.
	Byte 3	Der Frequenzsollwert, der als Parameter auch unter C046 beschrieben werden kann, wird hier als Prozeßdatenwort vorgegeben.
	Byte 4	Die Normierung ist jedoch anders als unter C046 und wird hier vorzeichenbehaftet mit 24000 = 480 Hz dargestellt.
	Byte 5	Keine Auswertung dieser Daten, beliebiger Inhalt möglich
	Byte 6	
	Byte 7	
	Byte 8	

Steuerwort: siehe ( 7.6-15)

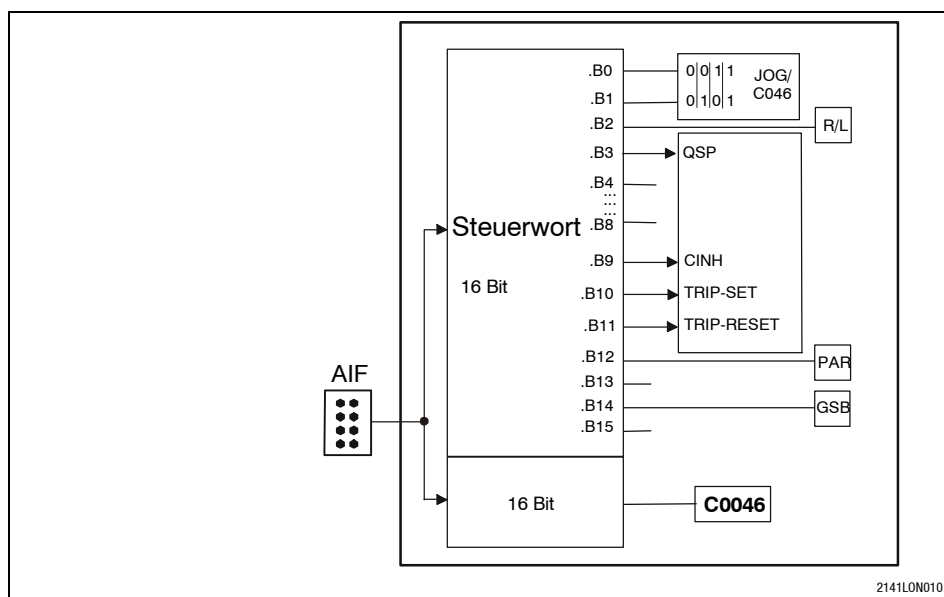


Abb. 7.6-4 Zugriff auf das Steuerwort und den Frequenzsollwert in 82XX (feste Belegung, siehe ( 7.6-15))

Prozeßdatentelegramm vom Antrieb

Nutzdatenlänge: 8 Byte

Identifizier	Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7	Byte 8
	Statuswort L-C0150 Low Byte	Statuswort L-C0150 High Byte	Istwert L-C0050 Low Byte	Istwert L-C0050 High Byte	xx	xx	xx	xx

Erklärung zum Prozeßdaten-Telegramm:	<b>Byte 1</b>	Die Bits 0 bis 7 des Statuswortes unter L-C0150 werden hier eingetragen
	<b>Byte 2</b>	Die Bits 8 bis 15 des Statuswortes unter L-C0150 werden hier eingetragen. Die Bedeutung der einzelnen Bits sind der Codetabelle zu entnehmen.
	<b>Byte 3</b>	Der Frequenzistwert mit vorzeichenbehafteten Normierung (L-C0050) 24000 = 480 Hz wird hier zur Verfügung gestellt.
	<b>Byte 4</b>	
	<b>Byte 5</b>	Keine Auswertung dieser Daten, beliebiger Inhalt möglich
	<b>Byte 6</b>	
	<b>Byte 7</b>	
	<b>Byte 8</b>	

Statuswort siehe (☐ 7.6-16)

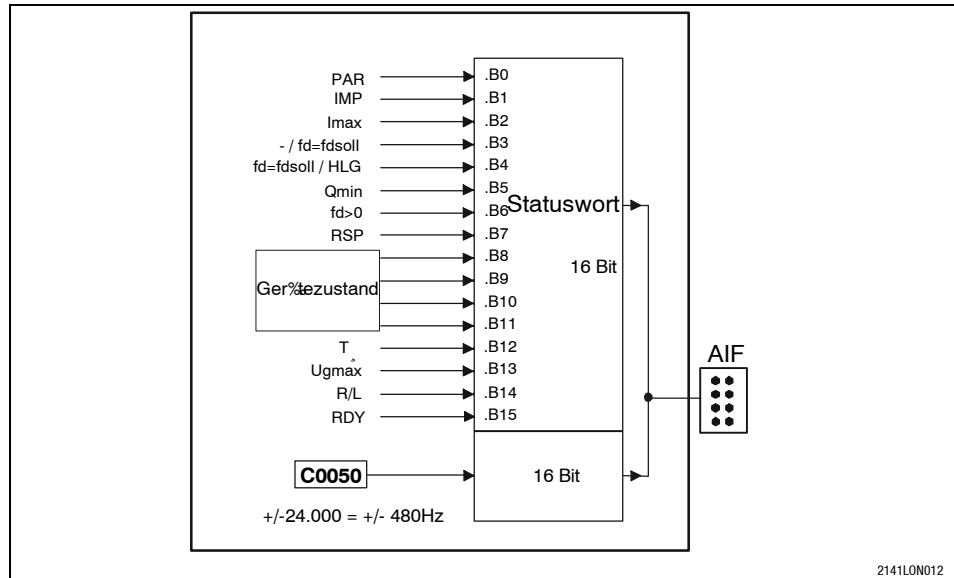


Abb. 7.6-5 Lese-Zugriff auf das Statuswort und den Frequenzistwert in 82XX (feste Belegung, siehe (☐ 7.6-16))

#### 7.6.5 Prozeßdaten-Belegung für 8200 vector

Durch die Umstellung der Codestelle L-C0001 = 3 erfolgt die Vorkonfiguration der Prozessdatenworte im Antriebsregler (siehe (□ 6.6-6)).



#### Hinweis!

Frequenz- bzw. Drehzahlgrößen werden mit  $\pm 24000 \equiv \pm 480 \text{ Hz}$  normiert.

Prozeßdatentelegramm zum  
Antrieb

Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7	Byte 8
Steuerwort Low Byte	Steuerwort High Byte	AIF-IN.W1 Low Byte	AIF-IN.W1 High Byte	AIF-IN.W2 Low Byte	AIF-IN.W2 High Byte	xx	xx

Steuerwort siehe (□ 7.6-15)

AIF-IN.Wx wird unter Codestelle L-C0412 parametriert.

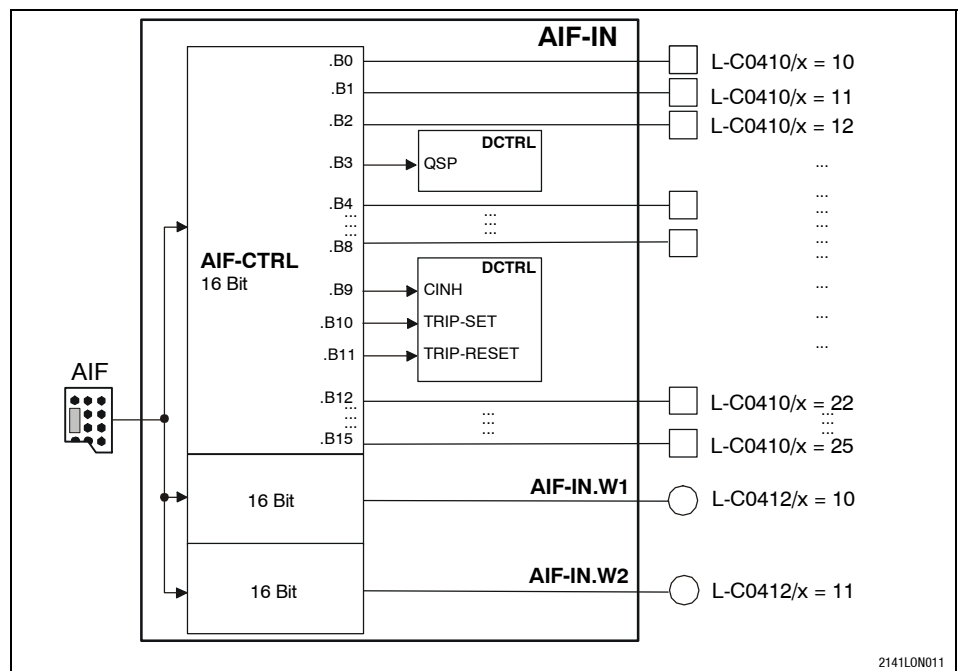


Abb. 7.6-6 Funktionsblock AIF-IN in 8200 vector (freiprogrammierbare Belegung, Werksabgleich siehe (□ 7.6-15))

Hinweis:

Der Subcode (Platzhalter "x" in Abbildung) legt die Bedeutung des Bit bzw. des Wortes fest (siehe Betriebsanleitung 8200 vector)

Prozeßdatentelegramms vom Antrieb

Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7	Byte 8
Statuswort Low Byte	Statuswort High Byte	AIF-OUT.W1 Low Byte	AIF-OUT.W1 High Byte	AIF-OUT.W2 Low Byte	AIF-OUT.W2 High Byte	xx	xx

Statuswort siehe ( 7.6-16)

AIF-OUT.Wx wird unter Codestelle L-C0421 parametriert.

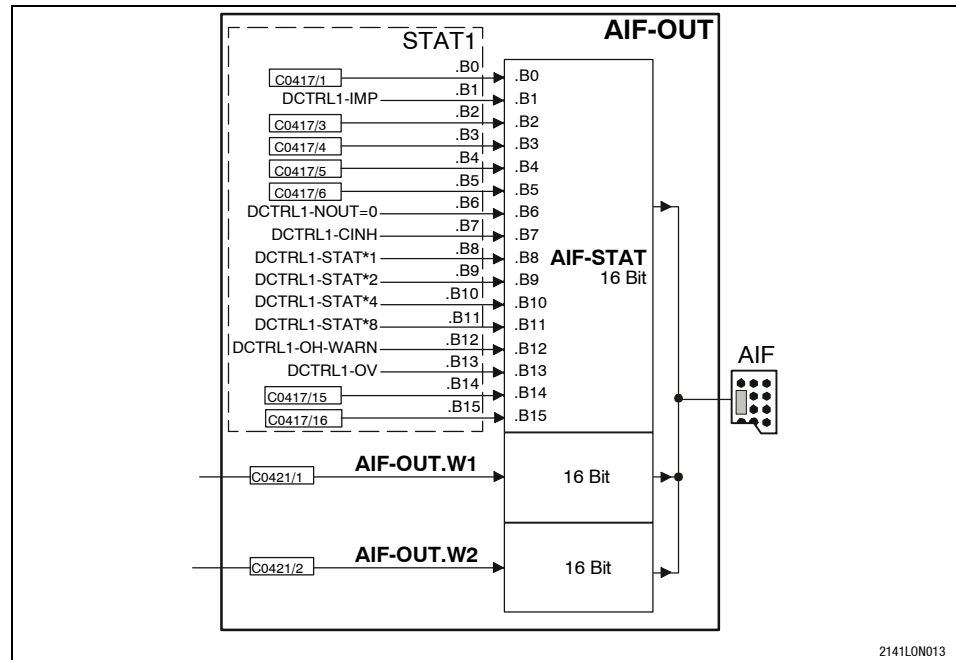


Abb. 7.6-7 Funktionsblock AIF-OUT in 8200 vector (freiprogrammierbare Belegung, Werksabgleich siehe ( 7.6-16))



#### Steuerwort für 82XX und 8200 vector

Bit	820X	821x,822x	8200vector	
			Werkseinstellung: C0001=3 bei C0007 < 52	Werkseinstellung: C0001=3 bei C0007 > 51
0, 1	00 = C0046 aktiv 01 = JOG1 in C0037 aktiv 10 = JOG2 in C0038 aktiv 11 = JOG3 in C0039 aktiv	00 = C0046 aktiv 01 = JOG1 in C0037 aktiv 10 = JOG2 in C0038 aktiv 11 = JOG3 in C0039 aktiv	00 = C0046 aktiv 01 = NSET1-JOG1 (C0037) aktiv 10 = NSET1-JOG2 (C0038) aktiv 11 = NSET1-JOG3 (C0039) aktiv	frei konfigurierbar durch Anwender
2	R/L (Rechts-/Linkslauf) 0 = Rechtslauf 1 = Linkslauf	R/L (Rechts-/Linkslauf) 0 = Rechtslauf 1 = Linkslauf	DCTRL1-CW/CCW 0 = nicht aktiv 1 = aktiv	
3	QSP (Quickstop) 0 = QSP nicht aktiv 1 = QSP aktiv	QSP (Quickstop) 0 = QSP nicht aktiv 1 = QSP aktiv	AIF-CTRL-QSP 0 = nicht aktiv 1 = aktiv	
4	Reserviert	HLG-Stop (Anhalten des Hochlaufgebers) 0 = HLG-Stop nicht aktiv 1 = HLG-Stop aktiv	NSET1-RFG1-STOP 0 = nicht aktiv 1 = aktiv	frei konfigurierbar durch Anwender
5	Reserviert	HLG-Null (Ablauf an der T <sub>if</sub> -Rampe C0013) 0 = HLG-Null nicht aktiv 1 = HLG-Null aktiv	NSET1-RFG1-0 0 = nicht aktiv 1 = aktiv	
6	Reserviert	UP-Funktion für Motorpoti 0 = UP nicht aktiv 1 = UP aktiv	MPOT1-UP 0 = nicht aktiv 1 = aktiv	
7	Reserviert	DOWN-Funktion für Motorpoti 0 = DOWN nicht aktiv 1 = DOWN aktiv	MPOT1-DOWN 0 = nicht aktiv 1 = aktiv	
8	Reserviert	Reserviert	frei konfigurierbar durch Anwender	
9	RSP (Reglersperre) 0 = keine Reglersperre 1 = Reglersperre	RSP (Reglersperre) 0 = keine Reglersperre 1 = Reglersperre	AIF-CTRL-CINH 0 = nicht aktiv 1 = aktiv	
10	Reserviert	Reserviert	AIF-CTRL-TRIP-SET 0 = nicht aktiv 1 = aktiv	
11	Reserviert	TRIP-Reset 0 -> 1 = Flanke von 0 nach 1	AIF-CTRL-TRIP-RESET 0 -> 1 = Flanke von 0 nach 1	
12	PAR1 (Parametersatz-Umschaltung) 0 -> 1 = Parametersatz 1 -> 0 = Parametersatz	PAR1 (Parametersatz-Umschaltung) 0 -> 1 = Parametersatz 1 -> 0 = Parametersatz	DCTRL1-PAR2/4 0 = nicht aktiv 1 = aktiv	frei konfigurierbar durch Anwender
13	Reserviert	Reserviert	DCTRL1-PAR3/4 0 = nicht aktiv 1 = aktiv	
14	GSB (Gleichstrombremse) 0 = GSB nicht aktiv 1 = GSB aktiv	GSB (Gleichstrombremse) 0 = GSB nicht aktiv 1 = GSB aktiv	MCTRL1-DCB 0 = nicht aktiv 1 = aktiv	
15	Reserviert	Reserviert	frei konfigurierbar durch Anwender	

## Statuswort für 82XX und 8200 vector

Bit	820X	821x,822x	8200vector Werksabgleich
0	Aktueller Parametersatz 0 = Parametersatz 1 oder 3 aktiv 1 = Parametersatz 2 oder 4 aktiv	Aktueller Parametersatz 0 = Parametersatz 1 oder 3 aktiv 1 = Parametersatz 2 oder 4 aktiv	DCTRL1-PAR-B0
1	IMP (Impulssperre) 0 = Impulse für Leistungsteil frei 1 = Impulse für Leistungsteil gesperrt	IMP (Impulssperre) 0 = Impulse für Leistungsteil frei 1 = Impulse für Leistungsteil gesperrt	DCTRL1-IMP
2	$I_{max}$ (Stromgrenze erreicht) 0 = Stromgrenze nicht erreicht 1 = Stromgrenze erreicht	$I_{max}$ (Stromgrenze erreicht) 0 = Stromgrenze nicht erreicht 1 = Stromgrenze erreicht	MCTRL1-IMAX
3	Unbenutzt	$f_d = f_{dsoll}$ 0 = $f_d \neq f_{dsoll}$ 1 = $f_d = f_{dsoll}$	MCTRL1-RFG1=NOUT
4	$f_d = f_{dsoll}$ 0 = $f_d \neq f_{dsoll}$ 1 = $f_d = f_{dsoll}$	HLG-Ein = HLG-Aus 0 = HLG-Ein $\neq$ HLG-Aus 1 = HLG-Ein = HLG-Aus	NSET1-RFG1-I=0
5	$Q_{min}$ ( $f_d \leq f_{dQmin}$ ) 0 = $Q_{min}$ nicht aktiv 1 = $Q_{min}$ aktiv	$Q_{min}$ ( $f_d \leq f_{dQmin}$ ) 0 = $Q_{min}$ nicht aktiv 1 = $Q_{min}$ aktiv	PCTRL1-QMIN
6	$f_d + 0$ (Frequenz-Istwert = 0) 0 = $f_d \neq 0$ 1 = $f_d + 0$	$f_d + 0$ (Frequenz-Istwert = 0) 0 = $f_d \neq 0$ 1 = $f_d + 0$	DCTRL1-NOUT=0
7	RSP (Reglersperre) 0 = keine Reglersperre 1 = Reglersperre	RSP (Reglersperre) 0 = keine Reglersperre 1 = Reglersperre	DCTRL1-CINH
8...11	Gerätezustand 0 = Geräte-Initialisierung 8 = Störung aktiv	Gerätezustand 0 = Geräte-Initialisierung 2 = Einschaltsperr 3 = Betrieb gesperrt 4 = Fangschaltung aktiv 5 = Gleichstrombremse aktiv 6 = Betrieb freigegeben 7 = Meldung aktiv 8 = Störung aktiv	Gerätezustand 0 = Geräte-Initialisierung 2 = Einschaltsperr 3 = Betrieb gesperrt 4 = Fangschaltung aktiv 5 = Gleichstrombremse aktiv 6 = Betrieb freigegeben 7 = Meldung aktiv 8 = Störung aktiv
12	Übertemperatur-Warnung 0 = keine Warnung 1 = Warnung	Übertemperatur-Warnung 0 = keine Warnung 1 = Warnung	DCTRL1-OH-WARN
13	$U_{Gmax}$ (Zwischenkreis-Überspannung) 0 = keine Überspannung 1 = Überspannung	$U_{Gmax}$ (Zwischenkreis-Überspannung) 0 = keine Überspannung 1 = Überspannung	DCTRL1-OV
14	Drehrichtung 0 = Rechtslauf 1 = Linkslauf	Drehrichtung 0 = Rechtslauf 1 = Linkslauf	DCTRL1-CCW
15	Betriebsbereit 0 = nicht betriebsbereit 1 = betriebsbereit	Betriebsbereit 0 = nicht betriebsbereit 1 = betriebsbereit	DCTRL1-RDY

## 7.6.6 Prozeßdaten-Belegung für 93XX

Beim Antriebsregler 93XX kann die Belegung der Prozeßdaten durch Umkonfigurieren der Funktionsblöcke AIF-IN und AIF-OUT geändert werden.

Prozeßdatentelegramm zum Antrieb

Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7	Byte 8
Steuerwort Low Byte	Steuerwort High Byte	AIF-IN.W1 Low Byte	AIF-IN.W1 High Byte	AIF-IN.W2 Low Byte	AIF-IN.W2 High Byte	AIF-IN.W3 Low Byte	AIF-IN.W3 High Byte

Steuerwort: (☐ 7.6-18)

AIF-IN.W1 bis AIF-IN.W3 sind abhängig von der gewählten Signalkonfiguration in L-C0005.

Eine genaue Beschreibung der 93XX-Signalkonfigurationen finden Sie in der Betriebsanleitung 93XX (darin nur die Hauptkonfigurationen 1000, 4000, 5000 usw.) bzw. im Systemhandbuch 93XX.

Die Signale AIF-IN.W1 bis AIF-IN.W3 können im Antriebsregler mit anderen Signalen belegt werden. Hierzu wird das Verfahren der Funktionsblock-Konfiguration verwendet, das im Systemhandbuch 93XX beschrieben ist. Der Funktionsblock AIF-IN legt die Eingangsdaten des Antriebsreglers als Datenschnittstelle vom Feldbusmodul 2175 fest.

Nähere Informationen zum Funktionsblock AIF-IN finden Sie im Systemhandbuch 93XX.

Signalkonfiguration (L-C0005)	AIF-IN.W1	AIF-IN.W2	AIF-IN.W3	AIF-IN.D1
Drehzahlregelung	1003 / 1013 / 1113	NSET-N Drehzahl-Sollwert 100 % = 16383	Unbenutzt	Unbenutzt
Momentenregelung	4003 / 4013 / 4113	MCTRL-MADD Momenten-Sollwert 100 % = 16383		
LF-Master	5003 / 5013 / 5113	NSET-N Drehzahl-Sollwert 100 % = 16383		
LF-Slave-Schiene	6003 / 6013 / 6113	DFSET-A-TRIM Winkelrimmung	Unbenutzt	
LF-Slave-Kaskade	7003 / 7013 / 7113	DFSET-VP-DIV LF-Faktor		
Kurvenscheibe	1xx3	YSET1-FACT	Unbenutzt	
Positionierung	2xx3	Unbenutzt		
vector control	1xx3 / 2xx3 / 3xx3 / 5xx3 / 100x3	NLIM-IN1		
vector control	4xx3	NCTRL-MADD		
vector control	6xx3	DFSET-A-TRIM		
vector control	7xx3 / 8xx3 / 9xx3	DFSET-VP-DIV		DFSET-A-TRIM
vector control	100x3	NLIM-IN1		Unbenutzt
vector control	110x3	Unbenutzt		

## Steuerwort für 93XX

9300 C0005	9300 Servo-Umrichter				9300 Positionierregler	9300 Kurvenscheibe	9300 vector		
	1xx3	4xx3	5xx3	6xx3,7xx3	2xxx3	xxx3	1xxx, 2xxx, 3xxx, 5xxx, 10xxx, 11xxx	4xx3	6xx3,7xx3
0	NSET-JOG*1	Unbenutzt	NSET-JOG*1	Unbenutzt	Unbenutzt	CSEL1-CAM*1	NSET-JOG*1	Unbenutzt	Unbenutzt
1	NSET-JOG*2	Unbenutzt	NSET-JOG*2	Unbenutzt	Unbenutzt	CSEL1-CAM*2	NSET-JOG*2	Unbenutzt	Unbenutzt
2	NSET-N-INV	NSET-N-INV	NSET-N-INV	NSET-N-INV	Unbenutzt	CSEL1-CAM*4	NSET-N-INV	Unbenutzt	Unbenutzt
3	AIF-CTRL.QSP	AIF-CTRL.QSP	AIF-CTRL.QSP	AIF-CTRL.QSP	AIF-CTRL.QSP	AIF-CTRL.QSP	AIF-CTRL.QSP	AIF-CTRL.QSP	AIF-CTRL.QSP
4	NSET-RFG-STOP	NSET-RFG-STOP	NSET-RFG-STOP	NSET-RFG-STOP	POS-PRG-START	CSEL1-EVENT	NSET-RFG-STOP	NSET-RFG-STOP	Unbenutzt
5	NSET-RFG-0	NSET-RFG-0	NSET-RFG-0	NSET-RFG-0	POS-PRG-STOP	CDATA-CYCLE	NSET-RFG-0	NSET-RFG-0	Unbenutzt
6	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt	CSEL1-LOAD	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt
7	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt	POS-PRG-RESET	CSEL1-LOAD	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt
8	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt	Unbenutzt
9	AIF-CTRL.CINH	AIF-CTRL.CINH	AIF-CTRL.CINH	AIF-CTRL.CINH	AIF-CTRL.CINH	AIF-CTRL.CINH	AIF-CTRL.CINH	AIF-CTRL.CINH	AIF-CTRL.CINH
10	AIF-CTRL.TRIP-SET	AIF-CTRL.TRIP-SET	AIF-CTRL.TRIP-SET	AIF-CTRL.TRIP-SET	AIF-CTRL.TRIP-SET	AIF-CTRL.TRIP-SET	AIF-CTRL.TRIP-SET	AIF-CTRL.TRIP-SET	AIF-CTRL.TRIP-SET
11	AIF-CTRL.TRIP-RESET	AIF-CTRL.TRIP-RESET	AIF-CTRL.TRIP-RESET	AIF-CTRL.TRIP-RESET	AIF-CTRL.TRIP-RESET	AIF-CTRL.TRIP-RESET	AIF-CTRL.TRIP-RESET	AIF-CTRL.TRIP-RESET	AIF-CTRL.TRIP-RESET
12	DCTRL-PAR*1	DCTRL-PAR*1	DCTRL-PAR*1	DCTRL-PAR*1	POS-PS-CANCEL	Unbenutzt	DCTRL-PAR*1	DCTRL-PAR*1	DCTRL-PAR*1
13	DCTLR-PAR-LOAD	DCTLR-PAR-LOAD	DCTLR-PAR-LOAD	DCTLR-PAR-LOAD	POS-PARAM-RD	Unbenutzt	DCTLR-PAR-LOAD	DCTLR-PAR-LOAD	DCTLR-PAR-LOAD
14	NSET-Ti*1	NSET-JOG*1	REF-ON	REF-ON	POS-LOOP-ONH	Unbenutzt	NSET-Ti*1	NSET-JOG*1	Unbenutzt
15	NSET-Ti*2	NSET-JOG*2	NSET-Ti*1	Unbenutzt	POS-STBY-STP	Unbenutzt	NSET-Ti*2	NSET-JOG*2	Unbenutzt

**Hinweis!**

Die einzelnen Bit-Steuerbefehle des Steuerwortes sind nicht unabhängig von anderen Bit-Stellungen.

## Datentransfer

### Prozeßdaten-Belegung für 93XX

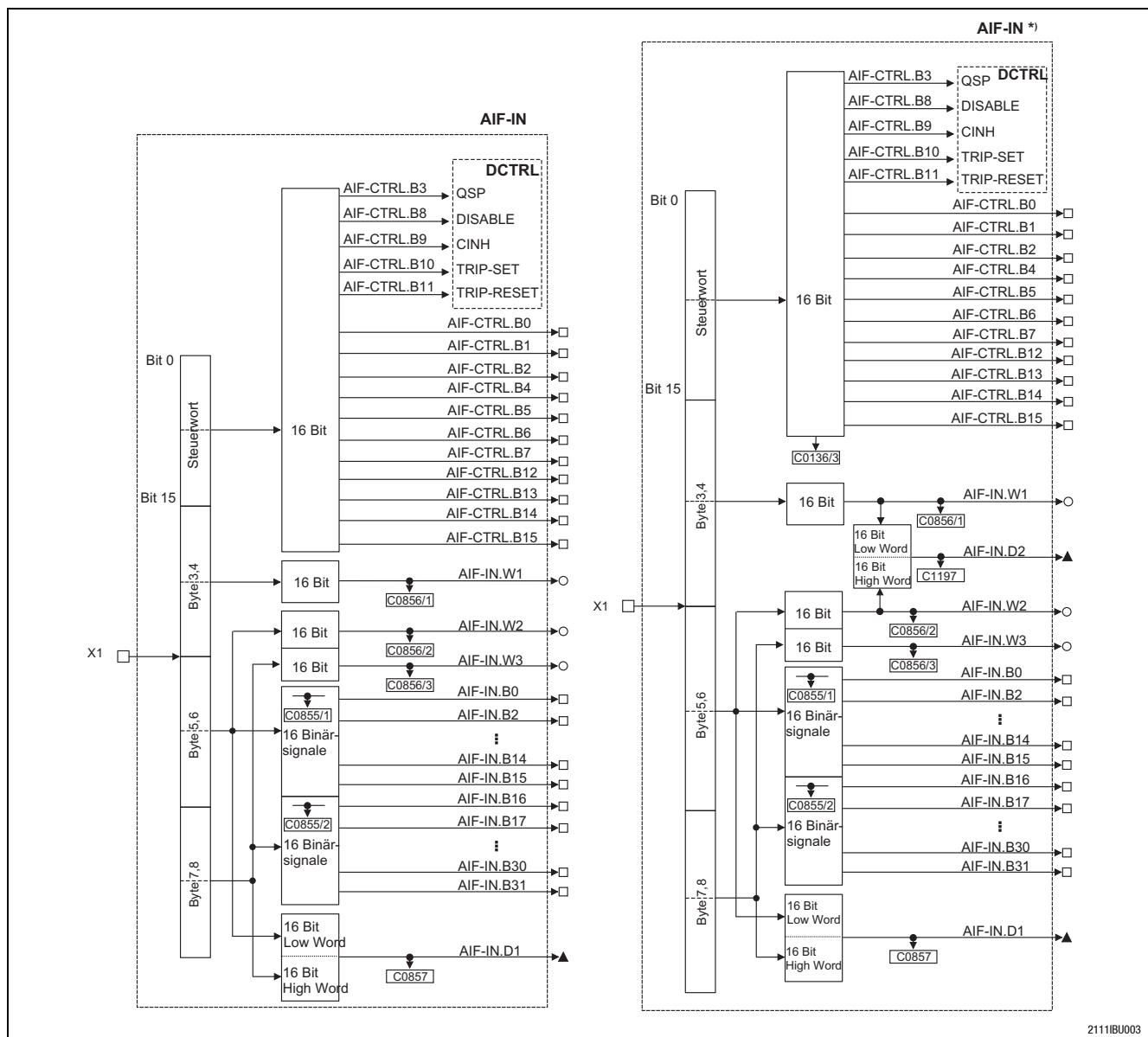


Abb. 7.6-8

Funktionsblock AIF-IN und AIF-IN\*)

AIF-IN\*) ist für die 9300 Technologievarianten Servo-Umrichter, Positionierregler und Kurvenscheibe ab Softwareversion 2.0 verfügbar. Neu ist darin AIF-IN.D2.

## Prozeßdatentelegramm vom Antrieb

Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7	Byte 8
Statuswort High Byte	Statuswort Low Byte	AIF-OUT.W1 High Byte	AIF-OUT.W1 Low Byte	AIF-OUT.W2 High Byte	AIF-OUT.W2 Low Byte	AIF-OUT.W3 High Byte	AIF-OUT.W3 Low Byte

Statuswort siehe (☐ 7.6-21)

AIF-OUT.W1 bis AIF-OUT.W3 sind abhängig von der gewählten Signalkonfiguration in L-C0005.

Eine genaue Beschreibung der 93XX-Signalkonfigurationen finden Sie in der Betriebsanleitung 93XX (darin nur die Hauptkonfigurationen 1000, 4000, 5000 usw.) bzw. im Systemhandbuch 93XX.

Die Signale AIF-OUT.W1 bis AIF-OUT.W3 können im Antriebsregler mit anderen Signalen belegt werden. Hierzu wird das Verfahren der Funktionsblock-Konfiguration verwendet, das im Systemhandbuch 93XX beschrieben ist. Der Funktionsblock AIF-OUT legt die Ausgangsdaten des Antriebsreglers als Datenschnittstelle zum Feldbusmodul 2175 fest.

Nähere Informationen zum Funktionsblock AIF-OUT finden Sie im Systemhandbuch 93XX.

Signalkonfiguration (L-C0005)		AIF-OUT.W1	AIF-OUT.W2	AIF-OUT.W3	AIF-OUT.D1
Drehzahlregelung	1003/1013/1113	MCTRL-NACT Drehzahl-Istwert 100 % = 16383	MCTRL-MSET2 Momenten-Anzeige 100 % = 16383	MCTRL-NSET2 Eingang Drehzahlregler 100 % = 16383	unbenutzt
Momentenregelung	4003/4013/4113	MCTRL-MSET2 Momenten-Anzeige 100 % = 16383	MCTRL-NACT Istdrehzahl in % 100 % = 16383	MCTRL-NSET2 Eingang Drehzahlregler 100 % = 16383	
LF-Master	5003/5013/5113	MCTRL-NACT Drehzahl-Istwert 100 % = 16383	MCTRL-MSET2 Momenten-Anzeige 100 % = 16383	MCTRL-NSET2 Eingang Drehzahlregler 100 % = 16383	
LF-Slave-Schiene	6003/6013/6113	MCTRL-NACT Drehzahl-Istwert 100 % = 16383	MCTRL-PHI-ACT Winkel-Istwert	MCTRL-MSET2 Momenten-Sollwert in % 100 % = 16383	
LF-Slave-Kaskade	7003/7013/7113	MCTRL-NACT Drehzahl-Istwert 100 % = 16383	MCTRL-PHI-ACT Winkel-Istwert	MCTRL-MSET2 Momenten-Sollwert in % 100 % = 16383	
Kurvenscheibe	1xx3	MCTRL-NACT Drehzahl-Istwert 100 % = 16383	unbenutzt	unbenutzt	
Positionierung	2xx3	MCTRL-NACT Drehzahl-Istwert 100 % = 16383	unbenutzt	unbenutzt	
vector control	1xx3/4xx3/5xx3/ 10xx3	MCTRL-NACT Drehzahl-Istwert 100 % = 16383	MCTRL-IACT	MCTRL-NSET2 Eingang Drehzahlregler 100 % = 16383	
vector control	6xx3/7xx3/8xx3/ 9xx3	MCTRL-NACT Drehzahl-Istwert 100 % = 16383	MCTRL-PHI-ANA	MCTRL-MSET2 Momenten-Sollwert in % 100 % = 16383	
vector control	110x3	Unbenutzt	Unbenutzt	unbenutzt	

Nähere Informationen zum Funktionsblock AIF-OUT finden Sie im Systemhandbuch 93XX.

#### Statuswort für 93XX

9300	Servo-Umrichter				Servo-Positionierregler	Servo-Kurvenscheibe	vector		
C0005	1xx3	4xx3	5xx3	6xx3,7xx3	2xxx3	1xxx3	xxx, 2xxx, 3xxx, 5xxx, 10xxx, 11xxx	4xxx	6xxx, 7xxx, 8xxx, 9xxx
0	DCTRL-PAR1-0	DCTRL-PAR1-0	DCTRL-PAR1-0	DCTRL-PAR1-0	Unbenutzt	CERR1-ERR	DCTRL-PAR1-0	DCTRL-PAR1-0	DCTRL-PAR1-0
1	DCTRL-IMP	DCTRL-IMP	DCTRL-IMP	DCTRL-IMP	DCTRL-IMP	DCTRL-IMP	DCTRL-IMP	DCTRL-IMP	DCTRL-IMP
2	MCTRL-IMAX	MCTRL-IMAX	REF-OK	REF-OK	POS-REF-OK	MCTRL-IMAX	MCTRL-IMAX	MCTRL-IMAX	MCTRL-IMAX
3	MCTRL-MMAX	Unbenutzt	MCTRL-MMAX	Unbenutzt	Unbenutzt	MCTRL-MMAX	MCTRL-MMAX	MCTRL-IMAX negiert	MCTRL-MMAX
4	NSET-RFG-I=0	MCTRL-IMAX negiert	NSET-RFG-I=0	MCTRL-IMAX negiert	MCTRL-MMAX negiert	DCTRL-TRIP	NSET-RFG-I=0	NSET-RFG-I=0	NSET-QSP-OUT
5	QMIN	QMIN	REF-BUSY	REF-BUSY	POS-IN-TARGET	CDATA-X0	QMIN	QMIN	QMIN
6	DCTRL-NACT=0	DCTRL-NACT=0	DCTRL-NACT=0	DCTRL-NACT=0	DCTRL-NACT=0	DCTRL-NACT=0	DCTRL-NACT=0	DCTRL-NACT=0	DCTRL-NACT=0
7	DCTRL-CINH	DCTRL-CINH	DCTRL-CINH	DCTRL-CINH	DCTRL-CINH	DCTRL-CINH	DCTRL-CINH	DCTRL-CINH	DCTRL-CINH
8 ... 11	Gerätezustand: 0 = Geräte-Initialisierung 1 = Einschaltsperrung 3 = Betrieb gesperrt 4 = Fangschaltung aktiv 5 = Gleichstrombremse aktiv 6 = Betrieb freigegeben 7 = Meldung aktiv 8 = Störung aktiv 10 = Fail-QSP (nur Servo-Positionierregler 9300)								
12	DCTRL-WARN	DCTRL-WARN	DCTRL-WARN	DCTRL-WARN	DCTRL-WARN	DCTRL-WARN	DCTRL-WARN	DCTRL-WARN	DCTRL-WARN
13	DCTRL-MESS	DCTRL-MESS	DCTRL-MESS	DCTRL-MESS	DCTRL-MESS	DCTRL-MESS	DCTRL-MESS	DCTRL-MESS	DCTRL-MESS
14	DCTRL-CW/ CCW	DCTRL-CW/ CCW	DCTRL-CW/ CCW	Unbenutzt	DCTRL-AIFL- QSP	DCTRL-CW/ CCW	DCTRL-CW/ CCW	DCTRL-CW/ CCW	DCTRL-CW/ CCW
15	DCTRL-RDY	DCTRL-RDY	DCTRL-RDY	DCTRL-RDY	DCTRL-RDY	DCTRL-RDY	DCTRL-RDY	DCTRL-RDY	DCTRL-RDY

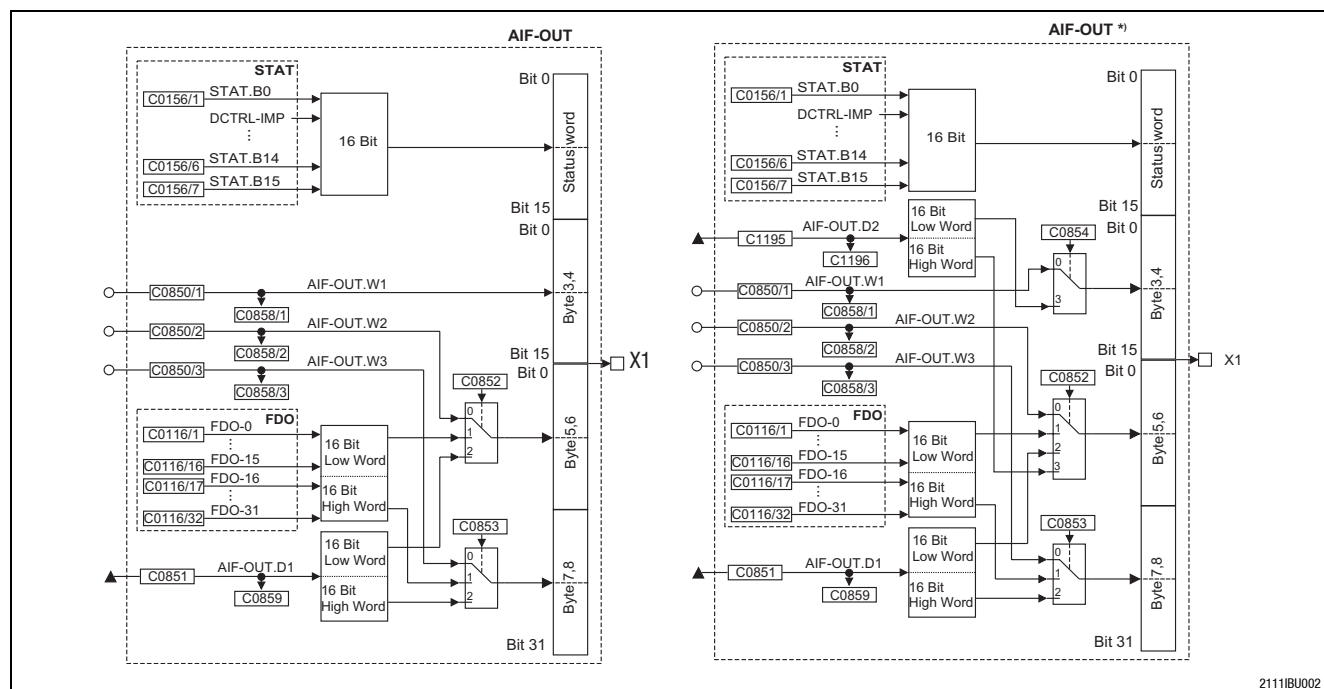


Abb. 7.6-9 Funktionsblock AIF-OUT und AIF-OUT\*)  
 AIF-OUT\*) ist für die 9300 Technologievarianten Servo-Umrichter, Positionierregler und Kurvenscheibe ab Softwareversion 2.0 verfügbar. Neu ist darin AIF-OUT.D2.

## 7.6.7 Prozeßdaten-Belegung für Grundgeräte 9300 Servo PLC und Drive PLC

Prozeßdatentelegramm zum  
Antrieb

Folgende Daten können auf die PA-Daten gelegt werden:

Bezeichnung / Variablenname	Erläuterung
Gerätesteuerwort (AIF1_wDctrlCtrl)	
AIF1_nlnW1_a	AIF-Wort 1
AIF1_nlnW2_a	AIF-Wort 2
AIF1_nlnW3_a	AIF-Wort 3
AIF2_nlnW1_a	AIF-Wort 4
AIF2_nlnW2_a	AIF-Wort 5
AIF2_nlnW3_a	AIF-Wort 6
AIF2_nlnW4_a	AIF-Wort 7
AIF3_nlnW1_a	AIF-Wort 8
AIF3_nlnW2_a	AIF-Wort 9
AIF3_nlnW3_a	AIF-Wort 10
AIF3_nlnW4_a	AIF-Wort 11
AIF1_dlnD1_p	AIF-Doppelwort 1



### Hinweis!

#### 9300 Servo PLC

Führen Sie folgende Verknüpfungen im PLC-Programm des Antriebsreglers durch:

AIF1\_wDctrlCtrl → DCTRL\_wAIF1Ctrl

DCTRL\_wStat → AIF1\_wDctrlStat

#### Drive PLC

Da es sich bei der Drive PLC um eine SPS handelt, muß die Gerätesteuerung verwendet werden.



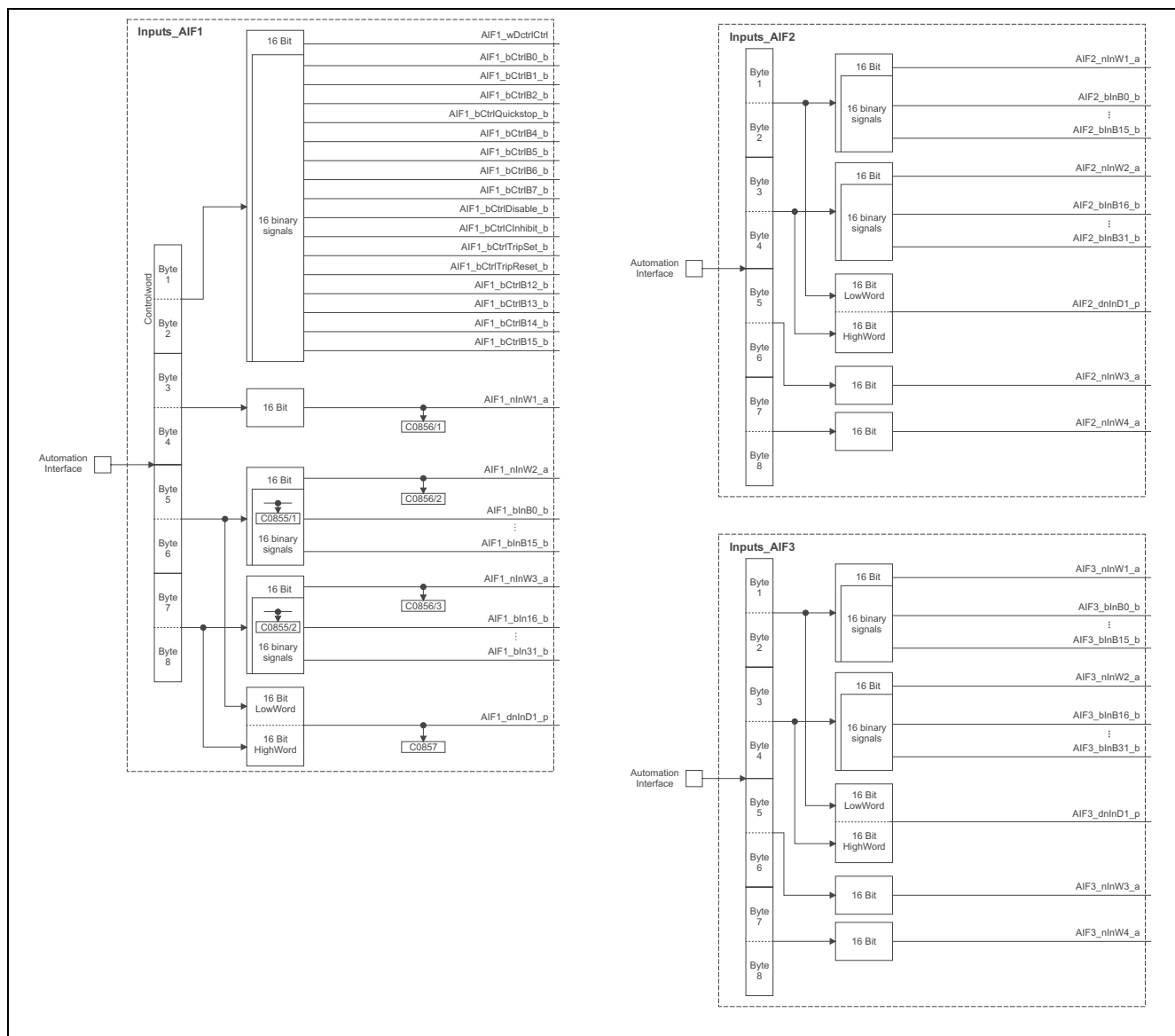


Abb. 7.6-10 Funktionsblock AIF-IN1, AIF-IN2 und AIF-IN3

**Prozeßdaten-Belegung für Grundgeräte 9300 Servo PLC und Drive PLC**

Prozeßdatentelegramm vom Antrieb

Folgende Daten können auf die PE-Daten gelegt werden:

Bezeichnung / Variablenname	Erläuterung
Gerätestatuswort (AIF1_DctrlStat)	
AIF_nOutW1_a	AIF-Wort 1
AIF_nOutW2_a	AIF-Wort 2
AIF_nOutW3_a	AIF-Wort 3
AIF2_nOutW1_a	AIF-Wort 4
AIF2_nOutW2_a	AIF-Wort 5
AIF2_nOutW3_a	AIF-Wort 6
AIF2_nOutW4_a	AIF-Wort 7
AIF3_nOutW1_a	AIF-Wort 8
AIF3_nOutW2_a	AIF-Wort 9
AIF3_nOutW3_a	AIF-Wort 10
AIF3_nOutW4_a	AIF-Wort 11
AIF1_dnOutD1_p	AIF-Doppelwort 1

**Hinweis!****9300 Servo PLC**

Führen Sie folgende Verknüpfungen im PLC-Programm des Antriebsreglers durch:

AIF1\_wDctrlCtrl → DCTRL\_wAIF1Ctrl

DCTRL\_wStat → AIF1\_wDctrlStat

**Drive PLC**

Da es sich bei der Drive PLC um eine SPS handelt, muß die Gerätesteuerung verwendet werden.

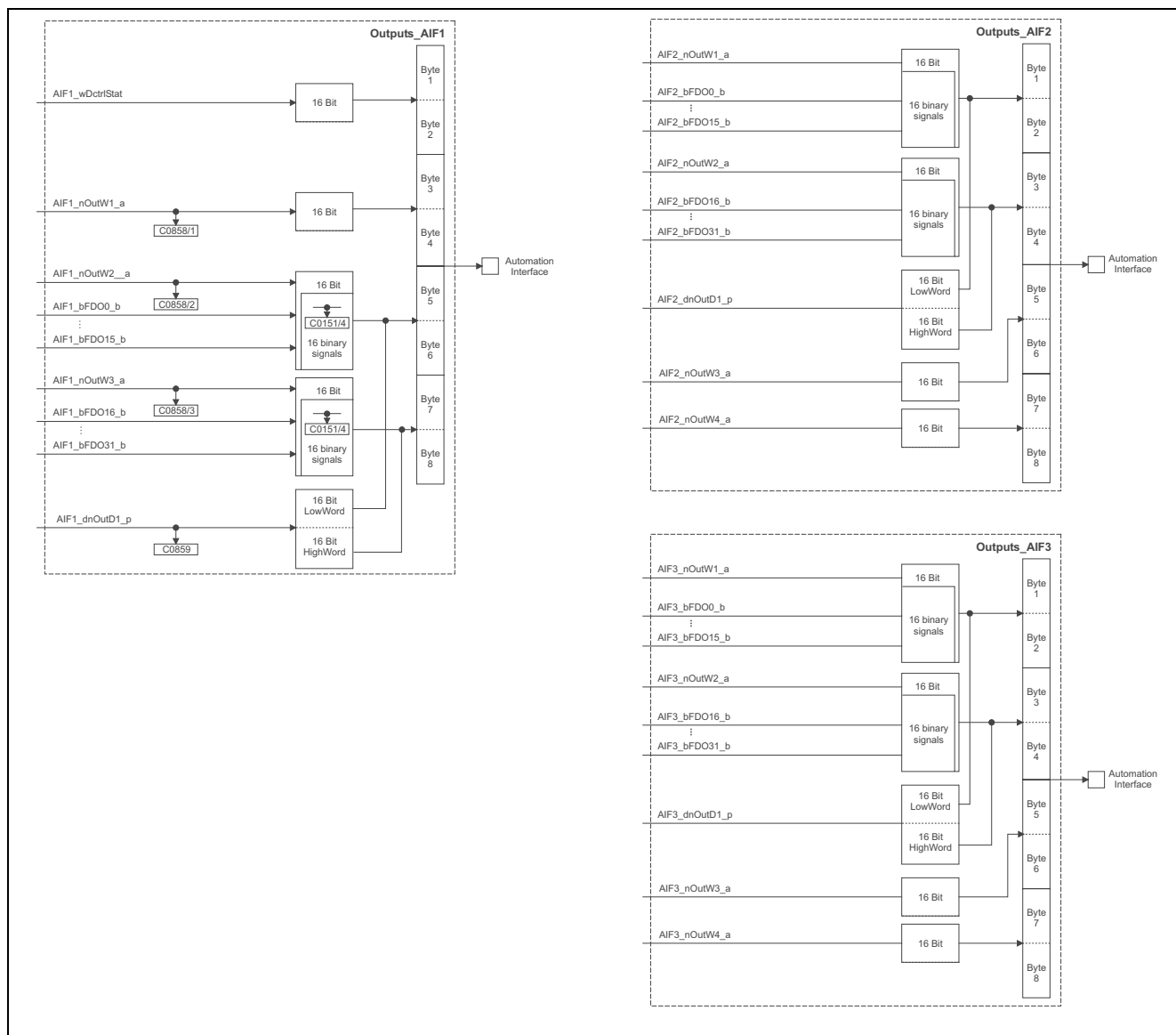


Abb. 7.6-11 Funktionsblock AIF-OUT1, AIF-OUT2 und AIF-OUT3

### 7.6.8 Parameterdatenkanal



#### Hinweis!

- Um eine Verwechslung mit dem CANopen-Index zu vermeiden, werden Lenze-Codestellen in dieser Anleitung mit der Kennung „L-Cxxxx“ ('Lenze'-Codestelle) bezeichnet.  
– Beispiel: 'L-C0001' bezeichnet die Lenze-Codestelle C0001.
- Bitte entnehmen Sie den Wertebereich der Lenze-Codestelle aus der Betriebsanleitung des Antriebsreglers (siehe dort: 'Codeliste').

#### Zugriff auf die Codestellen des Antriebsreglers

Mit der Verwendung von (intelligenten) Busmodulen können von einem übergeordneten Master (z.B. einer SPS) die Eigenschaften und das Verhalten eines jeden im Netz eingebundenen Antriebsreglers geändert werden.

Die zu verändernden Parameter sind bei Lenze-Antriebsreglern in Codestellen enthalten.

Die Codestellen des Antriebreglers werden beim Zugriff über das Busmodul durch den Index adressiert.

Der Index für Lenze-Codestellennummern liegt im Bereich zwischen 16576 ( $40C0_{hex}$ ) und 24575 ( $5FFF_{hex}$ ).

Umrechnungsformel:

$$Index[dez] = 24575 - Lenze-Codestellennummer$$

#### Beispiel

Lenze-Codes		dez	hex
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Adressierung der Lenze-Codes über einen Offset: – Beispiel für Bedienungsart L-C0001</li> </ul>		$Index = 24575 - LENZE-CODENR$	$Index_{hex} = 5FFF_{hex} - LENZE-CODENR_{hex}$
		$Index = 24574 (= 24575 - 1)$	$Index_{hex} = 5FFE_{hex} (= 5FFF_{hex} - 1)$

Der Parameterwert ist in den Nutzdaten des Telegramms enthalten (siehe Beispiele (☞ 7.6-31)).

#### Lenze-Parametersätze

Parametersätze dienen der gesonderten Speicherung von Codestellen aufgrund der Notwendigkeit unterschiedlich zu konfigurierender Anwendungsprozesse.

In der folgenden Tabelle sind Informationen zur Anzahl und Adressierung der Parametersätze Ihres Antriebsreglers enthalten:

82XX	8200 vector	93XX
Die Antriebsregler 82XX bzw. 8200 vector besitzen 2 bzw. 4 Parametersätze, deren Parameter mit CAN direkt adressiert werden können. Die Adressierung geschieht mit einem Codestellen-Offset:		Die Antriebsregler 93XX besitzen je Technologievariante bis zu 4 Parametersätze zur Speicherung im EEPROM. Ein weiterer Parametersatz befindet sich im Arbeitsspeicher des Antriebsreglers. Dies ist der aktuelle Parametersatz. Nur der aktuelle Parametersatz kann direkt über CAN adressiert werden. Bezüglich der Codestellen siehe Betriebsanleitung oder Systemhandbuch 93XX. Änderungen im aktuellen Parametersatz sind nach dem Ausschalten des Antriebsreglers verloren. Zum Abspeichern des aktuellen Parametersatzes dient die Codestelle C0003. Nach dem Einschalten wird automatisch Parametersatz 1 in den aktuellen Parametersatz geladen. Die Parametersätze 2 - 4 müssen zunächst aktiviert werden, bevor die darin enthaltenen Parameter verändert werden können.
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Offset 0 adressiert Parametersatz 1 mit den Lenze-Codestellen L-C0000 bis L-C1999</li> <li>• Offset 2000 adressiert Parametersatz 2 mit den Lenze-Codestellen L-C2000 bis L-C3999</li> </ul>		
keine weiteren Parametersätze verfügbar	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Offset 4000 adressiert Parametersatz 3 mit den Lenze-Codestellen L-C4000 bis L-C5999</li> <li>• Offset 6000 adressiert Parametersatz 4 mit den Lenze-Codestellen L-C6000 bis L-C7999</li> </ul>	
Ist ein Parameter nur einmal vorhanden (siehe Betriebsanleitung zu 82XX bzw. 8200 vector), verwenden Sie den Codestellen-Offset 0.		
Beispiel für L-C0011 (maximale Drehfeldfrequenz): L-C0011 in Parametersatz 1: Lenze-Codenr. = 11 L-C0011 in Parametersatz 2: Lenze-Codenr. = 2011		
-	L-C0011 in Parametersatz 3: Lenze-Codenr. = 4011 L-C0011 in Parametersatz 4: Lenze-Codenr. = 6011	
Parameteränderungen: 82XX: Automatische Speicherung im Antriebsregler 8200 vector: Automatische Speicherung werksseitig eingestellt (mit L-C0003 abschaltbar) Prozeßdatenänderungen: 82XX, 8200 vector: Keine automatische Speicherung		



**Stop!** (betrifft ausschließlich Geräte 8200 vector, 82XX und das Feldbusmodul 2175)

Bitte beachten Sie, daß das zyklische Schreiben von Parameterdaten in das EEPROM nicht zulässig ist.

Nur 8200 vector:

Konfigurieren Sie nach jedem Netzschalten die Codestelle auf C0003 = 0, wenn Sie Parameterdaten zyklisch verändern möchten.

**Aufbau des Parameterdaten-Telegramms**

Nutzdaten (bis zu 8 Byte)							
1. Byte	2. Byte	3. Byte	4. Byte	5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
<b>Kommando</b>	<b>Index</b> Low Byte	<b>Index</b> High Byte	<b>Subindex</b>	<b>Data 1</b>	<b>Data 2</b>	<b>Data 3</b>	<b>Data 4</b>
				Low Word		High Word	
				Low Byte	High Byte	Low Byte	High Byte
				<b>Fehlermeldung</b>			



**Hinweis!**

Die Nutzdaten werden linksbündig im INTEL-Format dargestellt. Berechnungsbeispiele siehe Kap. 7.6.9.

**“Kommando”**

Im Kommando sind folgende Informationen enthalten bzw. müssen dort eingetragen werden.

Kommando	Zugriff auf Data 1 - Data 4			Block
	4 Byte-Daten (5. - 8. Byte)	2 Byte-Daten (5.+6. Byte)	1 Byte-Daten (5. Byte)	
	Hex	Hex	Hex	
Write Request (Parameter zum Antrieb senden)	23	2B	2F	Schreiben nicht möglich
Write Response (Antwort des Antriebsreglers auf das Write Request (Quittierung))	60	60	60	
Read Request (Anforderung zum Lesen eines Parameters vom Antriebsregler)	40	40	40	40
Read Response (Antwort auf die Leseanforderung mit dem aktuellen Wert)	43	4B	4F	41
Error Response (Der Antriebsregler meldet einen Kommunikationsfehler)	80	80	80	80

**“Index Low Byte / Index High Byte”**

Die Auswahl des Parameters bzw. die Auswahl der Lenze-Codestelle erfolgt mit diesen 2 Byte nach der Formel:

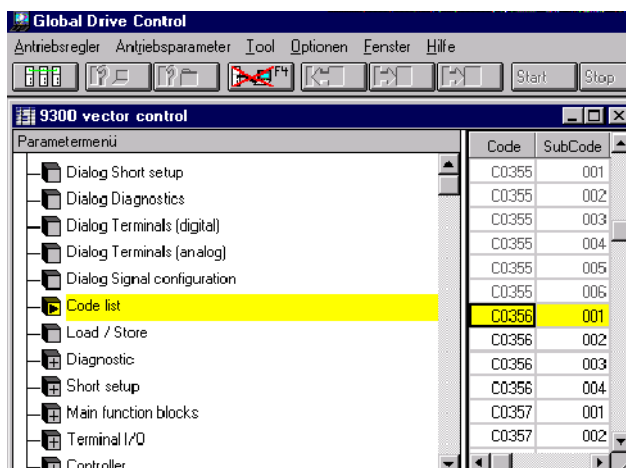
$Index = 24575 - (Lenze-Codenummer + 2000 \cdot (Parametersatz - 1))$		
Beispiel	Berechnung	Einträge Index Low/High Byte
Die Codestelle L-C0012 (Hochlaufzeit) im Parametersatz 1 soll angesprochen werden.	$24575 - 12 - 0 = 24563 = 5FF3_{hex}$	Nach dem linksbündigen Intel-Datenformat sind die Einträge dann: Index Low Byte = $F3_{hex}$ Index High Byte = $5F_{hex}$
Die Codestelle L-C0012 (Hochlaufzeit) im Parametersatz 2 soll angesprochen werden.	Wegen des Parametersatzes 2 ist ein Offset von 2000 hinzuzufügen: $24575 - 12 - 2000 = 22563 = 5823_{hex}$	Nach dem linksbündigen Intel-Datenformat sind die Einträge dann: Index Low Byte = $23_{hex}$ Index High Byte = $58_{hex}$

“Subindex”

Tabellenplatz eines Parameterwertes unter dem Index.

Beispiel:

L-C0356. Diese Codestelle besteht aus 4 Subcodes (siehe unten). Daraus ergeben sich für den Subindex folgende Einträge: 1 - 4<sub>hex</sub> (1 - 4<sub>dez</sub>)



2171CAN001

Daten  
(Daten 1 ... Daten 4)

Erklärung zum Parameterdaten-Telegramm	Parameterwert (Länge 1)	00	00	00	
	Parameterwert (Länge 2)	Low Byte	High Byte	00	
	Parameterwert (Länge 4)	Low Word	High Word	Low Byte	
		Low Byte	High Byte	Low Byte	High Byte

Je nach Datenformat (siehe 'Attributliste' im Systemhandbuch des zugehörigen Antriebsreglers) belegt die Länge des Parameterwertes 1 bis 4 Byte.



### Hinweis!

Lenze-Parameter sind hauptsächlich als Datentyp FIX32 (32 Bit-Wert mit Vorzeichen, dezimal mit vier Nachkommastellen, siehe Attributtabelle im zugehörigen Systemhandbuch) dargestellt. Um ganzzahlige Werte zu erhalten, muß der gewünschte Parameterwert mit 10.000<sub>dez</sub> multipliziert werden. Die Parameter C0135 und C0150 sind bitcodiert und ohne einen Faktor zu übertragen.

In der Attributtabelle des Antriebsreglers (siehe Betriebsanleitung) sind Hinweise enthalten, bei welchen Parametern der Faktor 10.000<sub>dez</sub> zu berücksichtigen ist.

## Fehlermeldungen

Erklärung zum Parameterdaten-Telegramm	Kommando	Index Low Byte	Index High Byte	Subindex	Fehler- code
--	----------	-------------------	--------------------	----------	-----------------

Byte 1:

Im **Kommandobyte** wird durch den Code **128<sub>dez</sub> bzw. 80<sub>hex</sub>** angezeigt, daß ein Fehler aufgetreten ist.

Byte 2, 3 und 4:

Im **Indexbyte** und im **Subindex** wird der Index und Subindex der Codestelle eingetragen, bei der der Fehler aufgetreten ist.

Byte 5 - 8:

In den Datenbyte 5. - 8. ist der **Fehlercode** eingetragen.

Die Darstellung des Fehlercodes ist umgekehrt zur Leserichtung aufgebaut.

Beispiel: Fehlercode 06 04 00 41<sub>hex</sub> und Darstellung des Fehlercodes:

← Leserichtung des Fehlercodes			
<b>41</b>	<b>00</b>	<b>04</b>	<b>06</b>
5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
Low Word		High Word	
Low Byte	High Byte	Low Byte	High Byte

Nachfolgende Tabelle liefert zu der Fehlernummer den zugehörigen Wortlaut:

Fehlercode (hex)	Erklärung
0503 0000	Toggle-Bit nicht geändert
0504 0000	SDO Protokoll abgelaufen
0504 0001	Ungültiger oder unbekannter Client/Server Befehls-Specifier
0504 0002	Ungültige Blockgröße (nur Blockmode)
0504 0003	Ungültige Ablaufnummer (nur Blockmode)
0504 0004	CRC Fehler (nur Blockmode)
0504 0005	Nicht genügend Speicher
0601 0000	Zugriff auf Objekt wird nicht unterstützt
0601 0001	Versuch ein nur beschreibbares Objekt zu lesen
0601 0002	Versuch ein nur lesbares Objekt zu beschreiben
0602 0000	Objekt nicht im Objektverzeichnis aufgeführt
0604 0041	Objekt nicht auf PDO übertragbar
0604 0042	Anzahl und Länge der zu übertragenden Objekte überschreiten PDO Länge
0604 0043	Allgemeine Parameterinkompatibilität
0604 0047	Allgemeine interne Geräteinkompatibilität
0606 0000	Zugriff aufgrund eines Hardwarefehlers verweigert
0607 0010	Ungeeigneter Datentyp, ungeeignete Serviceparameterlänge
0607 0012	Ungeeigneter Datentyp, Serviceparameterlänge überschritten
0607 0013	Ungeeigneter Datentyp, Serviceparameterlänge unterschritten
0609 0011	Subindex existiert nicht
0609 0030	Wertebereich des Parameters überschritten
0609 0031	Zu hohe Parameterwerte
0609 0032	Zu niedrige Parameterwerte
0609 0036	Maximalwert unterschreitet Minimalwert
0800 0000	Allgemeiner Fehler
0800 0020	Daten können nicht für Aufwendung übertragen bzw. gespeichert werden
0800 0021	Daten können aufgrund lokaler Steuerung nicht für Aufwendung übertragen bzw. gespeichert werden
0800 0022	Daten können aufgrund des aktuellen Gerätestatus nicht für Aufwendung übertragen bzw. gespeichert werden
0800 0023	Dynamische Generierung des Objektzeichnisses fehlgeschlagen oder kein Objektverzeichnis verfügbar (z.B. Objektverzeichnis aus Datei erstellt, Generierung aufgrund eines Dateifehlers nicht möglich)



## 7.6.9 Beispiele zum Parameterdatentelegramm

### Parameter lesen

Die Kühlkörpertemperatur (Wert von 43 °C) C061 soll vom Antriebsregler mit der Geräteadresse 5 über Parameterkanal 1 gelesen werden.

- Berechnung Identifizier

Identifizier vom Parameterkanal 1 zum Antriebsregler	= 1536 + Geräteadresse
Identifizier	= 1536 + 5 = 1541

- Kommando Read Request (Anforderung zum Lesen eines Parameters vom Antriebsregler)

Kommando	= 40 <sub>hex</sub>
----------	---------------------

- Berechnung des Index

Index = 24575 - Codestellennummer	Index = 24575 - 61 = 24514 = 5FC2 <sub>hex</sub>
-----------------------------------	--

Telegramm zum Antrieb:

Identifizier	Kommando	Index Low Byte	Index High Byte	Subindex	Data 1	Data 2	Data 3	Data 4
1541	40 <sub>hex</sub>	C2 <sub>hex</sub>	5F <sub>hex</sub>	00	00	00	00	00

Telegramm vom Antrieb

Identifizier:

Parameterkanal 1 vom Antriebsregler (=1408) + Geräteadresse = 1413

Kommando:

Read Response Antwort auf die Leseanforderung mit dem aktuellen Wert = 43<sub>hex</sub>

Index der Leseanforderung:

5FC2<sub>hex</sub>

Subindex:

0

Data1 bis Data 4:

00 06 8F B0 = 430.000 → 430.000 : 10.000 = 43 °C

Identifizier	Kommando	Index Low Byte	Index High Byte	Subindex	Data 1	Data 2	Data 3	Data 4
1413	43 <sub>hex</sub>	C2 <sub>hex</sub>	5F <sub>hex</sub>	00	B0 <sub>hex</sub>	8F <sub>hex</sub>	06 <sub>hex</sub>	00

## Parameter schreiben

Die Hochlaufzeit C0012 (Parametersatz 1) vom Antriebsregler mit der Geräteadresse 1 soll über Parameterkanal 1 auf 20 s verändert werden.

- Berechnung Identifier

Identifier vom Parameterkanal 1 zum Antriebsregler	= 1536 + Geräteadresse
Identifier	= 1536 + 1 = 1537

- Kommando Write Request (Parameter zum Antrieb senden)

Kommando	= 23 <sub>hex</sub>
----------	---------------------

- Berechnung des Index

Index = 24575 - Codestellennummer	Index = 24575 - 12 = 24563 = 5FF3 <sub>hex</sub>
-----------------------------------	--

- Subindex: 0
- Berechnung Hochlaufzeit

Wert für Hochlaufzeit	20 s · 10.000 = 200.000 = 00 03 0D 40 <sub>hex</sub>
-----------------------	--

- Telegramm zum Antrieb

Identifier	Kommando	Index Low Byte	Index High Byte	Subindex	Data 1	Data 2	Data 3	Data 4
1537	23 <sub>hex</sub>	F3 <sub>hex</sub>	5F <sub>hex</sub>	00	40 <sub>hex</sub>	0D <sub>hex</sub>	03 <sub>hex</sub>	00

Antwort des Antriebes bei fehlerfreier Ausführung

Identifier	Kommando	Index Low Byte	Index High Byte	Subindex	Data 1	Data 2	Data 3	Data 4
1409	60 <sub>hex</sub>	F3 <sub>hex</sub>	5F <sub>hex</sub>	00	00	00	00	00

Identifier Parameterkanal 1 vom Antriebsregler = 1408 + Geräteadresse = 1409

Kommando = Write Response (Antwort des Antriebsreglers (Quittierung)) = 60<sub>hex</sub>

#### Blockparameter lesen

Eine Software-Erzeugniskennziffer (EKZ, Codestelle L-C0200) des Lenze-Produktes 8200 vector soll aus dem Parametersatz 1 gelesen werden. Die EKZ hat eine Länge von 14 alphanumerischen Stellen. Sie wird deshalb als Blockparameter übertragen. Bei der Übertragung von Blockparametern wird die gesamte Datenbreite vom 2. - 8. Byte genutzt.

Das Kommandobyte (1. Byte) enthält während der Übertragung der Nutzdaten einen Eintrag (40<sub>hex</sub> bzw. 41<sub>hex</sub>), um

- das Ende der Blockübertragung signalisieren zu können
- den nächsten Block anfordern zu können.

#### • Anforderung der Codestelle L-C0200

1. Byte	2. Byte	3. Byte	4. Byte	5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
40 <sub>hex</sub>	37 <sub>hex</sub>	5F <sub>hex</sub>	00	00	00	00	00

1. Byte: 40 Read Request (Anforderung zum Lesen eines Parameters vom Antriebsregler)  
 2./3. Byte: Index Low/High Byte: 24575 - 200 - 0 = 24375 = 5F37<sub>hex</sub>

#### • Antwort mit Angabe der Blocklänge (14 Zeichen)

1. Byte	2. Byte	3. Byte	4. Byte	5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
41 <sub>hex</sub>	37 <sub>hex</sub>	5F <sub>hex</sub>	00	0E <sub>hex</sub>	00	00	00

1. Byte: 41 Read Response. Der Eintrag von 41<sub>hex</sub> weist darauf hin, daß es sich um ein Blocktelegramm handelt.  
 2./3. Byte: s.o.  
 5. Byte: 0E (=14<sub>dez.</sub>) Datenlänge 14 Zeichen (ASCII-Format)

#### • Anforderung des ersten Datenblocks

1. Byte	2. Byte	3. Byte	4. Byte	5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
60 <sub>hex</sub>	00	00	00	00	00	00	00

1. Byte: 60<sub>hex</sub>  
 Write Response (Quittierung) mit Zugriff auf die Byte 2 - 8.  
 Hinweis:  
 Die einzelnen Blöcke werden der Reihe nach getoggelt\*, d.h. zuerst erfolgt die Anforderung mit Kommando 60<sub>hex</sub> (=0110 0000<sub>bin</sub>), danach mit Kommando 70<sub>hex</sub> (=0111 0000<sub>bin</sub>), dann wieder mit 60<sub>hex</sub> usw. Äquivalent dazu verhält sich die Antwort, die zwischen den Anforderungen durch ein Toggelbit alternierendes Verhalten aufweist. Der Vorgang wird durch das Kommando 11<sub>hex</sub> (Bit 0 wird gesetzt, siehe unten) beendet.  
 \*Toggelbit = Bit 4 (Zählweise beginnend bei 0)

#### • Antwort

1. Byte	2. Byte	3. Byte	4. Byte	5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
00	38 <sub>hex</sub>	32 <sub>hex</sub>	53 <sub>hex</sub>	38 <sub>hex</sub>	32 <sub>hex</sub>	31 <sub>hex</sub>	32 <sub>hex</sub>

2. Byte - 8. Byte, ASCII-Darstellung ergibt: 8 2 S 8 2 1 2

#### • Anforderung des zweiten Datenblocks

1. Byte	2. Byte	3. Byte	4. Byte	5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
70 <sub>hex</sub>	00	00	00	00	00	00	00

1. Byte: 70<sub>hex</sub> (Toggle) Write Response (Quittierung) mit Zugriff auf alle 4 Datenbyte

#### • Antwort zweiter Datenblock mit Endekennung

1. Byte	2. Byte	3. Byte	4. Byte	5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
11 <sub>hex</sub>	56 <sub>hex</sub>	5F <sub>hex</sub>	31 <sub>hex</sub>	34 <sub>hex</sub>	30 <sub>hex</sub>	30 <sub>hex</sub>	30 <sub>hex</sub>

1. Byte: 11 letzte Übertragung des Datenblocks  
 2. Byte - 8. Byte: V \_ 1 4 0 0 0  
 Das Ergebnis der Datenblockübertragung ist: 82S8212V\_14000

**7.6.10 Besonderheiten beim Parametrieren der Antriebsregler****Antriebsregler 82XX**

Für die Umrichterreihe 8200 gelten folgende Besonderheiten:

**Gefahr!**

Die Parametrierung (Codes außer C046, C0135) ist nur bei Reglersperre möglich. Parameter werden zwar bei Reglerfreigabe angenommen aber anschließend verworfen.

Nach der Parametrierung eines Wertes darf der Antriebsregler für ca. 50 ms nicht mehr per CAN angesprochen werden, da sonst diese Befehle ignoriert würden!

Nach Beendigung des gesamten Parametriervorganges kann bis zur Annahme von Reglerfreigabe (Klemme, C040, C0135) eine Zeit von ca. 70 ms vergehen.

Die Funktion TRIP-Reset (Zurücksetzen einer Störung) geschieht durch Setzen von Reglersperre und anschließend Reglerfreigabe per C040 oder C0135.

Bei der Funktion TRIP-Reset erfolgt eine Grundinitialisierung des Umrichters 8200 und der Busanschaltbaugruppe 2175. Hierdurch findet beim TRIP-Reset-Befehl keine Quittierung zum Leitrechner statt.

**Antriebsregler 8200 vector**

Die digitalen und analogen Ein- und Ausgangssignale können frei konfiguriert werden (siehe Betriebsanleitung: Codestelle C0410, C0412, C0417 und C0421).

Grundgeräte Servo PLC 9300 und DRIVE PLC

#### AIF-Steuer- / Statusbyte

Antriebsregler und Feldbusmodul haben die Möglichkeit Steuer- und Statusinformationen miteinander auszutauschen. Hierzu wird im AIF-Protokoll sowohl ein sogenanntes Steuerbyte als auch ein Statusbyte zur Verfügung gestellt.

Durch das Programmpaket "Drive PLC Developer Studio" (DDS) besteht für den Anwender über die Steuerungskonfiguration des AIF-Moduls der direkte Zugriff auf das Statusbyte. Das Feldbusmodul 2175 beschreibt dieses Byte mit seinen Fehlermeldungen.

Die Auswertung dieser Fehlermeldungen muß vom Programmierer der PLC-Reihe z. B. in der Weise berücksichtigt werden, indem über einen Fehler-Warnungs-Meldungs-Firmwarebaustein die Signale als Fehler zur Anzeige gebracht werden.

Belegung des AIF-Statusbyte C2121 für das Feldbusmodul 2175

AIF-Statusbit	Funktion
0	CE11-Fehler
1	CE12-Fehler
2	CE13-Fehler
3	CE14-Fehler
4	Operational
5	Pre-Operational
6	Warning
7	intern belegt

Das Steuerbyte wird dafür verwendet, damit der Antriebsregler Mitteilungen oder Befehle an das Feldbusmodul 2175 schicken kann.

Das Steuerbyte steht dem Anwender über die Codestelle C2120 zur Verfügung. Die Befehle werden als Nummern vorgegeben, wobei einige Befehlsnummern für alle Feldbusmodule allgemeingültigen Charakter besitzen und eine weitere Reihe speziell für die verschiedenen Baugruppen gelten. Insgesamt können nicht mehr als 16 Befehle zur Verfügung stehen.

Befehlsnummer in C2120, Bit0..3	Funktion	R/W Codestelle
0	Kein Befehl	
1	Neuinitialisierung der Optionsbaugruppe	alle
2	Update aller relevanter Codestellen für die aktuelle Optionsbaugruppe. Keine Neu-Init.	alle
10	XCAN-OUT Zykluszeiten oder Boot-Up-Zeit übernehmen	C2356
11	Überwachungszeiten übernehmen	C2357
12	TX-Mode übernehmen	C2375
13	Masken übernehmen	C2376-C2378
14	Konfiguration der CE-Fehler übernehmen	C2382

Belegung des AIF-Steuerbyte für das Feldbusmodul 2175

Die Befehls-Codestelle C2120 wird nach der Übertragung des Befehls an die Optionsbaugruppe automatisch wieder auf 0 zurückgesetzt, hiermit entfällt die Verwendung eines Togglebits. Der Befehl selber wird in den unteren 4Bits des Steuerbytes geschrieben, so daß 4Bits für künftige Erweiterungen zur Verfügung stehen.



## 7.7 CANopen-Objekte und Lenze-Codestellen

### 7.7.1 Kommunikationsrelevante Lenze-Codestellen

Das Verhalten von Servo-Umrichtern bzw. Frequenzumrichtern wird durch dessen Parametrierung bestimmt. Lenze-Geräte können mit Hilfe von Codestellen parametrierung werden. Diese (Lenze-)Codestellen werden als Bestandteil eines Telegramms zwischen Master und angeschlossenem Feldbusmodul 2175 über den CAN-Bus ausgetauscht.

In Abhängigkeit des verwendeten Lenze-Umrichters stehen zur Kommunikation über den CAN-Bus folgende Codestellen zur Verfügung:

- Codestellen  $\geq$  L-C2350  
für Geräte mit SPS-Betriebssystem nach IEC1131 (z.B. Servo PLC 9300 und Drive PLC).  
Diese Codestellen werden im Antriebsregler gespeichert.
- Baugruppen-Codestellen  $\geq$  L-C1850  
für alle anderen Umrichter (82XX, 8200 vector oder 93XX).  
Diese Codestellen werden im Feldbusmodul 2175 gespeichert.

Voraussetzung für die Kommunikation mit dem Antrieb ist, daß der Antrieb als Teilnehmer im System bekannt ist. Die Erkennung erfolgt während der Baugruppeninitialisierung.

Die Einstellung von Adresse und Baudrate kann auf unterschiedliche Weise erfolgen (siehe auch ab [7.5-1](#)):

- Frontseitiger Schalter 1 - 6  $\neq$  OFF  
Adresse und Baudrate werden durch die Schalterstellung vorgegeben.  
Das Feldbusmodul 2175 schreibt die frontseitig eingestellte Schalterstellung in die Codestelle L-C1859 bzw. L-C2359.
- Frontseitiger Schalter 1 - 6 = OFF  
Adresse und Baudrate müssen durch die Codestellen L-C0009 (Adresse) und L-C0125 (Baudrate) vorgegeben werden.

## 7.7.2 Beschreibung der kommunikationsrelevanten Lenze-Codestellen

L-C1810:  
Software-EKZ

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1810	-	22765 <sub>d</sub> = 58ED <sub>h</sub>	-	-	VS

Bei der Baugruppeninitialisierung wird anhand der EKZ (Erzeugerkennziffer) festgestellt, welches Gerät als Teilnehmer angeschlossen ist.

L-C1811:  
Software-Erstellungsdatum

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1811	-	22764 <sub>d</sub> = 58EC <sub>h</sub>			VS

Diese Angabe ist in erster Linie im Servicefall von Bedeutung.

L-C1850/L-C2350:  
Knotenadresse

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1850	-	58C5 <sub>h</sub> = 22725 <sub>d</sub>	1	1	[1]63 FIX32
L-C2350	-	56D1 <sub>h</sub> = 22225 <sub>d</sub>	1	1	[1]63 FIX32

Mit der Codestelle kann die Adresse der Baugruppe 2175 über den CAN-Bus eingestellt werden.

Die Codestelle L-C1850 ist ein Abbild der Codestelle L-C0009 des Grundgerätes. Das Beschreiben von L-C1850 wirkt sich somit direkt auf L-C0009 aus.

**Hinweis!**

Diese Codestelle ist nur wirksam, wenn vor dem Netzschalten die DIP-Schalter S1-S6 in Position OFF gesetzt worden sind. Das Ändern der Knotenadresse wird erst durch erneutes Netzschalten der Baugruppe 2175 oder durch Senden des Netzwerkmanagement-Befehls *Reset\_Node* oder *Reset\_Communication* über den CAN-Bus zur Baugruppe wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC kann dieses auch durch Beschreiben der Codestelle C2120 (AIF-Steuerbyte) mit dem Wert 1 erfolgen.



L-C1851/L-C2351:  
Baudrate

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1851	-	58C4 <sub>h</sub> = 22724 <sub>d</sub>	0	0 .... 6	FIX32
L-C2351	-	56D0 <sub>h</sub> = 22224 <sub>d</sub>		0 .... 4	

Mit der Codestelle kann die Baudrate der Baugruppe 2175 eingestellt werden.



#### Hinweis!

Diese Codestelle ist nur wirksam, wenn vor dem Netzschalten die DIP-Schalter S1-S6 in Position OFF gesetzt worden sind.

Das Ändern der Baudrate wird erst durch erneutes Netzschalten der Baugruppe 2175 oder durch Senden des Netzwerkmanagement-Befehls *Reset\_Node* oder *Reset\_Communication* über den CAN-Bus zur Baugruppe wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC kann dieses auch durch Beschreiben der Codestelle C2120 (AIF-Steuerbyte) mit dem Wert 1 erfolgen.

Die Codestelle L-C1851 ist ein Abbild der sich im Grundgerät befindenden Codestelle L-C0125, d.h. daß das Beschreiben von L-C1851 sich direkt auf L-C0125 auswirkt.

L-C1852/L-C2352:  
Master-/Slavebetrieb

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1852	-	58C3 <sub>h</sub> = 22723 <sub>d</sub>	0	0 = Slavebetrieb 1 = Masterbetrieb	FIX32
L-C2352	-	56CF <sub>h</sub> = 22223 <sub>d</sub>			

Nach dem Einschalten befindet sich die Baugruppe im Zustand PRE-OPERATIONAL. In diesem Zustand ist lediglich ein Austausch von Parameterdaten (SDO's) möglich.

Im Slavebetrieb verweilt die Baugruppe solange in diesem Zustand bis sie durch den Netzwerkmanagement-Befehl *Start\_Remote\_Node* in den Zustand OPERATIONAL versetzt wird.

Im Zustand OPERATIONAL werden neben den Parameterdaten (SDO's) auch Prozessdaten (PDO's) ausgetauscht.

Im Masterbetrieb wird nach einer einstellbaren Boot-Up-Zeit (siehe L-C1856/1 bzw. L-C2356/1) der Netzwerkmanagement-Befehl *Start\_Remote\_Node* abgesetzt, welcher alle Knoten in den Zustand OPERATIONAL bringt.

Hinweis:

Der Netzwerkmanagement-Befehl *Start\_Remote\_Node* ist ein "Broadcast"-Telegramm, das an **alle** anderen Knoten gerichtet ist.

**Hinweis!**

Das Ändern des Master-/Slavebetriebes wird erst durch erneutes Netzschalten des Feldbusmoduls 2175 oder durch Senden eines der Netzwerkmanagement-Befehle "Reset\_Node" oder "Reset-Communication" über den CAN zum Feldbusmodul wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC kann dieses auch durch Beschreiben des AIF-Steuerbytes mit dem Wert 1 erfolgen.

L-C1853/L-C2353:  
Adressierung  
CAN-INx/CAN-OUTx

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Daten- typ	Erklärung
			Lenze	Auswahl		
L-C1853	/1 CAN-IN1/OUT1 /2 CAN-IN2/ OUT2	58C2 <sub>h</sub> = 22722 <sub>d</sub>	0	[1] 3	FIX32	0: Adressierung nach CANopen (Default Identifier) 1: Adressierung nach L-C1854/L-C2354
L-C2353	/3 CAN-IN3/ OUT3	56CE <sub>h</sub> = 22222 <sub>d</sub>		[1] 2	FIX32	2: Adressierung nach LENZE Systembus 3: Adressierung nach CANopen-Index 14XX <sub>h</sub> /18XX <sub>h</sub>

Über diese Codestelle erfolgt die Auswahl der Quelle für die resultierenden Adressen der CAN-INx/OUTx-Prozessdatenobjekte (PDO's) auf dem CAN-Bus.



#### Hinweis!

Das Ändern der Quelladresse in einem oder mehreren Subcodes wird erst durch erneutes Netzschalten der Baugruppe oder durch Senden des Netzwerkmanagement-Befehle *Reset\_Node* oder *Reset\_Communication* über den CAN-Bus zur Baugruppe 2175 wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC kann dieses auch durch Beschreiben der Codestelle C2120 (AIF-Steuerbyte) mit dem Wert 1 erfolgen.

#### Beziehung zu CANopen

Die Adressierung des entsprechenden PDO-Paares bzw. der Subcodestelle unter Codestelle L-C1853 / L-C2353 wird auf den CANopen-Indizes 14XX<sub>h</sub>/18XX<sub>h</sub> (siehe oben: Wert 3) umgestellt, wenn in die CANopen-Indizes 1400<sub>h</sub>, 1401<sub>h</sub>, 1402<sub>h</sub>, 1800<sub>h</sub>, 1801<sub>h</sub> oder 1802<sub>h</sub> ein neuer Wert geschrieben wird.

## Berechnung der Identifier

PDO	Wert L-C1853 / L - C2353				nach CANopen-Index
	0 nach CANopen (Default Identifier)	1 über Codestelle L-1854/L-2354	2 über Lenze-System- bus	3	
CAN-IN1	512 + Knotenadresse	384 + C1854/1 bzw. 384 + C2354/1	384 + 129	512 + Knotenadresse	Index 1400 <sub>h</sub> , Subindex 1
CAN-IN2	768 + Knotenadr.	384 + C1854/3 bzw. 384 + C2354/3	384 + 257	640 + Knotenadr.	Index 1401 <sub>h</sub> , Subindex 1
CAN-IN3	1024 + Knotenadr.	384 + C1854/5 bzw. 384 + C2354/5	384 + 385	768 + Knotenadr.	Index 1402 <sub>h</sub> , Subindex 1
CAN-OUT1	384 + Knotenadr.	384 + C1854/2 bzw. 384 + C1854/2	384 + 1	384 + Knotenadr.	Index 1800 <sub>h</sub> , Subindex 1
CAN-OUT2	640 + Knotenadr.	384 + C1854/4 bzw. 384 + C1854/4	384 + 258	641 + Knotenadr.	Index 1801 <sub>h</sub> , Subindex 1
CAN-OUT3	896 + Knotenadr.	384 + C1854/6 bzw. 384 + C1854/6	384 + 386	769 + Knotenadr.	Index 1802 <sub>h</sub> , Subindex 1

## Adressierung nach CANopen (Default Identifier)

Dies ist die Lenze-Einstellung des Feldbusmoduls 2175. Die Berechnung setzt sich aus dem Basisidentifier und der Knotenadresse zusammen. Der Basisidentifier entspricht dem vorgegebenen Wert nach DS301 V4.01 (Seite 9-56, 9-85ff).

## Adressierung nach L-C1854 / L-C2354

Bei dieser Adressierung ist der Identifier die Summe aus einem festen Basisidentifier 384 (180<sub>hex</sub>) + dem Wert an der entsprechenden Subcodestelle von L-C1854 / L-C2354. Die Knotenadresse hat hier keinen Einfluß mehr.

Diese Konfiguration ist in Anlehnung an die Antriebsregler 8200 vector/motec mit Funktionsmodul E82ZAFCCxxx, Systembus (CAN), und der integrierten Systembus-Schnittstelle der Antriebsregler 93XX (Codestelle L-C0353 / L-C0354, selektive Systembusadresse) entstanden.

## Adressierung nach Lenze-Systembus

Diese Einstellung entspricht der voreingestellten Berechnung der Identifier bei den Antriebsreglern 8200 vector/motec in Verbindung mit einem Funktionsmodul E82ZAFCCxxx, Systembus (CAN), und der integrierten Systembus-Schnittstelle der Antriebsregler 93XX.

Der Identifier setzt sich auch hier aus einem Basisidentifier und der Knotenadresse zusammen.

Adressierung nach CANopen-Indizes 14XX<sub>hex</sub>/18XX<sub>hex</sub>

Befindet sich in der Subcodestelle der Wert 3, so ist dies ein Hinweis darauf, daß die Identifier über die CANopen Indizes 14XX<sub>hex</sub>/18XX<sub>hex</sub> geändert wurden. Der Identifier wird jetzt direkt aus den CANopen Indizes gebildet.

Eine Änderung der Codestelle L-C1854/L-C2354 hat keinen Einfluß mehr auf die aktuellen Identifier.

L-C1854/L-C2354:  
Selektive Adressierung  
CAN-IN/CAN-OUT

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten			Datentyp
			Lenze	Auswahl		
L-C1854	/1 CAN-IN1	58C1 <sub>h</sub> = 22721 <sub>d</sub>	/1:	0	[1]	1663
	/2 CAN-OUT1		129			
	/3* CAN-IN2		/2: 1			
	/4* CAN-OUT2		/3:			
L-C2354	/5* CAN-IN3	56CD <sub>h</sub> = 22221 <sub>d</sub>	257*			513
	/6* CAN-OUT3		/4:	0	[1]	
			258*			
			/5:			
			/6:			
			385*			
			/6:			
			386*			

\*) nicht wirksam bei Verwendung eines Antriebsreglers 82XX, 8200 vector oder 93XX

Mit L-C1854 können die Adressen der Eingangs- und Ausgangs-PDO's über 6 Subcodes individuell eingestellt werden (vgl. mit vorherigem Kapitel).

Die Codestelle wird wirksam, falls in einem der Subcodes der Codestelle L-C1853/L-C2353 der Wert 1 (selektive Adressierung) enthalten ist.



#### Hinweis!

Das Ändern der Adresse in einem oder mehreren Subcodes wird wirksam

- erst durch erneutes Netzschalten der Baugruppe oder
- durch einen über den CAN-Bus zur Baugruppe gesendeten Netzwerkmanagement-Befehl
  - *Reset\_Node* bzw. L-C2120 = 1 oder
  - *Reset\_Communication*

L-C1855/L-C2355:  
Anzeige resultierender Identifier  
CAN-IN / CAN-OUT

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten			Datentyp
			Lenze	Auswahl		
L-C1855	/1 CAN-IN1	58C0 <sub>h</sub> = 22720 <sub>d</sub>	-	0	[1]20	FIX32
	/2 CAN-OUT1			47		
	/3* CAN-IN2					
L-C2355	/4* CAN-OUT2	56CC <sub>h</sub> = 22220 <sub>d</sub>				
	/5* CAN-IN3					
	/6* CAN-OUT3					

\*) nicht wirksam bei Verwendung eines Antriebsreglers 82XX, 8200 vector oder 93XX

In den 6 Subcodes dieser Codestelle können die resultierenden Identifier der PDO's ausgelesen werden.



#### Hinweis! (für Servo PLC 9300 / Drive PLC)

Falls die Adressierung unter L-C2353 oder L-C2354 geändert wurde, wird die Anzeige unter L-C2355 erst aktualisiert

- durch erneutes Netzschalten der Baugruppe oder
- durch einen über den CAN-Bus zur Baugruppe gesendeten Netzwerkmanagement-Befehl.
  - *Reset\_Node* bzw. L-C2120 = 1 oder
  - *Reset\_Communication*

L-C1856/L-2356:  
Boot-Up und Zykluszeiten

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1856	/1 Boot-Up-Zeit	58BF <sub>h</sub> = 22719 <sub>d</sub>	1: 3000 ms	0 35 [1 ms] 655	FIX32
	/2 Zykluszeiten CAN-OUT1		2.. 5: 0 ms		
L-C2356	/3 Zykluszeiten CAN-OUT2	56CB <sub>h</sub> = 22219 <sub>d</sub>			FIX32
	/4 Zykluszeiten CAN-OUT3				
	/5 Sync-Tx-Zykluszeit				

Im ereignisgesteuerten/zyklischen Betrieb kann die Zykluszeit angegeben werden, mit der die einzelnen PDO's über den CAN-Bus gesendet werden (siehe auch L-C1875/L-C2375, "Tx-Modus" für CAN-OUT1..3).

**Hinweis!**

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC wird die Änderung erst wirksam durch erneutes Netzschalten des Feldbusmoduls oder durch Senden eines der Netzwerkmanagement-Befehle "Reset\_Node" oder "Reset\_Communication" über den CAN-Bus zum Feldbusmodul wirksam. Außerdem kann eine Aktualisierung auch durch Beschreiben des AIF-Steuerbytes mit dem Wert 1 erfolgen. Bei Antriebsregler 82XX und 93XX wird die Änderung sofort gültig. Ein Wert von 0 deaktiviert das zyklische Senden des PDO.

**Sync-Tx-Zykluszeit (C1856/5 bzw. C2356/5)**

Mit "Sync-Tx-Zykluszeit" wird die Intervallzeit (Zeitbasis: ms) bezeichnet, mit dem ein SYNC-Telegramm auf den CAN-Bus gesendet wird.

**Hinweis!**

Eine Änderung der Sync-Tx-Zykluszeit wird sofort wirksam. Ein Wert von 0 in L-C1856/5 bzw. L-C2356/5 deaktiviert das zyklische Senden des Sync-Telegramms.

**Beziehung zu CANopen**

Der CANopen-Index 1006<sub>h</sub> "Communication Cycle Period" spiegelt den Inhalt der Codestelle L-C1856/5 bzw. L-C2356/5 (Zeitbasis: ms) wieder.

Da die Datenverarbeitungsgeschwindigkeit der Baugruppe 2175 bei 1000µs liegt, wird eine Eingabe über CANopen-Index 1006<sub>h</sub> auf ein ganzzahliges Vielfaches von 1000µs gerundet und unter L-C1856/5 oder L-C2356/5 (abhängig vom Antrieb) gespeichert. Wird der CANopen-Index 1006<sub>h</sub> gelesen, so wird der Inhalt dieser Codestelle in [µs] als Antwort zurückgesendet.

Außerdem wird durch Beschreiben der Codestelle L-C1856/5 oder L-C2356/5 automatisch das Bit 30 des CANopen-Index 1005<sub>h</sub> (COB-ID Sync message) gesetzt.

L-C1857/L-C2357:  
Überwachungszeit

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1857	/1 CAN-IN1 /2 CAN-IN2	58BE <sub>h</sub> = 22718 <sub>d</sub>	3000 ms	0 35	[1 ms] 655
L-C2357	/3 CAN-IN3 /4 BUS-OFF-Überwa- chungszeit	56CA <sub>h</sub> = 22218 <sub>d</sub>			



#### Hinweis!

Ein Wert von 0 deaktiviert die Überwachung.

Eine Änderung der Überwachungszeit wird bei den Antriebsreglern 93XX und 82XX sofort wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC wird die Änderung erst wirksam durch erneutes Netzschalten des Feldbusmoduls oder durch Senden eines der Netzwerkmanagement-Befehle "Reset\_Node" oder "Reset\_Communication" über den CAN-Bus zum Feldbusmodul wirksam. Außerdem kann eine Aktualisierung auch durch Beschreiben des AIF-Steuerbytes mit dem Wert 1 erfolgen.

Die Überwachungszeit beginnt mit dem Eintreffen des ersten Telegramms.

Mit Überwachungszeit wird die Zeitspanne bezeichnet, in der neue Prozesseingangsdaten mit den CAN-IN1..3-Identifiern eintreffen müssen. Falls die eingetragene Zeit überschritten wird, kann mit L-C1882 eine entsprechende Reaktionen eingestellt werden.

#### BUS-OFF (C1857/4 bzw. C2357/4)

Auch wenn der Teilnehmer in den Zustand BUS-OFF wechselt, kann eine Zeit eingestellt werden (Zeitbasis: ms), in der eine Reaktion erfolgen kann. Überwachungsreaktion: siehe Codestelle L-C1882 bzw. L-C2382.

L-C1859/L-C2359:  
Anzeige DIP-Schalter-Stellung

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1859	-	58BC <sub>h</sub> = 22716 <sub>d</sub>	-	0 23	[1]10 U16
L-C2359	-	56C8 <sub>h</sub> = 22216 <sub>d</sub>		U16	

Angegeben wird die DIP-Schalterstellung bei Initialisierung der Baugruppe.

Folgende Tabelle zeigt die Wertigkeit:

Schalter	---	---	---	---	---	---	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8	S9	S10
Wertigkeit							512	256	128	64	32	16	8	4	2	1
Bit	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0

Beispiel zur DIP-Schalterstellung:

- S10 = ON (CANopen-Kommunikationsprofil)
- S4, S5 = ON (Adresse 6)
- S7, 8, 9 = OFF (Baudrate 500kBit/s)

Aus der obigen Tabelle errechnet sich die Summe der entsprechenden Wertigkeiten zu: 61<sub>h</sub> ( 97<sub>d</sub>), der beim Lesen der Codestelle L-C1859 bzw. L-C2359 angezeigt wird.

**L-C1860:**  
Anzeige der aktuellen  
DIP-Schalterstellung

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1860	-	58BB <sub>h</sub> = 22715 <sub>d</sub>	-	0 23	[1]10 U16

Durch die Anzeige der aktuellen DIP-Schalterstellung kann festgestellt werden, ob sich die Schalterstellung für Adresse, Baudrate und die Einstellung des Kommunikationsprofils seit der letzten Initialisierung geändert hat. Wertigkeit siehe L-C1859.

**L-C1867/L-C2367:**  
Sync Rx Identifier

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1867	-	58B4 <sub>h</sub> = 22708 <sub>d</sub>	128	0 47	[1]20 FIX32
L-C2367	-	56C0 <sub>h</sub> = 22208 <sub>d</sub>		FIX32	

Die Codestelle beinhaltet den Identifier, mit dem das Sync-Telegramm empfangen wird.

Durch den Empfang des Sync-Telegramms kann die Baugruppe zum Beispiel ihre Prozessdatenobjekte auf den CAN-Bus senden. Siehe hierzu auch L-C1875 / L-C2375.



### Hinweis!

Eine Änderung des Identifiers wird bei den Antriebsreglern 93XX und 82XX sofort wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC wird die Änderung erst wirksam durch erneutes Netzschalten des Feldbusmoduls oder durch Senden eines der Netzwerkmanagement-Befehle "Reset\_Node" oder "Reset\_Communication" über den CAN-Bus zum Feldbusmodul wirksam. Außerdem kann eine Aktualisierung auch durch Beschreiben des AIF-Steuerbytes mit dem Wert 1 erfolgen.

### Beziehung zu CANopen

Der CANopen-Index 1005<sub>h</sub> "COB-ID SYNC message" hat direkten Einfluß auf diese Codestelle. Der Identifier eines in den Index 1005<sub>h</sub> neu geschriebenen Wertes wird auch in die Codestelle L-C1867/L-C2367 übernommen.

Beim Lesen des CANopen-Index 1005<sub>hex</sub> (COB-ID Sync message) wird der unter L-C1868/L-C2368 gespeicherte Wert angezeigt.



L-C1868/L-C2368:  
Sync Tx Identifier

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1868	-	58B3 <sub>h</sub> = 22707 <sub>d</sub>	128	0 47	[1]20 FIX32
L-C2368	-	56BF <sub>h</sub> = 22207 <sub>d</sub>			FIX32

Die Codestelle beinhaltet den Identifier, mit dem das Sync-Telegramm gesendet wird.

Mit dem unter L-C1868/L-C2368 eingestellten Identifier wird der Sync auf den CAN-Bus gesendet (siehe hierzu auch L-C1856 bzw. L-C2356, Subcode 5).



#### Hinweis!

Eine Änderung des Identifiers wird bei den Antriebsreglern 93XX und 82XX sofort wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC wird die Änderung erst wirksam durch erneutes Netzschalten des Feldbusmoduls oder durch Senden eines der Netzwerkmanagement-Befehle "Reset\_Node" oder "Reset\_Communication" über den CAN-Bus zum Feldbusmodul wirksam. Außerdem kann eine Aktualisierung auch durch Beschreiben des AIF-Steuerbytes mit dem Wert 1 erfolgen.

#### Beziehung zu CANopen

Der CANopen-Index 1005<sub>h</sub> "COB-ID SYNC message" hat direkten Einfluß auf diese Codestelle. Der Identifier innerhalb eines in den Index 1005<sub>h</sub> neu geschriebenen Wertes wird auch in die Codestelle L-C1868/L-C2368 übernommen. Beim Lesen des Index 1005<sub>h</sub> wird der hier gespeicherte Wert angezeigt.

## CANopen-Objekte und Lenze-Codestellen

## Beschreibung der kommunikationsrelevanten Lenze-Codestellen

L-C1873/L-C2373:  
Sync-Rate CAN-IN1 ... CAN-IN3

Die Eingangsprozessdaten (CAN-INx) werden erst nach Eintreffen einer gewählten Anzahl von empfangenen SYNC-Telegrammen zum Antriebsregler weitergegeben.

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1873	/1 CAN-IN1	58AE <sub>h</sub> =	1	0	[1]24
	/2* CAN-IN2	22702 <sub>d</sub>		0	
L-C2373	/3* CAN-IN3	56BA <sub>h</sub> =	1	1	[1]24
		22202 <sub>d</sub>		0	

\*) nicht wirksam bei Verwendung eines Antriebsreglers 82XX, 8200 vector oder 93XX

Beispiel:

Auswahl n = 23. Übernahme von Eingangs-PDO (nach CAN-IN1... CAN-IN3) in den Antriebsregler nach Eintreffen des 23. Sync-Telegramms.

Für jedes Eingangs-PDO kann die Sync-Rate individuell eingestellt werden.



### Hinweis!

Es werden nur die Sync-Telegramme gezählt, die mit dem unter L-C1867 / L-C2367 eingestelltem Identifier von der Baugruppe 2175 empfangen wurden.

Eine Änderung der Sync-Rate wird bei den Antriebsreglern 82XX und 93XX sofort wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC wird die Änderung erst wirksam durch erneutes Netzschalten des Feldbusmoduls oder durch Senden eines der Netzwerkmanagement-Befehle "Reset\_Node" oder "Reset\_Communication" über den CAN-Bus zum Feldbusmodul wirksam. Außerdem kann eine Aktualisierung auch durch Beschreiben des AIF-Steuerbytes mit dem Wert 1 erfolgen.

### Beziehung zu CANopen

Die CANopen Indizes 1400<sub>h</sub>, 1401<sub>h</sub> und 1402<sub>h</sub> (Receive PDO Communication Parameter), jeweils Subindex 2 (transmission type), werden direkt auf die Subcodes der Codestelle L-C1873 / L-C2373 abgebildet.

Index 14XX <sub>h</sub> , Subindex 2 = 1-240	=	Codestelle L-C1873, Subcode X = 1-240
Index 14XX <sub>h</sub> , Subindex 2 = 254		Codestelle L-C1873, Subcode 0

Ausnahme ist hier der Wert 0, der nicht direkt auf die CANopen-Indizes 1400<sub>hex</sub>, 1401<sub>hex</sub> und 1402<sub>hex</sub> abgebildet wird. Ein Wert von 0 wird unter CANopen-Index 14XX<sub>hex</sub>, Subindex 2, mit dem Wert = 254 abgebildet (herstellerspezifisch). Andererseits wird bei einem Eintrag von 254 in Subindex 2 der entsprechende Subcode von L-C1873 mit dem Wert 0 beschrieben.

L-C1874/L-C2374:  
Sync-Rate CAN-OUT1 ...  
CAN-OUT3

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1874	/1 = CAN-OUT1 /2* = CAN-OUT2	58AD <sub>h</sub> = 22701 <sub>d</sub>	1	1 0	[1]24 FIX32
L-C2374	/3* = CAN-OUT3	56B9 <sub>h</sub> = 22201 <sub>d</sub>			FIX32

\*) nicht wirksam bei Verwendung eines Antriebsreglers 82XX, 8200 vector oder 93XX

Die Ausgangsprozessdaten (CAN-OUT<sub>x</sub>) werden erst nach Eintreffen einer gewählten Anzahl von empfangenen SYNC-Telegrammen gesendet.

Für jedes Prozessausgangsdatenobjekt kann die Sync-Rate individuell eingestellt werden.



#### Hinweis!

Es werden nur die Sync-Telegramme gezählt, die mit dem unter L-C1867 / L-C2367 eingestelltem Identifier von der Baugruppe 2175 empfangen wurden.

Eine Änderung der Sync-Rate wird bei den Antriebsreglern 82XX und 93XX sofort wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC wird die Änderung erst wirksam durch erneutes Netzschalten des Feldbusmoduls oder durch Senden eines der Netzwerkmanagement-Befehle "Reset\_Node" oder "Reset\_Communication" über den CAN-Bus zum Feldbusmodul wirksam. Außerdem kann eine Aktualisierung auch durch Beschreiben des AIF-Steuerbytes mit dem Wert 1 erfolgen.

#### Beziehung zu CANopen

Die CANopen-Indizes "Transmit PDO Communication Parameter" 1800<sub>h</sub>, 1801<sub>h</sub> und 1802<sub>h</sub> (mit Subindex 2, "transmission type") werden direkt auf die Subcodes der Codestelle L-C1874 bzw. L-C2374 abgebildet.

Index 18XX <sub>h</sub> , Subindex 2 = 1-240	=	Codestelle L-C1874 bzw. L-C2374, Subcode X = 1-240 Codestelle L-C1875, Subcode X = 0
Index 18XX <sub>h</sub> , Subindex 2 = 252	=	Codestelle L-C1875, Subcode X = 1
Index 18XX <sub>h</sub> , Subindex 2 = 254	=	Codestelle L-C1875, Subcode X = 2

Wird zum Beispiel der Index 1802<sub>h</sub> gelesen, so kommt als Antwort der Wert in Codestelle L-C1874 / L-C2374, Subcode 3 zurück. Wird der Index 1801<sub>h</sub> mit einem neuen Wert beschrieben, so wird auch die Codestelle L-C1874, Subcode 2, mit diesem Wert beschrieben.

L-C1875/L-C2375:  
Tx-Modus CAN-OUT1 ...  
CAN-OUT3

Diese Codestelle enthält eine Auswahl, die angibt, bei welchem Ereignis die Ausgangs-PDO's CAN-OUT1 .. CAN-OUT3 gesendet werden sollen. Für jedes Ausgangs-PDO kann individuell durch Trennung in Subcodes eine Auswahl getroffen werden.

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1875	/1 CAN-OUT1 /2* CAN-OUT2 /3* CAN-OUT3	58AC <sub>h</sub> = 22700 <sub>d</sub>	/1: 0 /2: 1 /3: 1	0 [1] 3	FIX32
L-C2375		56B8 <sub>h</sub> = 22200 <sub>d</sub>	/1: 0 /2: 0 /3: 0		FIX32

\*) nicht wirksam bei Verwendung eines Antriebsreglers 82XX, 8200 vector oder 93XX

- Wert = 0
  - Die Ausgangs-PDO's werden bei einem empfangenen Sync-Telegramm gesendet.
  - Es werden nur die Sync-Telegramme gezählt, die mit dem unter L-C1867 / L-C2367 eingestellten Identifier empfangen wurden. Außerdem kann unter L-C1874 / L-C2374 eingestellt werden, daß erst nach dem n-ten Sync-Telegramm (einstellbar mit n = 1..240) die Ausgangs-PDO's gesendet werden sollen.
- Wert = 1
  - Es werden keine Ausgangs-PDO's gesendet.
  - Mit dieser Auswahl wird das Versenden von CAN-OUT1..CAN-OUT3 deaktiviert.  
Dies ist sinnvoll bei Antrieben 82XX, 8200 vector und 9300, die höchstens 4 Worte an Steuer- und Statusinformationen über das AIF austauschen können. Hierzu reicht die Verwendung eines Eingangs- und Ausgangs-PDO aus, da jedes PDO 4 Worte an Informationen enthält (Werkseinstellung).  
Eine unnötige Belastung des CAN kann in diesem Fall vermieden werden.
- Wert = 2
  - Das Ausgangs-PDO wird entweder ereignisgesteuert oder zyklisch gesendet wenn dieser Wert in einem der drei vorhandenen Subcodes eingetragen wird.
  - Das Ausgangs-PDO wird zyklisch gesendet, wenn für das selbe CAN-OUT1..3 unter der Codestelle L-C1856 oder (antriebsabhängig) L-C2356 eine Zykluszeit angegeben wird. Wenn Zykluszeit Null, so wird bei einem Ereignis, d.h. einem Bitwechsel innerhalb des CAN-OUT Objektes, dieses gesendet.
- Wert = 3
  - Das Ausgangs-PDO wird ereignisgesteuert und zyklisch gesendet. Das bedeutet, daß das Objekt mit der unter L-C1856 bzw. L-C2356 eingetragenen Zykluszeit gesendet wird.
  - Zusätzlich wird das Objekt gesendet, wenn sich ein oder mehrere Bits innerhalb des CAN-OUT-Objektes ändern.



#### Hinweis!

Eine Änderung des Tx-Modus wird bei den Antriebsreglern 82XX und 93XX für ein Prozeßdatenausgangsobjekt sofort wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC muß eine Aktualisierung durch Beschreiben des AIF-Steuerbytes mit dem Wert 1 erfolgen.

Wird ereignisgesteuert (auch bei zyklischer Überlagerung) gesendet, können durch Maskieren des Objektes mit den Codestellen L-C1876 bis L-C1878 oder bei der Servo PLC 9300 / Drive PLC L-C2376 bis L-C2378 bestimmte Bits ausgeblendet werden, wodurch das CAN-OUT Objekt bei einem Bitwechsel **nicht** gesendet wird.

Ein Wert = 0 unter Codestelle L-C1875/L-C2375, Subcodes 1..3, wird unter CANopen Index 1800<sub>hex</sub>, 1801<sub>hex</sub> oder 1802<sub>hex</sub>, jeweils Subindex 2, der Wert von Codestelle L-C1874/L-C2374, Subcode 1, 2 oder 3 wiedergespiegelt.

Ein Wert = 1 unter Codestelle L-C1875/L-C2375 wird unter CANopen Index 1800<sub>hex</sub>, 1801<sub>hex</sub> oder 1802<sub>hex</sub> mit dem Wert = 252 angezeigt.

Ein Wert = 2 oder 3 unter Codestelle L-C1875/L-C2375 wird unter CANopen Index 1800<sub>hex</sub>, 1801<sub>hex</sub> oder 1802<sub>hex</sub> mit dem Wert = 254 angezeigt.

Beim Beschreiben von CANopen Index 1800<sub>hex</sub>, 1801<sub>hex</sub> oder 1802<sub>hex</sub> besteht diese Beziehung in gleicher Weise, siehe unten aufgeführte Tabelle bzw. unter Beschreibung der CANopen Indizes 18XX<sub>hex</sub>.

Codestelle L-C1875 / L-C2375, Subcode 1, 2 oder 3	CANopen-Index 1800hex, 1801hex oder 1802hex, Subindex 2
0	Codestelle L-C1874 / L-C2374, Subcode 1, 2 oder 3 (Wert = 1 .... 240)
1	252
2 oder 3	254

L-C1876/L-C2376:  
Masken CAN-OUT1

Durch die Maske können ein oder mehrere Bits des Ausgangs-PDO CAN-OUT1 ausgeblendet werden.

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1876	/1 CAN-OUT1.W1 /2 CAN-OUT1.W2	58AB <sub>h</sub> = 22699 <sub>d</sub>	65535	0 535	FIX32
L-C2376	/3 CAN-OUT1.W3 /4 CAN-OUT1.W4	56B7 <sub>h</sub> = 22199 <sub>d</sub>			FIX32

Das ereignisgesteuerte Senden des CAN-OUT-Objektes kann zum Beispiel von nur einem Bit abhängig gemacht werden kann. Siehe auch Codestelle L-C1875 / L-C2375.

Beispiel:

Die Maske im Wort 3 des Prozeßdatenobjektes CAN-OUT 1 wird durch die Codestelle L-C1876/3 mit dem Wert 20<sub>hex</sub> eingestellt (siehe "MASKE"). Beachten Sie bitte das grau hinterlegte Feld.

1. Zyklus

Ergebnis nach 1. Zyklus: Das PDO wird gesendet

	CAN-OUT 1.W3															
MASKE	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0
Daten	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1	1	0	0	0	1	0
Ergebnis	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0

2. Zyklus

Nach dem 2. Zyklus sind in CAN-OUT 1 neue Daten geschrieben worden.

Ergebnis nach 2. Zyklus: Das PDO wird durch den Wechsel des Bit nicht gesendet.

	CAN-OUT 1.W3															
MASKE	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	0
Daten	1	1	1	1	1	1	1	1	0	1	0	0	0	0	1	0
Ergebnis	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0



### Hinweis!

Eine Änderung der Maske wird bei den Antriebsreglern 82XX und 93XX sofort wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC wird die Änderung erst wirksam durch erneutes Netzschalten des Feldbusmoduls oder durch Senden eines der Netzwerkmanagement-Befehle "Reset\_Node" oder "Reset\_Communication" über den CAN-Bus zum Feldbusmodul wirksam. Außerdem kann eine Aktualisierung auch durch Beschreiben des AIF-Steuerbytes mit dem Wert 1 erfolgen.

## CANopen-Objekte und Lenze-Codestellen

### Beschreibung der kommunikationsrelevanten Lenze-Codestellen

L-C1877/L-C2377:  
Masken CAN-OUT2

Durch die Maske können ein oder mehrere Bits des Ausgangs-PDO CAN-OUT2 ausgeblendet werden.

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1877	/1 CAN-OUT2.W1 /2 CAN-OUT2.W2	58AA <sub>h</sub> = 22698 <sub>d</sub>	65535	0 535	[1]65 FIX32
L-C2377	/3 CAN-OUT2.W3 /4 CAN-OUT2.W4	56B6 <sub>h</sub> = 22198 <sub>d</sub>			

Siehe L-C1876 / L-C2376.

L-C1878/L-C2378:  
Masken CAN-OUT3

Durch die Maske können ein oder mehrere Bits des Ausgangs-PDO CAN-OUT3 ausgeblendet werden.

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1878	/1 CAN-OUT3.W1 /2 CAN-OUT3.W2	58A9 <sub>h</sub> = 22697 <sub>d</sub>	65535	0 535	[1]65 FIX32
L-C2378	/3 CAN-OUT3.W3 /4 CAN-OUT3.W4	56B5 <sub>h</sub> = 22197 <sub>d</sub>			

Siehe L-C1876 / L-C2376.

L-C1882/L-C2382:  
Überwachungsreaktion

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C1882	/1 Reaktion CAN-IN1 /2 Reaktion CAN-IN2 /3 Reaktion CAN-IN3	58A5 <sub>h</sub> = 22693 <sub>d</sub>	0	0 [1] 2	FIX32
L-C2382	/4 Reaktion BUS-OFF /5 Reaktion Life Guarding Event	56B1 <sub>h</sub> = 22193 <sub>d</sub>		0: keine Reaktion 1: Reglersperre 2: Quickstop	FIX32

Einstellen der Reaktion, wenn die Überwachungszeiten (siehe L-C1857/L-C2357) überschritten wurden.

**Hinweis!**

Eine Änderung der Überwachungsreaktion wird bei den Antriebsreglern 82XX und 93XX sofort wirksam.

Bei Servo PLC 9300 / Drive PLC wird die Änderung erst wirksam durch erneutes Netzschalten des Feldbusmoduls oder durch Senden eines der Netzwerkmanagement-Befehle "Reset\_Node" oder "Reset\_Communication" über den CAN-Bus zum Feldbusmodul wirksam. Außerdem kann eine Aktualisierung auch durch Beschreiben des AIF-Steuerbytes mit dem Wert 1 erfolgen.

**Beziehung zu CANopen****Beziehung zu CANopen**

Unter den CANopen-Indizes 100C<sub>h</sub> "guard time" und 100D<sub>h</sub> "life time factor" kann eine Zeit für das Node Guarding Protocol eingestellt werden. Das Node Guarding Protocol ist für die Überwachung der Verbindung von Master und Slave (hier 2175IB) entwickelt worden. Unter dem CANopen Index 100C<sub>h</sub> "guard time" kann eine Zeit in Millisekunden eingetragen werden. Unter dem Index 100D<sub>h</sub> "life time factor" wird ein Faktor gespeichert. Beide Indizes miteinander multipliziert, ergibt eine Überwachungszeit, in der der Master dem Slave/2175IB ein bestimmtes Telegramm senden muß. Ist einer der beiden Indizes auf Null gesetzt, ist auch die Überwachungszeit Null, und somit deaktiviert. Der Slave wiederum sendet dem Master ein Telegramm mit seinem aktuellen NMT Zustand. Diese Zustände können Pre-Operational, Operational oder Stopped sein.

Wird die Überwachungszeit überschritten, reagiert der Slave mit dem Life Guarding Event und der Master mit dem Node Guarding Event.

Der Ablauf des Node Guarding Protocol muß im Master programmiert und angestoßen werden. Die Baugruppe 2175IB unterstützt das Node Guarding Protocol, es kann lediglich eine Reaktion an dieser Codestelle eingetragen werden.



## CANopen-Objekte und Lenze-Codestellen

### Beschreibung der kommunikationsrelevanten Lenze-Codestellen

L-C2120:  
AIF-Steuerbyte

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C2120	-	22455 <sub>d</sub> = 57B7 <sub>h</sub>	0	0 = kein Befehl 1 = Update Codestellen L-23XX und CAN-Neuinitialisierung = Reset Node 2 = Update Codestellen L-C23XX 10 = L-C2356/1...4 neu einlesen 11 = L-C2357 neu einlesen 12 = L-C2375 neu einlesen 13 = L-C2376 ... L-C2378 neu einlesen 14 = L-C2382 neu einlesen	FIX32

Mit dem AIF-Steuerbyte werden die in der Servo PLC 9300 / Drive PLC gespeicherten Codestellen L-C23XX in das Feldbusmodul 2175 eingelesen. Durch Schreiben eines in der Tabelle angegebenen Wertes in das AIF-Steuerbyte kann dieser Vorgang per Befehl initiiert werden.

Durch Schreiben des Wertes = 2 auf das AIF Steuerbyte werden alle Codestellen L-C23XX neu eingelesen. Bei einigen Codestellen ist es aber zwingend erforderlich, eine CAN Neuinitialisierung durchzuführen, damit neue Werte bzw. die daraus abgeleitenden Funktionen wirksam werden. Hier eine Auflistung:

Codestelle	Wert L-C2120	Funktion
L-C2350	1	Aktivierung der neuen Identifier für SDO, PDO oder Emergency, wenn diese von der Knotenadresse abhängig sind
L-C2351	1	Aktivierung neue Baudrate
L-C2352	1	Aktivierung der geänderten Funktion(Master/Slave)
L-C2353	1	Aktivierung der neuen Adressierung
L-C2354	1	Aktivierung der neuen Adressierung (selektiv)
L-C2355	1	Darstellung der neuen Identifier
L-C2356, Subcode 1..4	1, 2 oder 10	Aktivierung der neuen Zeiten (Boot-Up, Zyklus AIF-XCAN1..3)
L-C2356, Subcode 5	1 oder 2	Aktivierung Sync Zykluszeit
L-C2357, Subcode 1..4	1, 2 oder 11	Aktivierung Überwachungszeiten
L-C2359	1	Darstellung geänderte Schalterstellung
L-C2367	1	Aktivierung neuer Empfangsidentifier für Sync Telegramme
L-C2368	1	Aktivierung neuer Sendeidentifier für Sync Telegramme
L-C2373	1 oder 2	Aktivierung neue Syncrate Empfangs-PDO
L-C2374	1 oder 2	Aktivierung neue Syncrate Sende-PDO
L-C2375	1, 2 oder 12	Aktivierung neuer Modus Sende-PDO
L-C2376 bis L-C2378	1, 2 oder 13	Aktivierung neue Masken Sende-PDO
L-C2382	1, 2 oder 14	Aktivierung neue Fehlerreaktion PDO, Bus-Off und Life guarding event

**L-C2121:  
AIF-Statusbyte**

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Datentyp
			Lenze	Auswahl	
L-C2121	-	22454 <sub>d</sub> = 57B6 <sub>h</sub>	0	0	1 255 FIX32

Das AIF-Statusbyte stellt Informationen aus dem Feldbusmodul 2175 der Servo PLC 9300 und Drivec PLC zur Verfügung. Das Lesen der Statusbits ermöglicht den Zustand des Felbusmoduls 2175 von der Servo PLC 9300 und Drivec PLC überwachen zu lassen. Der Anwender kann davon abhängig entsprechende Gegenmaßnahmen einleiten.

AIF-Statusbyte	Beschreibung
Bit 0	CE11-Fehler, Überwachungszeit CAN-IN1 überschritten
Bit 1	CE12-Fehler, Überwachungszeit CAN-IN2 überschritten
Bit 2	CE13-Fehler, Überwachungszeit CAN-IN3 überschritten
Bit 3	CE14-Fehler, Baugruppe im Zustand BUS-OFF
Bit 4	Zustand Operational
Bit 5	Zustand Pre-Operational
Bit 6	Zustand Warning
Bit 7	intern belegt

### 7.7.3 Implementierte CANopen-Objekte

Lenze-Geräte können sowohl mit Lenze-Codestellen (siehe [7.9-1]) als auch mit den herstellerunabhängigen "CANopen-Objekten" parametrierbar werden. Für eine vollständig CANopen-konforme Kommunikation dürfen ausschließlich nur die CANopen-Objekte zur Parametrierung benutzt werden. Die in dieser Anleitung beschriebenen CANopen-Objekte sind im "CiA Draft Standard 301/Version 4.01" definiert.

Alle CANopen-Objekte lassen sich auf Lenze-Codestellen abbilden. Im Abschnitt "**Beziehung zu CANopen**" sind die Auswirkungen auf Lenze-Codestellen durch Ändern der CANopen-Objekte erläutert.



#### Hinweis!

Einige der verwendeten Begriffe entstammen dem in englischer Sprache verfassten CANopen-Protokoll. Die Übersetzung dieser Begriffe ist nur bedingt zulässig.

1000<sub>hex</sub>:  
Device Type

Der CANopen Index 1000<sub>hex</sub> gibt das Geräteprofil für dieses Gerät an. Außerdem können hier noch zusätzliche Informationen, die im Geräteprofil selber definiert sind, untergebracht werden. Wird nach keinem speziellen Geräteprofil gearbeitet, so ist der Inhalt 0000<sub>hex</sub> (2175IB).

Index [ <sub>hex</sub> ]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte
1000	0	Device type	U32	0 ... (2 <sup>32</sup> - 1)	ro

Bitbelegung in den Telegramm Daten

5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
<b>U32</b>			
Geräte-Profil-Nummer		Zusätzliche Informationen	
LSB		MSB	

1001<sub>hex</sub>:  
Error Register

Lesen des Fehlerregisters

Index [ <sub>hex</sub> ]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte
1001	0	Error register	U8	0 ... 255	ro

Bitbelegung im Datenbyte (U8) des Telegramms

Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
0	0	0	0	0	0	0	0: kein TRIP 1: Geräte-TRIP/ Fehler CANopen-Baugruppe Fehleranalyse: siehe L-C0161 in der Anleitung des betreffenden Antriebsreglers

**1003<sub>hex</sub>:**  
 Pre-defined Error Field

## Fehlerhistorie

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte
1003	0	Recording numbers of error	U8	0 ... 255	rw
	1	Standard error field	U32	0 .... (2 <sup>32</sup> - 1)	r0

Mit diesem Objekt ist erkennbar, daß ein Fehler in der Baugruppe und im Grundgerät aufgetreten ist:

- Sub-Index 0: Anzahl der gespeicherten Fehlermeldungen.
- Sub-Index 1: Anzeige der Fehlerliste.  
Die Fehlermeldungen (U32) bestehen aus einem 16 Bit Fehlercode und einem 16 Bit umfassenden herstellerspezifischen Informationsfeld.

**Hinweis!**

Der Wert im "Standard error field" unter Subindex 1 wird gelöscht, wenn Subindex "recording number of errors" mit dem Wert 0 beschrieben wird.

**1005<sub>hex</sub>:**  
 Identifier Sync Message

Mit diesem Objekt kann

- für die Baugruppe das Erzeugen von Sync-Telegrammen ermöglicht werden
- der Wert des Identifiers beschrieben werden.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte
1005	0	Identifier Sync Message	U32	0 .... (2 <sup>32</sup> - 1)	rw

**Erzeugen von Sync-Telegrammen**

Zur Erzeugung von Sync-Telegrammen ist das Bit 30 (siehe unten) auf den Wert 1 zu setzen.

Der zeitliche Abstand der Sync-Telegramme kann mit einem anderen Objekt (Index 1006<sub>hex</sub>) reagieren.

**Identifier beschreiben**

Für den Empfang von PDO's ist als Werkseinstellung (und gemäß CANopen-Spezifikation) im 11-Bit Identifier der Wert 80<sub>hex</sub> eingetragen. Dies bedeutet, daß alle Baugruppen werkseitig auf das gleichen Sync-Telegramm eingestellt sind.

Sollen Sync-Telegramme nur von bestimmten Baugruppen empfangen werden, so können deren Identifier mit einem Wert bis einschließlich 7FF<sub>hex</sub> eingetragen werden. Eine Änderung des Identifiers darf nur erfolgen, wenn das Feldbusmodul 2175 kein Sync sendet (Bit 30 = 0).

5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
<b>U32</b>			

0	10	11 - 28	29	30	31
11-Bit Identifier		0 0	0	0/1	X

Bit-Nr.	Wert	Erklärung
0 - 10	X	Identifier (siehe auch  7.6-3)
(11 - 28)*	0	*) Der Extended-Identifier (29 Bit) wird nicht unterstützt. Jedes Bit in diesem Bereich muß den Wert 0 haben.
29*	0	
30	0	Gerät erzeugt keine SYNC-Telegramme
	1	Gerät erzeugt SYNC-Telegramme
31	X	beliebig

**1006<sub>hex</sub>:**  
Communication Cycle Period

Zykluszeit von Sync-Telegrammen einstellen

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte
1006	0	Communication cycle period	U32	0 ... (2 <sup>32</sup> - 1)	rw

Bei dem werksseitig eingestellten Wert (Default) von t = 0 werden keine Sync-Telegramme erzeugt.

Die Vorgabe einer Zykluszeit ist mit dem Eintrag von 1000 oder dem ganzzahligen Vielfachen davon möglich. Die Einheit der eingetragenen Zeit ist [µs]. Der maximal einstellbare Wert des Feldbusmoduls 2175 beträgt 65535000 [µs].

**1008<sub>hex</sub>:**  
Manufacturer Device Name

Bekanntgabe der Antriebsregler- und Baugruppenbezeichnung

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Rechte
1008	0	Manufacturer device name	Visible String {9 Zeichen}	const

**100A<sub>hex</sub>:**  
Manufacturer Software Version

Bekanntgabe der Softwareversion von Antriebsregler und Baugruppe

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Rechte
100A	0	Manufacturer Software Version	Vis.-String {11 Zeichen}	const

**100C<sub>hex</sub>:**  
Guard Time

Überwachungszeit

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte
100C	0	Guard time	U16	0 ... 65535	rw

Die Überwachungszeit wird in [ms] angegeben.

Falls die Überwachung nicht unterstützt werden soll, ist der Default-Eintrag von 0 beizubehalten.

**100D<sub>hex</sub>:**  
Life Time Factor

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte
100D	0	Life time factor	U8	0 ... 255	rw

Falls die Überwachung nicht unterstützt werden soll, ist der Default-Eintrag von 0 beizubehalten.

1010<sub>hex</sub>:  
Store Parameters

Speichern von Parametern in das EEPROM.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte
1010	0	store parameters	U32	0 ... (2 <sup>32</sup> - 1)	ro/rw
	1 ... 3*				

Die Subindizes 1, 2 und 3 werden zur Zeit noch nicht unterstützt

**Parameter speichern**

Fehlermeldung bei

- fehlerhaftem Speichern (in den Byte 5 ...8): 0606 0000<sub>hex</sub>
- falscher Signatur: 0800 0020<sub>hex</sub>



**Hinweis!**

Zum Speichern von Baugruppen-Parametern muss die Signatur "save" in den Telegramm Daten enthalten sein.

Belegung der Telegramm Datenwörter zum Speichern von Parametern

Signature	MSB				LSB			
ISO 8859 (ASCII)	e		v		a		s	
hex	65		76		61		73	

Bit-Belegung für das Leserecht

U32										
0	1	2 - 31								
0/1	0/1	0	0	0	0	0	0	0	0	

Subindex	Rechte	Erklärung	
		Schreiben	Lesen
0	ro	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Beim Schreibversuch erscheint folgende Fehlermeldung: 0601 0002</li> </ul>	Unterstützter Subindex = 3
1	rw	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Diese Funktion wird zur Zeit noch nicht unterstützt</li> <li>• Beim Schreibversuch erscheint folgende Fehlermeldung: 0800 0020</li> </ul>	Speicherfunktionalität aller Parameter lesen
2			Speicherfunktionalität nur der Kommunikationsparameter der Objekte lesen
3			Speicherfunktionalität nur der herstellerspezifischen Parameter lesen (Speicherbereich: 6000 <sub>hex</sub> - 9FFF <sub>hex</sub> )
		Folgende Funktionalitäten sind abhängig vom Antriebsregler möglich und werden durch Lesen der Werte der Bitpositionen 0 und 1 dargestellt: Wert 0: Speichern nicht durchführen Wert 1: Speichern auf Befehl Wert 2: Automatisches Speichern Wert 3: Automatisches Speichern und Speichern auf Befehl	

1011<sub>hex</sub>:  
Restore Default Parameters

Laden der Werkseinstellungen.



#### Hinweis!

Bei dieser Funktion sind die zu verwendenden Subindizes abhängig vom Typ des Antriebsreglers.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte
1011	0 ... 7	restore default parameters	U32	0 ... (2 <sup>32</sup> - 1)	rw/ro

Neben Index und Subindex muss in den Telegramm Daten die Signatur "load" erhalten sein, damit das Laden von Parametern ausgeführt wird (siehe Tabelle).

Signature	MSB				LSB			
ISO 8859 (ASCII)	d	a	o	l				
hex	64	61	6F	6C				

Bit-Belegung für das Leserecht

U32								
0		1 - 31						
0: Laden nicht möglich	0	0	0	..	0	0	0	0
1: laden möglich								

Subindex	Rechte	Schreiben	Lesen
0	ro	<ul style="list-style-type: none"> <li>Beim Schreibversuch erscheint folgende Fehlermeldung: 0601 0002<sub>hex</sub></li> </ul>	Max. verfügbarer Subindex abhängig vom Typ des Antriebsreglers: 7: Frequenzumrichter 8200 vector/motec
1	rw	<ul style="list-style-type: none"> <li>Diese Funktion wird zur Zeit noch nicht unterstützt</li> <li>Beim Schreibversuch erscheint folgende Fehlermeldung: 0800 0020<sub>hex</sub></li> </ul>	Laden aller Parameter möglich
2			Laden nur der Kommunikationsparameter der Objekte möglich
3			Laden nur der herstellerspezifischen Parameter (Index 6000 <sub>hex</sub> - 9FFF <sub>hex</sub> )
4			Laden von Parametersatz 1 möglich
5			Laden von Parametersatz 2 möglich
6			Laden von Parametersatz 3 möglich
7			Laden von Parametersatz 4 möglich

1014<sub>hex</sub>:  
COB-ID Emergency Object

Beim Auftreten und beim Quittieren eines internen Fehlers des Busmoduls oder des Antriebsreglers (z.B. TRIP) wird eine Fehlermeldung über den CAN-Bus gesendet. Das Telegramm wird bei jedem Fehler einmalig abgesetzt.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte
1014	0	COB-ID Emergency Object	U32	0 ... (2 <sup>32</sup> - 1)	rw

Belegung des Datentelegramms

5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
<b>U32</b>			
0	10	11 - 28	29 30 31
11-Bit Identifier		0 0	0 0 0/1

Erklärung

Bit-Nr.	Wert	Erklärung
0 - 10	0/1	Identifier (siehe auch <a href="#">7.6-3</a> )
(11 - 28)*	0	*) Der Extended-Identifier (29 Bit) wird nicht unterstützt. Jedes Bit in diesem Bereich muß den Wert 0 haben.
29*	0	
30	0	reserviert
31	0/1	0: Emergency Object gültig 1: Emergency Object ungültig

Das über den CAN-Bus gesendete "Emergency"-Telegramm hat folgenden Aufbau:

1. Byte	2. Byte	3. Byte	4. Byte	5. Byte	6. Byte	7. Byte	8. Byte
Emergency Error Code LENZE: Error Code "10XX"	Error register Objekt 1001 <sub>hex</sub>	Feld für herstellerspezifische Fehlermeldung					



## CANopen-Objekte und Lenze-Codestellen

### Implementierte CANopen-Objekte

1015<sub>hex</sub>:  
Inhibit Time Emergency

Mit diesem Objekt wird die Zeit zwischen dem Auftreten eines internen Baugruppenfehlers bis zum Absetzen der Fehlermeldung auf den Bus ("COB-ID Emergency Object", Code: 1014<sub>hex</sub>) vorgegeben.

Es werden als einzutragende Werte nur ganzzahlige Vielfache von 10 weiterverarbeitet. Der eingetragene Wert multipliziert mit 100 ergibt die Zeitspanne in [µs].

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte
1015	0	Inhibit Time Emergency	U16	0 ... 65535	rw

1018<sub>hex</sub>:  
Identity Object

Eintrag der Vendor-ID

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Rechte
1018	0 ... 4	Identity Object	Identity	ro

Die von der "Organisation CAN in Automation e. V." für Lenze vergebene Identifikationsnummer ist über dieses Objekt auslesbar:

Subindex	Bedeutung
0	Höchster Subindex
1	Vendor ID
2	Produktcode
3	Versionsnummer
4	Seriennummer

1200<sub>hex</sub> / 1201<sub>hex</sub>:  
Server SDO Parameters

Es stehen zwei Objekte (CAN-Parameterdatenkanal 1 = 1200<sub>hex</sub> und CAN-Parameterdatenkanal 2 = 1201<sub>hex</sub>) zur Parametrierung der Server SDO's zur Verfügung.

Mit Index 1201 kann der Identifier in Empfangs- und Senderichtung beschrieben werden, während Index 1200 dazu nur Leserechte besitzt. Der Server SDO Parameter ist nur gültig, wenn in beiden Übertragungsrichtungen (Subindex 1 und 2) das Bit 31 den Wert 0 enthält.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Rechte	Erklärung Subindex	
1200	0	Server SDO Parameter	SD 0	U 8	ro	0: Max. unterstützter Subindex = 2 1: Spezifizierung des Empfangs-Identifiers 2: Spezifizierung des Sende-Identifiers
	1	Identifier Client → Server (rx)	Pa-ram	U 32	ro	
	2	Identifier Server → Client (tx)		U 32	ro	
1201	0	Server SDO Parameter		U 8	ro	
	1	Identifier Client → Server (rx)		U 32	rw	
	2	Identifier Server → Client (tx)		U 32	rw	

#### Belegung des Datentelegramms

5. Byte		6. Byte		7. Byte		8. Byte							
<b>U32</b>													
0		10		11 - 28				29	30	31			
11-Bit Identifier		0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0/1

#### Erklärung

Bit-Nr.	Wert	Erklärung
0 - 10	0/1	Identifier (siehe auch □ 7.6-3)
(11 - 28)*	0	*) Der Extended-Identifier (29 Bit) wird nicht unterstützt. Jedes Bit in diesem Bereich muß den Wert 0 haben.
29*	0	
30	0	reserviert
31	0/1	0: SDO gültig 1: SDO ungültig

#### Beispiel:

Es soll der CAN-Parameterdatenkanal 2 des Antriebs mit der Geräteadresse 4 abgeschaltet werden.

Dieser Befehl muß über den Parameterdatenkanal 1 (SDO1) vom Master an den Antrieb gesendet werden. Aus der Tabelle (□ 7.6-3) ist der Basisidentifier des SDO1 mit 1536<sub>dez</sub> zu entnehmen.

(resultierender) Identifier = Basisidentifier + Geräteadresse = 1540<sub>dez</sub> = 0604<sub>hex</sub>

Um den Parameterdatenkanal abzuschalten (= ungültig), muß das Bit 31 auf "1" gesetzt werden. Daraus ergibt sich der Wert zu 80 00 00 00<sub>hex</sub> + 604<sub>hex</sub> = 80 00 06 04<sub>hex</sub> (siehe oben).

Byte:	1	2	3	4	5	6	7	8
<b>Benennung:</b>	Kommando	Index (Low Byte)	Index (High Byte)	Subindex	U 32			
<b>Schreibauftrag:</b>	23 (Write request)	01	12	01 Client → Server (rx)	04 <sub>hex</sub>	06 <sub>hex</sub>	0000 0000	80 <sub>hex</sub>



1401<sub>hex</sub>:  
Receive PDO2\* Communication  
Parameter



### Hinweis!

\*) Das Objekt steht für die Antriebsregler 82XX, 8200 vector/motec und 93XX nicht zur Verfügung.

Empfang von Kommunikationsparametern des PDO 2

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte	Erklärung
1401	0	Number of entries	PDO Com m.	U 8	ro	Max. unterstützter Subindex = 2
	1	COB-ID used by PDO		U 32	rw	Einstellen des Identifiers für dieses PDO (300 <sub>hex</sub> + Node-ID)  7.6-3
	2	Transmission type		U 8	rw	Einstellen des Übertragungstyps (siehe Tabelle)

Die weitere Beschreibung zu diesem Objekt ist identisch zur Beschreibung für 1400<sub>hex</sub>.

1402<sub>hex</sub>:  
Receive PDO3\* Communication  
Parameter

Empfang von Kommunikationsparametern des PDO 3



### Hinweis!

\*) Das Objekt steht für die Antriebsregler 82XX, 8200 vector/motec und 93XX nicht zur Verfügung.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte	Erklärung
1402	0	Number of entries	PDO Com m.	U 8	ro	Max. unterstützter Subindex = 2
	1	COB-ID used by PDO		U 32	rw	Einstellen des Identifiers für dieses PDO (400 <sub>hex</sub> + Node-ID)  7.6-3
	2	Transmission type		U 8	rw	Einstellen des Übertragungstyps (siehe Tabelle)

Die weitere Beschreibung zu diesem Objekt ist identisch zur Beschreibung für 1400<sub>hex</sub>.

1600<sub>hex</sub>:  
Receive PDO1 Mapping  
Parameter

Mit diesem Objekt können Parameterdaten als PDO1 empfangen werden.



### Hinweis!

Zur Zeit steht die Funktionalität des Objektes noch nicht zur Verfügung. Beim Versuch dieses Objekt zu lesen, werden in Abhängigkeit des Subindizes folgende Werte zurückgesandt:

Subind. 0 : Wert 4<sub>hex</sub>

Subind. 1 - 4: Wert 10<sub>hex</sub>

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte	Erklärung
1600	0	Number of mapped objects in PDO's	PDO Mapping	U 8	ro	Subindex 0: Max. unterstützter Subindex = 4
	1	PDO mapping 1		U 32		
	2	PDO mapping 2		U 32		Bei Leseanfragen zu diesem Objekt wird der Wert 10 <sub>hex</sub> zurückgesandt.
	3	PDO mapping 3		U 32		
	4	PDO mapping 4		U 32		

1601<sub>hex</sub>:  
Receive PDO2\* Mapping  
Parameter

Mit diesem Objekt können Parameterdaten als PDO2 empfangen werden.



### Hinweis!

Zur Zeit steht die Funktionalität des Objektes noch nicht zur Verfügung. Beim Versuch dieses Objekt zu lesen, werden in Abhängigkeit des Subindizes folgende Werte zurückgesandt:

Subind. 0 : Wert 4<sub>hex</sub>

Subind. 1 - 4: Wert 10<sub>hex</sub>

\*) Das Objekt steht für die Antriebsregler 82XX, 8200 vector/motec und 93XX nicht zur Verfügung.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Wertebereich	Rechte	Erklärung
1601	0	Number of mapped objects in PDO's	PDO Mapping	U 8	ro	Subindex 0: Max. unterstützter Subindex = 4
	1	PDO mapping 1		U 32		
	2	PDO mapping 2		U 32		Bei Leseanfragen zu diesem Objekt wird der Wert 10 <sub>hex</sub> zurückgesandt.
	3	PDO mapping 3		U 32		
	4	PDO mapping 4		U 32		

1602<sub>hex</sub>:  
Receive PDO3\* Mapping  
Parameter

Mit diesem Objekt können Parameterdaten als PDO3 empfangen werden.



### Hinweis!

Zur Zeit steht die Funktionalität des Objektes noch nicht zur Verfügung. Beim Versuch dieses Objekt zu lesen, werden in Abhängigkeit des Subindexes folgende Werte zurückgesandt:

Subind. 0 : Wert 4<sub>hex</sub>

Subind. 1 - 4: Wert 10<sub>hex</sub>

\*) Das Objekt steht für die Antriebsregler 82XX, 8200 vector/motec und 93XX nicht zur Verfügung.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp		Rec hte	Erklärung
1602	0	Number of mapped objects in PDO's	PDO Mapping	U 8	ro	Subindex 0: Max. unterstützter Subindex = 4
	1	PDO mapping 1		U 32		Bei Leseanfragen zu diesem Objekt wird der Wert 10 <sub>hex</sub> zurückgesandt.
	2	PDO mapping 2		U 32		
	3	PDO mapping 3		U 32		
	4	PDO mapping 4		U 32		

1800<sub>hex</sub>:  
Transmit PDO1 Communication  
Parameter

#### Senden von Prozeßdaten

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Rechte	Erklärung	
1800	0	Anzahl der unterstützten Subindizes	PDO Comm.	U 8	ro	Max. unterstützter Subindex = 2
	1	Identifizier der PDO		U 32	rw	Einstellen des Identifiers für dieses PDO (180 <sub>hex</sub> + Node-ID)
	2	Transmission type		U 8	rw	Einstellen des Übertragungstyps (siehe Tabelle)

#### Erklärung Subindex 1:

Bit-Nr.	Wert	Bedeutung
0 - 10 (LSB)	X	enthält den Identifier (Basis- + Geräteadresse)
(11 - 28)*	0	*) Der Extended-Identifier (29 Bit) wird nicht unterstützt. Jedes einzelne Bit muß den Zustand 0 einnehmen!
29*	0	*) Der Extended-Identifier (29 Bit) wird nicht unterstützt. Jedes einzelne Bit muß den Zustand 0 einnehmen!
30	0	RTR auf dieses PDO erlaubt (Lenze)
	1	RTR auf dieses PDO nicht erlaubt (nicht einstellbar) RTR = remote transmission request (Aufforderung zur (Fern-)Übertragung)
31 (MSB)	0	0: PDO aktiv
	1	1: PDO inaktiv

#### Erklärung Subindex 2:

PDO Übertragung			Transmission Type	Erklärung
zyklisch	synchron	ereignisgesteuert		
x	X		n = 1 ... 240	Durch Eingabe eines Wertes n, wird bei jedem n-ten SYNC dieses PDO übernommen.
	X		n = 252	PDO wird bei Sync mit neuen Daten gefüllt, aber nur auf RTR gesendet.
		X	n = 254	herstellerspezifisch, siehe L-C1875 / L-C2375



#### Hinweis!

Der Wert n = 252 wird erst ab Version 1.0 des Feldbusmoduls unterstützt.

1801<sub>hex</sub>:  
Transmit PDO2\* Communication  
Parameter

Senden von Prozeßdaten



### Hinweis!

\*) Das Objekt steht für die Antriebsregler 82XX, 8200 vector/motec und 93XX nicht zur Verfügung.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Rechte	Erklärung	
1801	0	Anzahl der unterstützten Subindizes	PDO Comm.	U 8	ro	Max. unterstützter Subindex = 2
	1	Identifizier der PDO		U 32	rw	Einstellen des Identifiers für dieses PDO (280 <sub>hex</sub> + Node-ID)
	2	Transmission type		U 8	rw	Einstellen des Übertragungstyps (siehe Tabelle)

Erklärung Subindex 1:

Bit-Nr.	Wert	Bedeutung
0 - 10 (LSB)	X	enthält den Identifier (Basis- + Geräteadresse)
(11 - 28)*	0	*) Der Extended-Identifier (29 Bit) wird nicht unterstützt. Jedes einzelne Bit muß den Zustand 0 einnehmen!
29*	0	*) Der Extended-Identifier (29 Bit) wird nicht unterstützt. Jedes einzelne Bit muß den Zustand 0 einnehmen!
30	0 1	RTR auf dieses PDO erlaubt (Lenze) RTR auf dieses PDO nicht erlaubt (nicht einstellbar) RTR = remote transmission request (Aufforderung zur (Fern-)Übertragung)
31 (MSB)	0 1	0: PDO aktiv 1: PDO inaktiv

Erklärung Subindex 2:

PDO Übertragung			Transmission Type	Erklärung
zyklisch	synchron	ereignisgesteuert		
X	X		n = 1 ... 240	Durch Eingabe eines Wertes n, wird bei jedem n-ten SYNC dieses PDO übernommen.
	X		n = 252	PDO wird bei Sync mit neuen Daten gefüllt, aber nur auf RTR gesendet.
		X	n = 254	herstellerspezifisch, siehe L-C1875 / L-C2375



1802<sub>hex</sub>:  
Transmit PDO3\* Communication  
Parameter

Senden von Prozeßdaten



### Hinweis!

\*) Das Objekt steht für die Antriebsregler 82XX, 8200 vector/motec und 93XX nicht zur Verfügung.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp	Rechte	Erklärung	
1802	0	Anzahl der unterstützten Subindizes	PDO Comm.	U 8	ro	Max. unterstützter Subindex = 2
	1	Identifizier der PDO		U 32	rw	Einstellen des Identifiers für dieses PDO (380 <sub>hex</sub> + Node-ID)
	2	Transmission type		U 8	rw	Einstellen des Übertragungstyps (siehe Tabelle)

Erklärung Subindex 1:

Bit-Nr.	Wert	Bedeutung
0 - 10 (LSB)	X	enthält den Identifier (Basis- + Geräteadresse)
(11 - 28)*	0	*) Der Extended-Identifier (29 Bit) wird nicht unterstützt. Jedes einzelne Bit muß den Zustand 0 einnehmen!
29*	0	*) Der Extended-Identifier (29 Bit) wird nicht unterstützt. Jedes einzelne Bit muß den Zustand 0 einnehmen!
30	0 1	RTR auf dieses PDO erlaubt (Lenze) RTR auf dieses PDO nicht erlaubt (nicht einstellbar) RTR = remote transmission request (Aufforderung zur (Fern-)Übertragung)
31 (MSB)	0 1	0: PDO aktiv 1: PDO inaktiv

Erklärung Subindex 2:

PDO Übertragung			Transmission Type	Erklärung
zyklisch	synchron	ereignisgesteuert		
X	X		n = 1 ... 240	Durch Eingabe eines Wertes n, wird bei jedem n-ten SYNC dieses PDO übernommen.
	X		n = 252	PDO wird bei Sync mit neuen Daten gefüllt, aber nur auf RTR gesendet.
		X	n = 254	herstellerspezifisch, siehe L-C1875 / L-C2375

1A00<sub>hex</sub>:  
Transmit PDO1 Mapping  
Parameter

Mit diesem Objekt können Parameterdaten als PDO1 gesendet werden.



### Hinweis!

Zur Zeit steht die Funktionalität des Objektes noch nicht zur Verfügung. Beim Versuch dieses Objekt zu lesen, werden in Abhängigkeit des Subindizes folgende Werte zurückgesandt:

Subind. 0 : Wert 4<sub>hex</sub> (max. unterstützter Subindex)

Subind. 1 - 4: Bei Leseanfragen zu diesem Objekt wird der Wert 10<sub>hex</sub> zurückgesandt.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp		Rechte
1A00	0	Number of mapped objects in PDO's	PDO Mapping	U 8	ro
	1	PDO mapping 1		U 32	
	2	PDO mapping 2		U 32	
	3	PDO mapping 3		U 32	
	4	PDO mapping 4		U 32	

Mit diesem Objekt können Parameterdaten als PDO2 gesendet werden.



### Hinweis!

Zur Zeit steht die Funktionalität des Objektes noch nicht zur Verfügung. Beim Versuch dieses Objekt zu lesen, werden in Abhängigkeit des Subindizes folgende Werte zurückgesandt:

Subind. 0 : Wert 4<sub>hex</sub> (max. unterstützter Subindex)

Subind. 1 - 4: Bei Leseanfragen zu diesem Objekt wird der Wert 10<sub>hex</sub> zurückgesandt.

\*) Das Objekt steht für die Antriebsregler 82XX, 8200 vector/motec und 93XX nicht zur Verfügung.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp		Rechte
1A01	0	Number of mapped objects in PDO's	PDO Mapping	U 8	ro
	1	PDO mapping 1		U 32	
	2	PDO mapping 2		U 32	
	3	PDO mapping 3		U 32	
	4	PDO mapping 4		U 32	

1A02<sub>hex</sub>:  
Transmit PDO3\* Mapping  
Parameter

Mit diesem Objekt können Parameterdaten als PDO3 gesendet werden.



### Hinweis!

Zur Zeit steht die Funktionalität des Objektes noch nicht zur Verfügung. Beim Versuch dieses Objekt zu lesen, werden in Abhängigkeit des Subindizes folgende Werte zurückgesandt:

Subind. 0 : Wert 4<sub>hex</sub> (max. unterstützter Subindex)

Subind. 1 - 4: Bei Leseanfragen zu diesem Objekt wird der Wert 10<sub>hex</sub> zurückgesandt.

\*) Das Objekt steht für die Antriebsregler 82XX, 8200 vector/motec und 93XX nicht zur Verfügung.

Index [hex]	Subindex	Name	Datentyp		Rechte
1A02	0	Number of mapped objects in PDO's	PDO Mapping	U 8	ro
	1	PDO mapping 1		U 32	
	2	PDO mapping 2		U 32	
	3	PDO mapping 3		U 32	
	4	PDO mapping 4		U 32	



## 7.8 Fehlersuche

### Keine Kommunikations mit dem Antriebsregler

Mögliche Fehlerursache	Diagnose	Abhilfe
Ist der Antriebsregler eingeschaltet?	Es muß eine der Betriebszustandsanzeigen des Grundgerätes leuchten ☞ 7.4-1 Punkt 3.	Antriebsregler mit Spannung versorgen (s. "Betriebsanleitung des Grundgeräts)
Ist das Feldbusmodul mit Spannung versorgt?	Es muß die grüne LED "Status Antriebsregler-Verbindung" auf dem Feldbusmodul ☞ 7.4-1 Punkt 1 leuchten (Abhilfe 1) oder blinken (Abhilfe 2)	Bei Versorgung aus dem Grundgerät auf korrekte Verbindung mit dem Grundgerät überprüfen. Bei externer Versorgung müssen Sie die 24-V-Spannung an den Klemmen 39 und 59 überprüfen. Es muß eine Spannung im Bereich von 24 V +10 % anliegen.  Das Feldbusmodul hat sich noch nicht mit dem Antriebsregler initialisiert. Möglichkeit 1: Antriebsregler nicht eingeschaltet (siehe Fehlermöglichkeit 1). Möglichkeit 2: Überprüfen Sie die korrekte Verbindung mit dem Antriebsregler.
Empfängt der Antriebsregler Telegramme?	Die LED "Status Busverbindung" auf dem Feldbusmodul ☞ 7.4-1 Punkt 2 muß bei Kommunikation mit dem Leitrechner grün blinken.	Überprüfen Sie Ihre Verkabelung entsprechend dem Kapitel "Verdrahtung des CAN-Bus" ☞ 7.4-5. Testen Sie Ihren Leitrechner, ob dieser Telegramme sendet und ob die richtige Schnittstelle benutzt wird.  Ist die vorhandene Geräteadresse schon vergeben? Prüfen Sie die Einstellungen der anderen Teilnehmer am DeviceNet.



## 7.9 Anhang

### 7.9.1 Codetabelle

#### Übersicht

#### So lesen Sie die Tabelle

Spalte	Abkürzung	Bedeutung
Code	L-C1853	(Lenze)-Codestelle C1853
Subcode	1 2 .. 4	Subcodestelle 1 der Codestelle C1853 Subcodestelle 2 bis 4 der Codestelle C1853
Index	-	Der angegebene Wert muß im Byte 2 und Byte 3 des Parametertelegramms eingetragen werden.
Lenze		Werkseinstellung der Codestelle
Auswahl	1 [1] 99	minimaler Wert [kleinste Schrittweite/Einheit] maximaler Wert
Datentyp	-	VS: Visible String, Zeichenkette mit angegebener Länge FIX32: Festwert 4 Byte (= 32 Bit) U16: Unsigned Integer 2 Byte (= 16 Bit)

#### L-C18xx (für 82xx, 8200 vector und 93XX)

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Daten- typ	Benennung
			Lenze	Auswahl		
L-C1810	-	22765 <sub>d</sub> = 58ED <sub>h</sub>	-	-	VS	Software EKZ
L-C1811	-	22764 <sub>d</sub> = 58EC <sub>h</sub>			VS	Software Er- stellungsdatum
L-C1850	-	58C5 <sub>h</sub> = 22725 <sub>d</sub>	1	1 [1] 63	FIX32	Knotenadresse
L-C1851	-	58C4 <sub>h</sub> = 22724 <sub>d</sub>	0	0 = 500 kBit/s, 1 = 250 kBit/s 2 = 125 kBit/s, 3 = 50 kBit/s 4 = 1000 kBit/s, 5 = 20 kBit/s 6 = 10 kBit/s	FIX32	Baudrate
L-C1852	-	58C3 <sub>h</sub> = 22723 <sub>d</sub>	0	0 = Slavebetrieb 1 = Masterbetrieb	FIX32	Master- /Slave- betrieb
L-C1853	/1 ... /3	58C2 <sub>h</sub> = 22722 <sub>d</sub>	0	0 = Adressierung nach CANopen 1 = Adressierung nach L-C1854/L-C2354 2 = Adressierung nach LENZE System- bus 3 = Adressierung nach CANopen-Index 14X <sub>h</sub> /18XX <sub>h</sub>	FIX32	Adressierung CAN-IN/CAN- OUTx
L-C1854	/1 ... /2 /3* ... /6*	58C1 <sub>h</sub> = 22721 <sub>d</sub>	/1: 129 /2: 1 /3: 257* /4: 258* /5: 385* /6: 386*	0 [1] 1663	FIX32	Selektive Adressierung CAN-IN/CAN- OUT
L-C1855	/1 ... /2 /3* ... /6*	58C0 <sub>h</sub> = 22720 <sub>d</sub>	0	0 [1] 2047	FIX32	Anzeige resul- tierender Identifizier
L-C1856	/1 ... /5	58BF <sub>h</sub> = 22719 <sub>d</sub>	/1: 3000 ms /2 .. /5: 0 ms	0 [1 ms]6553 5	FIX32	Boot-Up und Zykluszeiten
L-C1857	/1 ... /4	58BE <sub>h</sub> = 22718 <sub>d</sub>	3000 ms	0 [1 ms]6553 5	FIX32	Überwa- chungszeit

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Daten- typ	Benennung
			Lenze	Auswahl		
L-C1859	-	58BC <sub>h</sub> = 22716 <sub>d</sub>	-	0 [1] 1023	U16	Anzeige DIP-Schalter-Stellung
L-C1860	-	58BB <sub>h</sub> = 22715 <sub>d</sub>	-	0 [1] 1023	U16	Anzeige der aktuellen DIP-Schalter-Stellung
L-C1867	-	58B4 <sub>h</sub> = 22708 <sub>d</sub>	128	0 [1] 2047	FIX32	Sync Rx Identifier
L-C1868	-	58B3 <sub>h</sub> = 22707 <sub>d</sub>	128	0 [1] 2047	FIX32	Sync Tx Identifier
L-C1873	/1 /2*, /3*	58AE <sub>h</sub> = 22702 <sub>d</sub>	1	0 [1] 240	FIX32	Sync-Rate CAN-IN1 ... CAN-IN3
L-C1874	/1 /2*, /3*	58AD <sub>h</sub> = 22701 <sub>d</sub>	1	1 [1] 240	FIX32	Sync-Rate CAN-OUT1 ... CAN-OUT3
L-C1875	/1 /2*, /3*	58AC <sub>h</sub> = 22700 <sub>d</sub>	/1: 0 /2: 1* /3: 1*	0 [1] 3	FIX32	Tx-Modus CAN-OUT1 ... CAN-OUT3
L-C1876	/1 ... /4	58AB <sub>h</sub> = 22699 <sub>d</sub>	65535	0 [1] 65535	FIX32	Masken CAN-OUT1
L-C1877	/1 ... /4	58AA <sub>h</sub> = 22698 <sub>d</sub>	65535	0 [1] 65535	FIX32	Masken CAN-OUT2
L-C1878	/1 ... /4	58A9 <sub>h</sub> = 22697 <sub>d</sub>	65535	0 [1] 65535	FIX32	Masken CAN-OUT3
L-C1882	/1 ... /5	58A5 <sub>h</sub> = 22693 <sub>d</sub>	0	0 0: keine Reaktion 1: Reglersperre 2: Quickstop [1] 2	FIX32	Überwachungsreaktionen

\*) nicht wirksam bei Verwendung eines Antriebsreglers 82XX, 8200 vector oder 93XX

#### L-C23xx (für Servo PLC 9300 / Drive PLC)

Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Daten- typ	Benennung
			Lenze	Auswahl		
L-C1810	-	22765 <sub>d</sub> = 58ED <sub>h</sub>	-	-	VS	Software EKZ
L-C1811	-	22764 <sub>d</sub> = 58EC <sub>h</sub>			VS	Software Erstellungsdatum
L-C2120	-	22455 <sub>d</sub> = 57B7 <sub>h</sub>	0	0 = kein Befehl 1 = Update Codestellen L-23XX und CAN-Neuinitialisierung = Reset Node 2 = Update Codestellen L-C23XX 10 = L-C2356/1...4 neu einlesen 11 = L-C2357 neu einlesen 12 = L-C2375 neu einlesen 13 = L-C2376 ... L-C2378 neu einlesen 14 = L-C2382 neu einlesen 15 = nicht belegt	FIX32	AIF-Steuer- byte
L-C2121	-	22454 <sub>d</sub> = 57B6 <sub>h</sub>	0	0 [1] 255	FIX32	AIF-Status- byte
L-C2350	-	56D1 <sub>h</sub> = 22225 <sub>d</sub>	1	1 [1] 63	FIX32	Knotena- dresse
L-C2351	-	56D0 <sub>h</sub> = 22224 <sub>d</sub>	0	0 = 500 kBit/s, 1 = 250 kBit/s 2 = 125 kBit/s, 3 = 50 kBit/s 4 = 1000 kBit/s	FIX32	Baudrate
L-C2352	-	56CF <sub>h</sub> = 22223 <sub>d</sub>	0	0 = Slavebetrieb 1 = Masterbetrieb	FIX32	Master- /Sla- vebetrieb



Code	Subcode	Index	Einstellmöglichkeiten		Daten- typ	Benennung
			Lenze	Auswahl		
L-C2353	/1 ... /3	56CE <sub>h</sub> = 22222 <sub>d</sub>	0	0 = Adressierung nach CANopen 1 = Adressierung nach L-C1854/L-C2354 2 = Adressierung nach LENZE System- bus	FIX32	Adressierung CAN-INx/CAN- OUTx
L-C2354	/1 ... /6	56CD <sub>h</sub> = 22221 <sub>d</sub>	/1: 129 /2: 1 /3: 257 /4: 258 /5: 385 /6: 386	0 [1] 513	FIX32	Selektive Adressierung CAN-IN/CAN- OUT
L-C2355	/1 ... /6	56CC <sub>h</sub> = 22220 <sub>d</sub>	-	0 [1] 2047	FIX32	Anzeige resul- tierender Identifier
L-C2356	/1 ... /5	56CB <sub>h</sub> = 22219 <sub>d</sub>	1: 3000 ms 2 .. 5: 0 ms	0 [1 ms] 6553 5	FIX32	Boot-Up und Zykluszeiten
L-C2357	/1 ... /4	56CA <sub>h</sub> = 22218 <sub>d</sub>	3000 ms	0 [1 ms] 6553 5	FIX32	Überwa- chungszeit
L-C2359	-	56C8 <sub>h</sub> = 22216 <sub>d</sub>	-	0 [1] 1023	U16	Anzeige DIP- Schalter-Stel- lung
L-C2367	-	56C0 <sub>h</sub> = 22208 <sub>d</sub>	128	0 [1] 2047	FIX32	Sync Rx Identifier
L-C2368	-	56BF <sub>h</sub> = 22207 <sub>d</sub>	128	0 [1] 2047	FIX32	Sync Tx Ident- ifier
L-C2373	/1 ... /3	56BA <sub>h</sub> = 22202 <sub>d</sub>	1	1 [1] 240	FIX32	Sync-Rate CAN-IN1 ... CAN-IN3
L-C2374	/1 ... /3	56B9 <sub>h</sub> = 22201 <sub>d</sub>	1	1 [1] 240	FIX32	Sync-Rate CAN-OUT1 ... CAN-OUT3
L-C2375	/1 ... /3	56B8 <sub>h</sub> = 22200 <sub>d</sub>	/1: 0 /2: 1 /3: 1	0 [1] 3	FIX32	Tx-Modus CAN-OUT1 ... CAN-OUT3
L-C2376	/1 ... /4	56B7 <sub>h</sub> = 22199 <sub>d</sub>	65535	0 [1] 65535	FIX32	Masken CAN- OUT1
L-C2377	/1 ... /4	56B6 <sub>h</sub> = 22198 <sub>d</sub>	65535	0 [1] 65535	FIX32	Masken CAN- OUT2
L-C2378	/1 ... /4	56B5 <sub>h</sub> = 22197 <sub>d</sub>	65535	0 [1] 65535	FIX32	Masken CAN- OUT3
L-C2382	/1 ... /5	56B1 <sub>h</sub> = 22193 <sub>d</sub>	0	0 [1] 2 0: keine Reaktion 1: Reglersperre 2: Quickstop	FIX32	Überwa- chungsreak- tionen



## Stichwortverzeichnis

### 7.10 Stichwortverzeichnis

#### Zahlen

##### 8200 vector

- Statuswort, 7.6-16
- Steuerwort, 7.6-15

##### 82XX, Statuswort, 7.6-16

##### 82XX

- Statuswort, 7.6-16
- Steuerwort, 7.6-15

##### 93XX

- Statuswort, 7.6-21
- Steuerwort, 7.6-18

#### A

Abmessungen, 7.3-4

AIF-IN, Funktionsblock, 7.6-19

AIF-OUT, Funktionsblock, 7.6-21

Allgemeines, 7.2-1

Anhang, 7.9-1

##### Anschluß

- Anschlüsse des Feldbusmoduls, 7.4-3
- Steckklemme (5-pol.), 7.4-3

#### B

Basisisolierung, 7.4-5

Baudrate, Funktionsmodul Systembus (CAN). *Siehe Baudrate*

##### Bearbeitungszeiten

- 8200, 7.3-2
- 8210, 7.3-2

##### Beispiel

- Blockparameter lesen, 7.6-33
- Parameter lesen, 7.6-31
- Parameter schreiben, 7.6-32

Bemessungsdaten, 7.3-1

Busleitungslänge, 7.4-7

#### C

CANopen-Objekte, 7.7-1

Codenummern, Zugriff über das Feldbusmodul, 7.6-26

Codenummern / Index, Umrechnung, 7.6-26

Codestellen, Lenze, 7.6-26

Codetabelle, 7.9-1

#### D

Datentransfer, 7.6-1

#### E

Einsatzbedingungen, 7.3-1

Einstellungen DIP-Schalter / CANopen, 7.5-1

#### F

Fehlersuche, 7.8-1

Feldbus-Baugruppe 2175 (CANopen), 7.1-1

Feldbusmodul, Anschlüsse, 7.4-3

Frequenz-Sollwert, 7.6-8

Funktionsmodul Systembus (CAN), Baudrate, 7.4-7

#### H

Hardwarestand, Typenschlüssel, 7.2-1

#### I

Identifikation, 7.2-1

Inbetriebnahme, 7.5-1

Index, Umrechnung, 7.6-26

Installation, 7.4-1

#### K

Kommunikationsmedium, 7.3-1

Kommunikationszeiten, 7.3-2

#### L

Lenze-Codestellen, 7.6-26, 7.7-1

#### N

Netzwerkmanagement (NMT), 7.6-3

Nutzdaten, 7.6-28

#### P

##### Parameter

- Frequenz-Sollwert (C0046), 7.6-8
- L-C0142, 7.5-7
- Steuerwort (C0135), 7.6-8

Parameterdatenkanal, 7.6-26

Parameterkanal, 7.4-6

**Parametersätze, 7.6-27**

- Lenze, 7.6-27

**Potentialtrennung, 7.4-5****Prozeßdaten-Belegung, AIF-CTRL**

- 9300 Servo PLC, 7.6-22
- Drive PLC, 7.6-22

**Prozeßdatenkanal, 7.4-6****Prozeßdatentelegramm**

- vom Antrieb, 7.6-12
- zum Antrieb, 7.6-11

**Prozeßdatentransfer, 7.6-9****S****Softwarestand, Typenschlüssel, 7.2-1****Sollwertquelle, 7.6-8****Spannungsversorgung, externe, 7.4-3****Steckklemme für ext. Versorgung, Anschlüsse, 7.4-3****Steuerwort, 7.6-8**

- 8200 vector, 7.6-15
- 82XX, 7.6-15
- 93XX, 7.6-18, 7.6-21

**T****Technische Daten, 7.3-1**

- Abmessungen, 7.3-4
- allgemeine Daten/Einsatzbedingungen, 7.3-1

**Telegrammlaufzeit, 7.3-3****Typenschlüssel, 7.2-1****U****Übertragungsgeschwindigkeit, 7.3-2****Umrichterreihe 8200, 7.6-34**