

Applikationsschrift 5038: Austausch von Antriebsreglern an Maschinen

Kurzfassung	<p>In dieser Applikationsschrift wird die Vorgehensweise aufgezeigt, wie zum Beispiel im Servicefall ein Antriebsregler ausgetauscht wird. Es werden beschrieben:</p> <ul style="list-style-type: none">■ wie ein servoTEC S2xx oder servoTEC S2xxxFS ausgetauscht, eingebaut und gestartet wird,■ wie die Verdrahtung des X3 auf den X40 des STO-Moduls angepasst werden muss,■ wie mit dem Projektverzeichnis und dem Betriebssystem umgegangen werden muss;
-------------	--

Warenzeichen und Warennamen sind ohne Gewährleistung der freien Verwendbarkeit benutzt. Bei der Erstellung der Texte und Beispiele wurde mit großer Sorgfalt vorgegangen. Trotzdem können Fehler nicht ausgeschlossen werden. Die IEF Werner GmbH kann für fehlende oder fehlerhafte Angaben und deren Folgen weder eine juristische Verantwortung noch irgendeine Haftung übernehmen.

Die IEF Werner GmbH behält sich das Recht vor, ohne Ankündigung die Software oder Hardware oder Teile davon, sowie die mitgelieferten Druckschriften oder Teile davon zu verändern oder zu verbessern.

Alle Rechte der Vervielfältigung, der fotomechanischen Wiedergabe, auch auszugsweise sind ausdrücklich der IEF Werner GmbH vorbehalten.

Für Verbesserungsvorschläge und Hinweise auf Fehler sind wir jederzeit dankbar.

© April 2015; IEF-Werner GmbH

Inhaltsverzeichnis

1	Änderungshistorie	3
2	Maschinen mit einer PA-CONTROL	4
2.1	servoTEC S2xxx	4
2.1.1	Default-Parametersatz	4
2.1.2	servoTEC S2xxx-Gerät einbauen	4
2.1.3	Maschine einschalten und starten	4
2.2	servoTEC S2xxxFS	5
2.2.1	Default-Parametersatz	5
2.2.2	servoTEC S2xxxFS-Gerät einbauen	5
2.2.3	Maschine Einschalten und Starten	5
2.3	servoTEC S2xxx durch einen servoTEC S2xxxFS austauschen	6
2.3.1	PA-CONTROL Steuer, PA-CONTROL Smart, (V5.xx)	6
2.3.2	PA-CONTROL Touch (V6.xx)	7
2.3.3	Die Verdrahtung des X3 auf den X40 des STO-Moduls umbauen	8
2.3.3.1	Die STO-Funktion ist nicht benutzt	8
2.3.3.2	Die STO-Funktion ist benutzt	9
2.3.4	Vorgehensweise beim Auswechseln des Betriebssystems	10
2.3.4.1	Mit WINPAC das Backup erstellen	10
2.3.4.2	ServoTEC S2xxxFS-Gerät einbauen:	10
2.3.4.3	Neues Betriebssystem aufspielen	11
2.3.4.4	Download der alten Parameter und Programme	12
2.3.4.5	Projektverzeichnis aktualisieren	14
2.3.5	Vorgehensweise ohne Wechsel des Betriebssystems	15
2.3.5.1	servoTEC S2xxxFS Gerät einbauen	15
2.3.5.2	Maschine einschalten und starten	15

1 Änderungshistorie

Dokumentenänderungen und Lebenslauf:

Dokumentencode	Datum	Erstellung und Änderung
APP5038_DE_1134944_AustauschVonAntriebsreglernAnMaschinen_R1a.doc	April 2015	Neuerstellung dieses deutschen Dokuments

2 Maschinen mit einer PA-CONTROL

2.1 servoTEC S2xxx

2.1.1 Default-Parametersatz

Das servoTEC S2xxx-Gerät wird von IEF-Werner mit dem „Default-Parametersatz“ ausgeliefert. Dadurch ist das Gerät für den problemlosen Austausch vorbereitet.

2.1.2 servoTEC S2xxx-Gerät einbauen

- Antriebsregler einbauen
- Eventuell STO-Verdrahtung anpassen

2.1.3 Maschine einschalten und starten

Beim Einschalten in der Initialisierungsphase erkennt die PA-CONTROL den servoTEC S2xxx mit dem „Default-Parametersatz“. Die PA-CONTROL überträgt die in der PA-CONTROL gespeicherten Antriebsparameter an den servoTEC S2xxx. Danach kann die Maschine, wie gewohnt, gestartet werden.

2.2 servoTEC S2xxxFS

2.2.1 Default-Parametersatz

Das servoTEC S2xxxFS-Gerät wird von IEF-Werner mit dem „Default-Parametersatz“ ausgeliefert. Dadurch ist das Gerät für den problemlosen Austausch vorbereitet.

2.2.2 servoTEC S2xxxFS-Gerät einbauen

- Antriebsregler einbauen
- Eventuell STO-Verdrahtung anpassen

2.2.3 Maschine Einschalten und Starten

Beim Einschalten in der Initialisierungsphase erkennt die PA-CONTROL den servoTEC S2xxxFS mit dem „Default-Parametersatz“. Die PA-CONTROL überträgt, die in der PA-CONTROL gespeicherten Antriebsparameter, an den servoTEC S2xxxFS. Danach kann die Maschine, wie gewohnt, gestartet werden.

2.3 servoTEC S2xxx durch einen servoTEC S2xxxFS austauschen

Soll an einer bestehenden Maschine ein servoTEC S2xxx durch einen servoTEC S2xxxFS ausgetauscht werden, ergeben sich, in Abhängigkeit der PA-CONTROL und der Softwareversion der PA-CONTROL, folgende Möglichkeiten:

2.3.1 PA-CONTROL Steuer, PA-CONTROL Smart, (V5.xx)

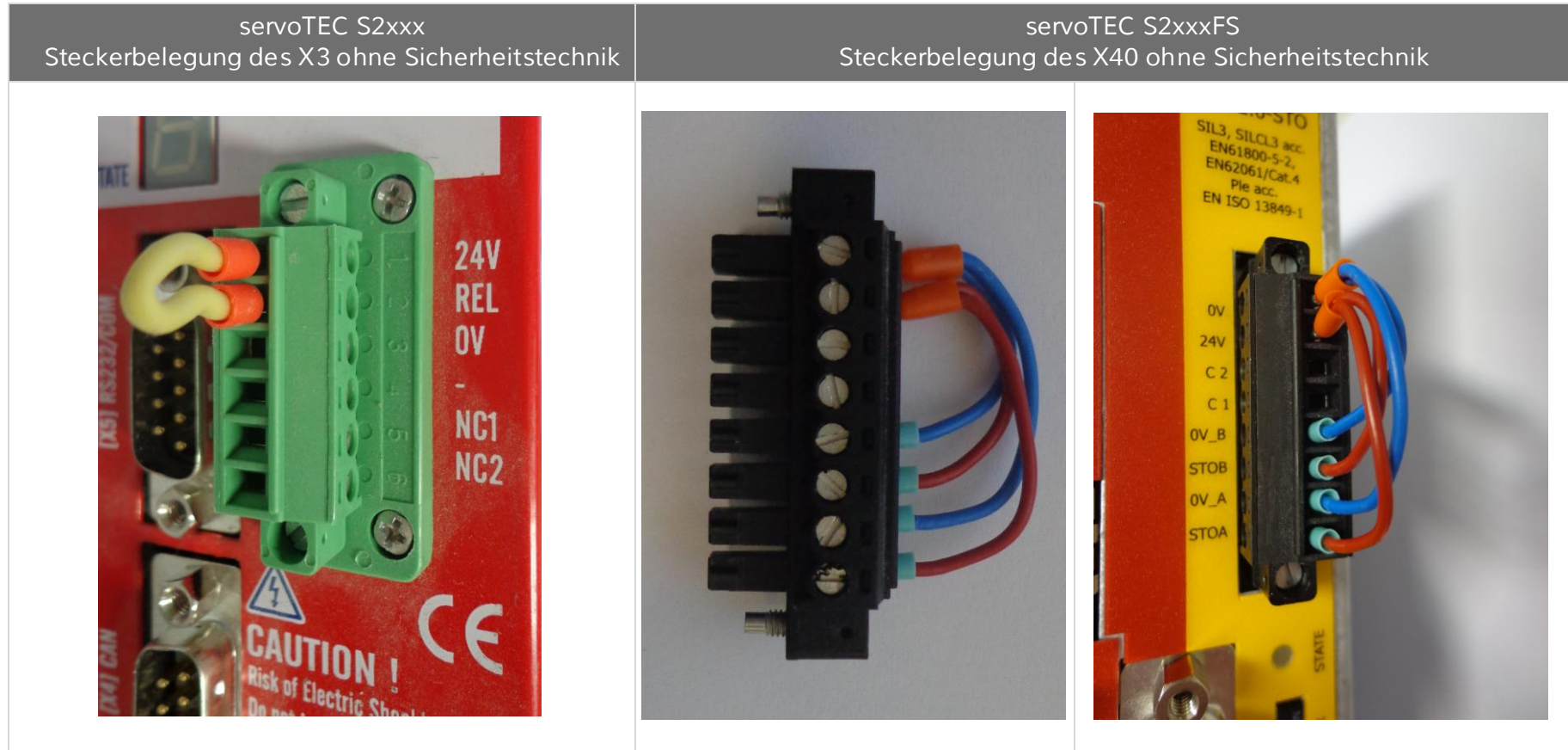
PA-CONTROL Steuer, PA-CONTROL Smart, (V5.xx)	
Softwareversion	Aktion
< V 5.27	<p>Das Betriebssystem der PA-CONTROL kennt den Antriebsregler „servoTEC S2xxxFS“ nicht. Das Betriebssystem muss auf die Version V5.27 oder neuer hochgezogen werden.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Mit WINPAC ein Backup erstellen. ■ Mit WINPAC das Betriebssystem auf den geforderten Stand bringen, anschließend Gerät ausschalten. ■ Die Verdrahtung des X3 auf den X40 des STO-Moduls umbauen (siehe Abschnitt 2.3.3: Die Verdrahtung des X3 auf den X40 des STO-Moduls umbauen, 8). ■ Neuen Antriebsregler anschließen. ■ Maschine mit PA-CONTROL einschalten. Die PA-CONTROL macht aufgrund der neuen Betriebssystemversion eine Neuinitialisierung. ■ Mit WINPAC ein Download durchführen. Dabei wird die Achsentype auf den servoTEC S2xxxFS gewechselt. ■ Mit WINPAC den aktuellen Parametersatz in den PC laden (Backup durchführen).
>= V 5.27	<p>Das Betriebssystem der PA-CONTROL kennt den Antriebsregler „servoTEC S2xxxFS“.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Gerät ausschalten ■ Die Verdrahtung des X3 auf den X40 des STO-Moduls umbauen (siehe Abschnitt 2.3.3: Die Verdrahtung des X3 auf den X40 des STO-Moduls umbauen, 8). ■ Neuen Antriebsregler anschließen. ■ Maschine mit PA-CONTROL einschalten. ■ Die PA-CONTROL erkennt beim Hochlaufen, dass ein neuer servoTEC S2xxx(FS) angeschlossen ist, übernimmt den neuen servoTEC S2xxxFS als Achse und versorgt diesen mit den Antriebsparametern des servoTEC S2xxx.

2.3.2 PA-CONTROL Touch (V6.xx)

PA-CONTROL Touch (V6.xx)	
Softwareversion	Aktion
< V 6.12	<p>Das Betriebssystem der PA-CONTROL kennt den Antriebsregler „servoTEC S2xxxFS“ nicht. Das Betriebssystem muss auf die Version V5.27 oder neuer hochgezogen werden.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Mit WINPAC ein Backup erstellen. ■ Mit WINPAC das Betriebssystem auf den geforderten Stand bringen, anschließend Gerät ausschalten. ■ Die Verdrahtung des X3 auf den X40 des STO-Modules umbauen (siehe Abschnitt 2.3.3: Die Verdrahtung des X3 auf den X40 des STO-Moduls umbauen, 8). ■ Neuen Antriebsregler anschließen. ■ Maschine mit PA-CONTROL einschalten. Die PA-CONTROL macht aufgrund der neuen Betriebssystemversion eine Neuinitialisierung. ■ Mit WINPAC ein Download durchführen. Dabei wird die Achsentype auf den servoTEC S2xxxFS gewechselt. ■ Mit WINPAC den aktuellen Parametersatz in den PC laden (Backup durchführen).
>= V 6.12	<p>Das Betriebssystem der PA-CONTROL kennt den Antriebsregler „servoTEC S2xxxFS“.</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Gerät ausschalten. ■ Die Verdrahtung des X3 auf den X40 des STO-Modules umbauen (siehe Abschnitt 2.3.3: Die Verdrahtung des X3 auf den X40 des STO-Moduls umbauen, 8). ■ Neuen Antriebsregler anschließen. ■ Maschine mit PA-CONTROL einschalten. ■ Die PA-CONTROL erkennt beim Hochlaufen, dass ein neuer servoTEC S2xxx(FS) angeschlossen ist, übernimmt den neuen servoTEC S2xxxFS als Achse und versorgt diesen mit den Antriebsparametern des servoTEC S2xxx.

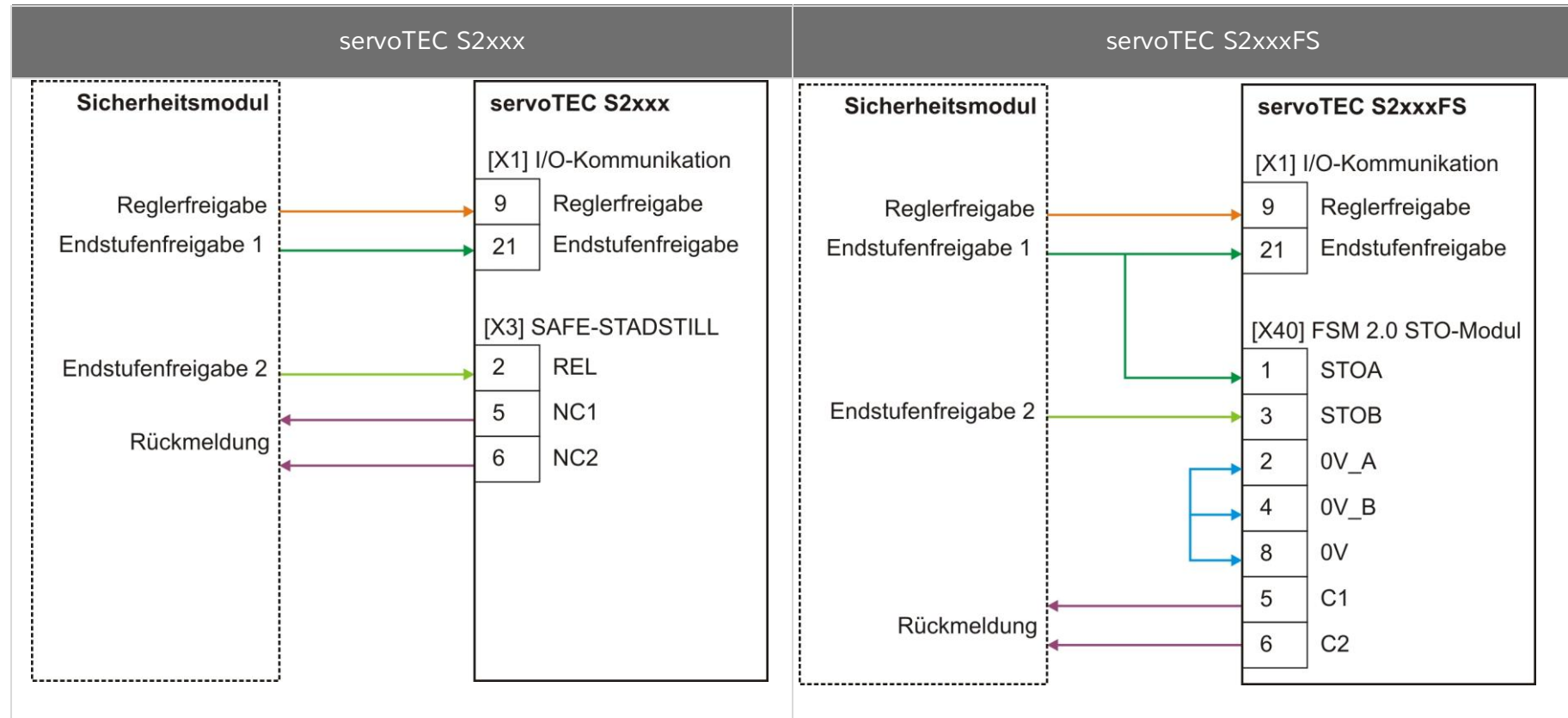
2.3.3 Die Verdrahtung des X3 auf den X40 des STO-Moduls umbauen

2.3.3.1 Die STO-Funktion ist nicht benutzt



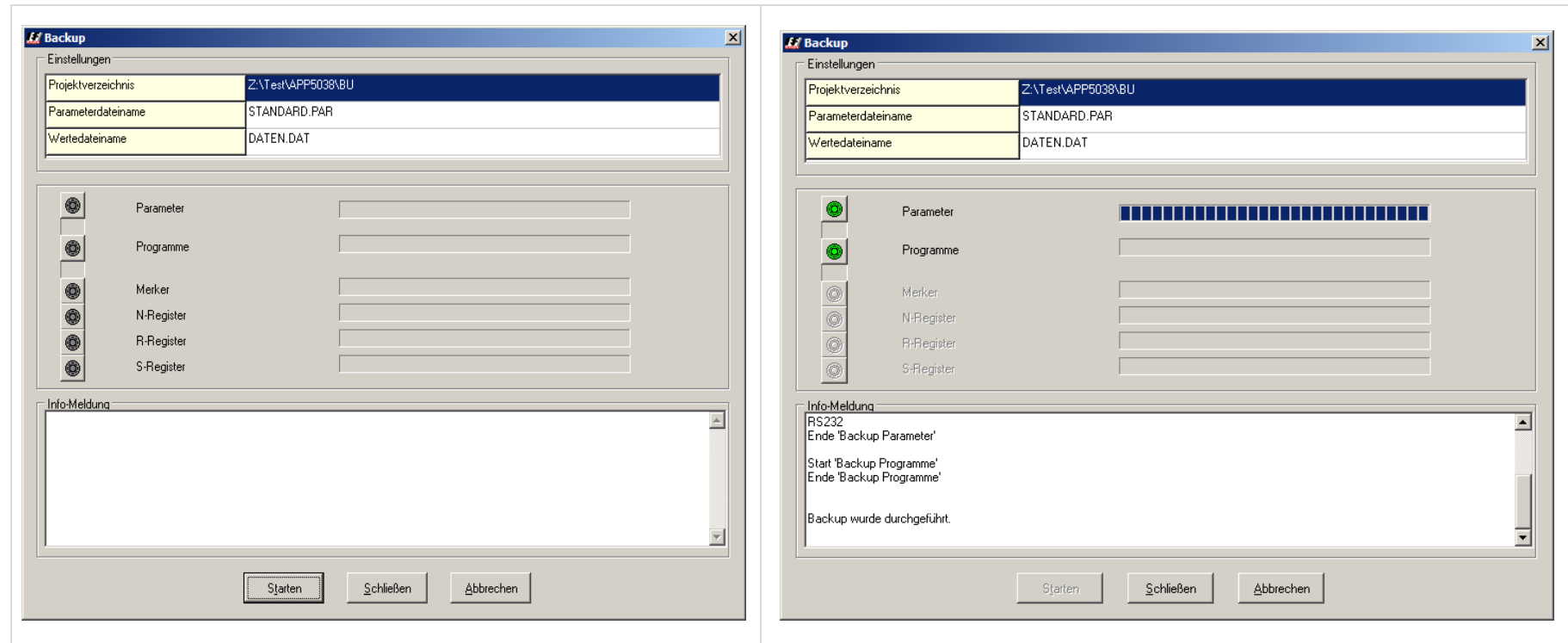
2.3.3.2 Die STO-Funktion ist benutzt

Wenn die STO-Funktion benutzt wird, muss die Verdrahtung auf den servoTEC S2xxxFS angepasst werden.



2.3.4 Vorgehensweise, wenn das Betriebssystem gewechselt werden muss

2.3.4.1 Mit WINPAC das Backup erstellen



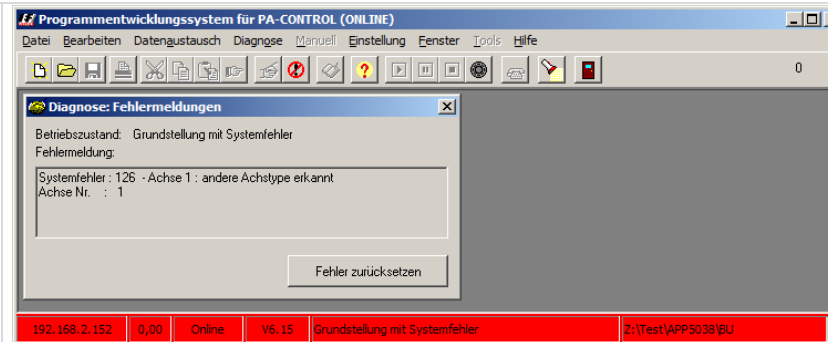
2.3.4.2 ServoTEC S2xxxFS-Gerät einbauen:

- Antriebsregler einbauen
- Eventuell STO-Verdrahtung anpassen

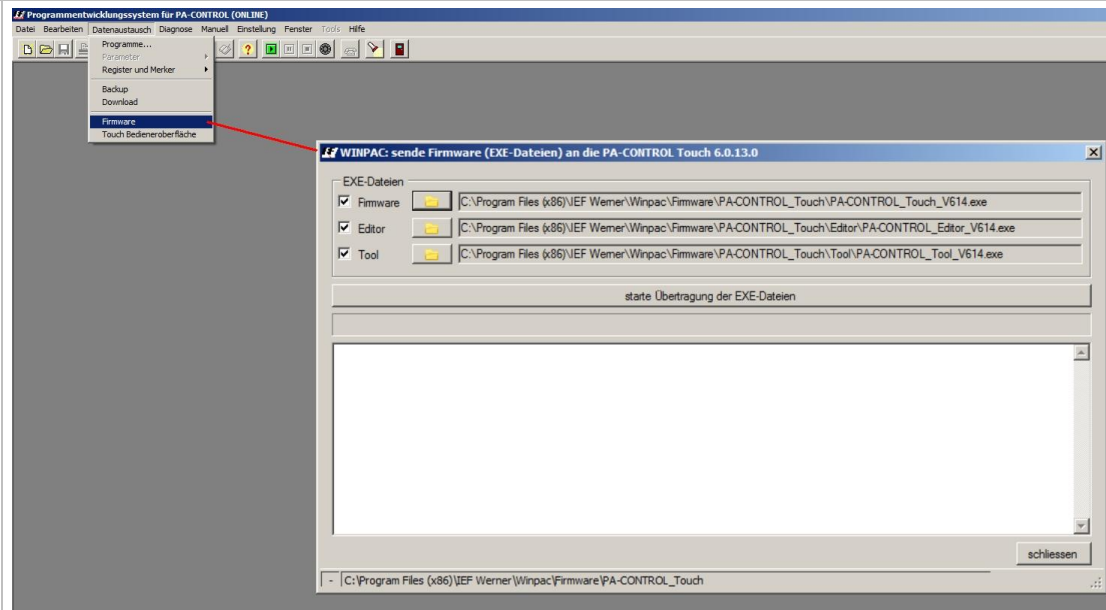
2.3.4.3 Neues Betriebssystem aufspielen

Wird nach dem Umbau die Maschine (PA-CONTROL, Antriebe,...) wieder eingeschaltet, meldet sich die PA-CONTROL mit einem Fehler:

- E126
- E321
- E...



Diese Fehlermeldung ignorieren und ein neues Betriebssystem aufspielen.



2.3.4.4 Download der alten Parameter und Programme

Durch Betätigen der Schaltfläche „Starten“ den Download starten.

Einstellungen	
Projektverzeichnis	Z:\T est\APP5038\BU
Parameterdateiname	STANDARD.PAR
Wertedateiname	DATEN.DAT

<input type="radio"/>	Parameter	
<input type="radio"/>	Programme	
<input type="radio"/>	Merker	
<input type="radio"/>	N-Register	
<input type="radio"/>	R-Register	
<input type="radio"/>	S-Register	

Info-Meldung

Informationen kontrollieren und anschließend mit „OK“ bestätigen

Hardwarekonfiguration

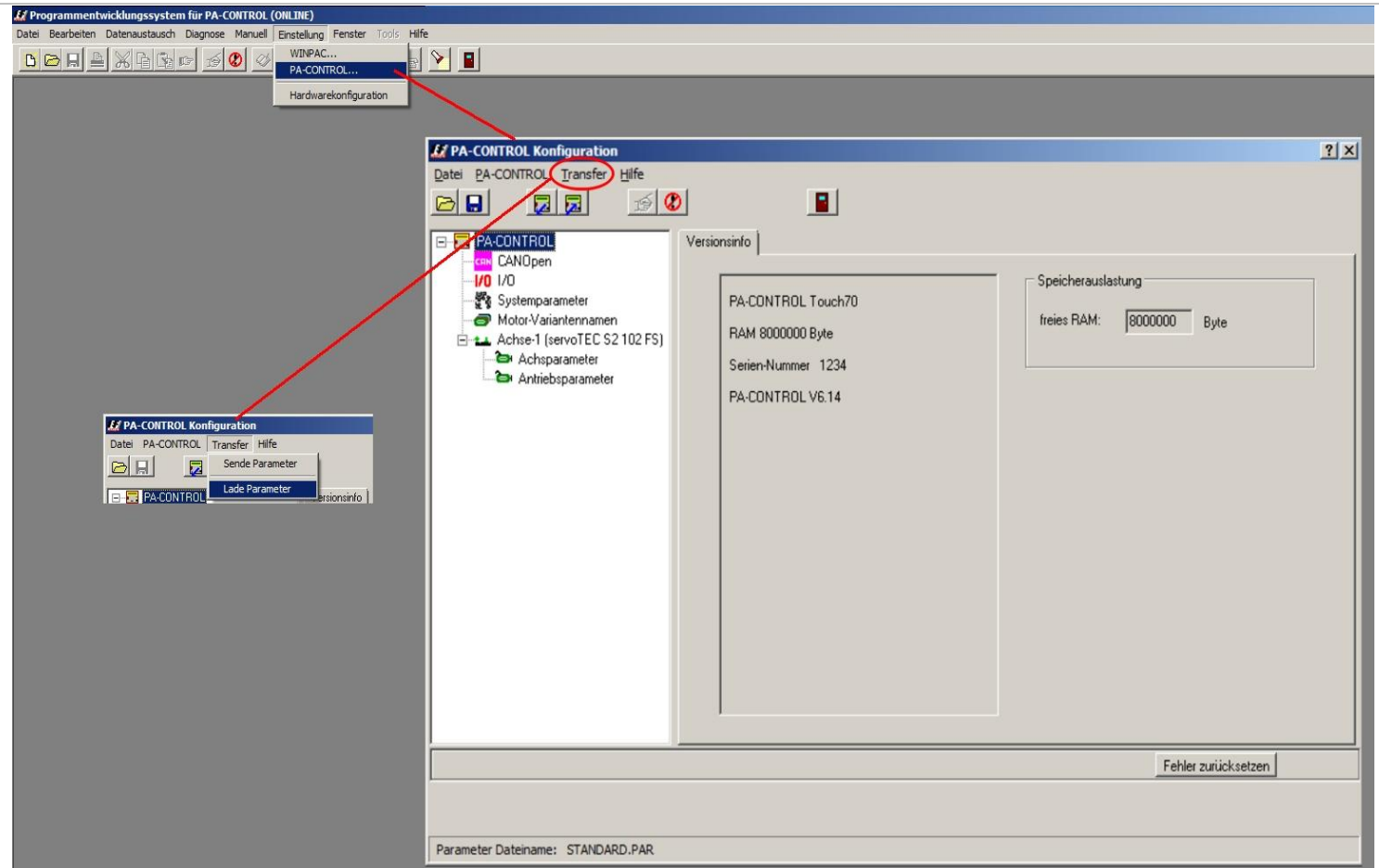
Hardwarekonfiguration von Steuerung und Parameterdatei ist unterschiedlich.

	Parameterdatei	Steuerung	Status	Hinweise
CPU-Typ	CPU-Touch	CPU-Touch	OK	
M-Modul	nicht belegt	nicht belegt	OK	
1. IEF-Modul	nicht belegt	nicht belegt	OK	
2. IEF-Modul	nicht belegt	nicht belegt	OK	
Anzahl Achsen	1	1	OK	
Anzahl ASi-Master	0	0	OK	
Anzahl serielle Schnittstellen	0	0	OK	
Anzahl Abs.-Pos.-Systeme	0	0	OK	
Achstype Achse A1	servoTEC S2 102	servoTEC S2 102 FS	unterschiedlich	Achstyp wird angepasst, Parameter werden übertragen

Sollen die Achstypen angepasst und der Download durchgeführt werden?

2.3.4.5 Projektverzeichnis aktualisieren

- Wählen Sie im Menü Einstellungen die Schaltfläche „PA-CONTROL“ aus. Das Fenster PA-CONTROL Konfiguration öffnet.
- Wählen Sie in diesem Fenster die Schaltfläche „Transfer“ aus.
- Wählen Sie die Schaltfläche „Lade Parameter“ und bestätigen Sie mit OK.



2.3.5 Vorgehensweise ohne Wechsel des Betriebssystems

2.3.5.1 servoTEC S2xxxFS Gerät einbauen

- Antriebsregler einbauen
- Eventuell STO-Verdrahtung anpassen

2.3.5.2 Maschine einschalten und starten

Beim Einschalten in der Initialisierungsphase, erkennt die PA-CONTROL den servoTEC S2xxxFS mit dem "Default-Parametersatz".

Die PA-CONTROL überträgt die in der PA-CONTROL gespeicherten Antriebsparameter an den servoTEC S2xxxFS und speichert diese im servoTEC S2xxxFS.