

MS241D

C-663 Mercury Step Schrittmotor-Controller

Benutzerhandbuch

Version: 1.5.0

Datum: 07.07.2023



Dieses Dokument beschreibt folgendes Produkt:

- **C-663.12**
Kompakter Mercury Step Schrittmotor-Controller, 1 Achse, geregelter und ungeregelter Betrieb, HD D-Sub 26, 48 V



Die folgenden aufgeführten Firmennamen oder Marken sind eingetragene Warenzeichen der Physik Instrumente (PI) GmbH & Co. KG:

PI®, NanoCube®, PICMA®, PIFOC®, PILine®, NEXLINE®, PiezoWalk®, PicoCube®, PiezoMove®, PIMikroMove®, NEXACT®, Picoactuator®, Plnano®, NEXSHIFT®, PITOUCH®, PIMag®, PIHera, Q-Motion®

Hinweise zu Markennamen und Warenzeichen Dritter:

Microsoft® und Windows® sind eingetragene Warenzeichen oder Warenzeichen der Microsoft Corporation in den USA und/oder anderen Ländern.

EtherCAT® ist eine eingetragene Marke und patentierte Technologie lizenziert durch die Beckhoff Automation GmbH, Deutschland.

TwinCAT® ist eine eingetragene und lizenzierte Marke der Beckhoff Automation GmbH.

LabVIEW, National Instruments und NI sind Warenzeichen von National Instruments. Weder die Treibersoftware noch von PI angebotene Softwareprogramme oder andere Waren und Dienstleistungen sind verbunden mit oder gefördert von National Instruments.

Python® ist ein eingetragenes Warenzeichen der Python Software Foundation.

BiSS ist ein Warenzeichen der iC-Haus GmbH.

Bei den nachfolgend aufgeführten Bezeichnungen handelt es sich um geschützte Firmennamen, Warenzeichen oder eingetragene Warenzeichen fremder Inhaber:

Linux, MATLAB, MathWorks, FTDI

Die Verwendung dieser Bezeichnungen dient ausschließlich Identifizierungszwecken.

Die von PI gehaltenen Patente finden Sie in unserer Patentliste:

<https://www.physikinstrumente.de/de/ueber-pi/patente>

Von PI zur Verfügung gestellte Softwareprodukte unterliegen den Allgemeinen Softwarelizenzbestimmungen der Physik Instrumente (PI) GmbH & Co. KG und können Drittanbieter-Softwarekomponenten beinhalten und/oder verwenden. Weitere Informationen finden Sie in den Allgemeinen Softwarelizenzbestimmungen (https://www.physikinstrumente.com/download/EULA_PhysikInstrumenteGmbH_Co_KG.pdf) und in den Drittanbieter-Softwarehinweisen (https://www.physikinstrumente.com/download/TPSWNNote_PhysikInstrumenteGmbH_Co_KG.pdf) auf unserer Webseite.

© 2023 Physik Instrumente (PI) GmbH & Co. KG, Karlsruhe, Deutschland. Die Texte, Bilder und Zeichnungen dieses Handbuchs sind urheberrechtlich geschützt. Physik Instrumente (PI) GmbH & Co. KG behält insoweit sämtliche Rechte vor. Die Verwendung dieser Texte, Bilder und Zeichnungen ist nur auszugsweise und nur unter Angabe der Quelle erlaubt.

Originalbetriebsanleitung

Erstdruck: 07.07.2023

Dokumentnummer: MS241D, ASt, Version 1.5.0

Änderungen vorbehalten. Dieses Handbuch verliert seine Gültigkeit mit Erscheinen einer neuen Revision. Die jeweils aktuelle Revision ist auf unserer Webseite (<https://www.pi.de>) zum Herunterladen verfügbar.

Inhalt

1	Über dieses Dokument	1
1.1	Ziel und Zielgruppe dieses Benutzerhandbuchs.....	1
1.2	Symbole und Kennzeichnungen	1
1.3	Begriffserklärung	2
1.4	Abbildungen	3
1.5	Mitgeltende Dokumente	4
1.6	Handbücher herunterladen.....	4
2	Sicherheit	7
2.1	Bestimmungsgemäße Verwendung	7
2.2	Allgemeine Sicherheitshinweise.....	7
2.3	Organisatorische Maßnahmen.....	8
3	Produktbeschreibung	9
3.1	Produktansicht	9
3.1.1	Vorderwand.....	9
3.1.2	Rückwand	10
3.1.3	Typenschild.....	11
3.2	Lieferumfang	11
3.3	Optionales Zubehör.....	12
3.4	PC-Softwareübersicht.....	13
3.4.1	Ansteuerung von PI-Systemen	13
3.4.2	PI Software Suite	14
3.5	Positioniererdatenbanken.....	15
3.6	Kommunikationsschnittstellen.....	16
3.6.1	Kommunikationsschnittstellen des C-663	16
3.7	Funktionsprinzipien	18
3.7.1	Blockdiagramm	18
3.7.2	Kommandierbare Elemente	19
3.7.3	Wichtige Komponenten der Firmware	20
3.7.4	Betriebsarten	22
3.7.5	Physikalische Einheiten.....	23
3.7.6	Auslösen von Bewegungen.....	25
3.7.7	Erzeugung des Dynamikprofils	26
3.7.8	Positionsregelung	29
3.7.9	Motoransteuerung	32
3.7.10	On-Target-Status	34
3.7.11	Referenzschaltererkennung	35
3.7.12	Endschaltererkennung.....	35

3.7.13	Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen	36
3.7.14	Referenzierung	40
4	Auspacken	47
5	Installation	49
5.1	PC-Software installieren	49
5.1.1	Erstinstallation ausführen.....	49
5.1.2	Updates installieren.....	50
5.1.3	Kundenspezifische Positioniererdatenbank installieren	51
5.2	C-663 montieren.....	52
5.3	C-663 erden	53
5.4	Positionierer anschließen	53
5.5	PC anschließen	54
5.5.1	An RS-232-Schnittstelle anschließen	55
5.5.2	An USB-Schnittstelle anschließen.....	55
5.5.3	Daisy-Chain-Netzwerk aufbauen	56
5.6	Netzteil an C-663 anschließen.....	57
5.7	Analogen Joystick anschließen	57
5.8	Digitale Ein- und Ausgänge anschließen.....	58
5.8.1	Digitale Ausgänge anschließen	58
5.8.2	Digitale Eingänge anschließen	59
5.9	Analoge Signalquellen anschließen	60
6	Inbetriebnahme	61
6.1	Allgemeine Hinweise zur Inbetriebnahme	61
6.2	DIP-Schalter-Einstellungen anpassen	61
6.2.1	Generelle Vorgehensweise.....	61
6.2.2	Controlleradresse	62
6.2.3	Baudrate	63
6.3	C-663 einschalten	64
6.4	Kommunikation herstellen.....	64
6.4.1	Kommunikation über RS-232 herstellen	65
6.4.2	Kommunikation über USB herstellen	66
6.4.3	Kommunikation für vernetzten Controller herstellen.....	68
6.5	Bewegungen starten	73
6.6	Regelparameter optimieren.....	78
6.7	Konfigurationsschritte für fortgeschrittene Benutzer.....	84
6.7.1	Betriebsart einstellen	84
6.7.2	Ungeregelter Betrieb mit Sensor: Position abgleichen	85
7	Betrieb	87
7.1	Schutzfunktionen des C-663.....	87

7.1.1	Verhalten bei Systemfehler	87
7.1.2	Verhalten bei Bewegungsfehler	87
7.1.3	Betriebsbereitschaft wiederherstellen	88
7.2	Datenrekorder	89
7.2.1	Datenrekorder einrichten	89
7.2.2	Aufzeichnung starten	90
7.2.3	Aufgezeichnete Daten auslesen	90
7.3	Digitale Ausgangssignale	91
7.3.1	Befehle für digitale Ausgänge	91
7.3.2	Triggermodus "Position Distance" einrichten	92
7.3.3	Triggermodus "On Target" einrichten	94
7.3.4	Triggermodus "Motion Error" einrichten	95
7.3.5	Triggermodus "In Motion" einrichten	95
7.3.6	Triggermodus "Position + Offset" einrichten	96
7.3.7	Triggermodus "Single Position" einrichten	98
7.3.8	Signalpolarität einstellen	99
7.4	Digitale Eingangssignale	99
7.4.1	Befehle und Parameter für digitale Eingänge	100
7.4.2	Digitale Eingangssignale in Makros verwenden	102
7.4.3	Digitale Eingangssignale als Schaltersignale verwenden	102
7.5	Analoge Eingangssignale	104
7.5.1	Befehle für analoge Eingänge	104
7.5.2	Analoge Eingangssignale in Makros verwenden	105
7.6	Joystick-Steuerung	105
7.6.1	Funktionsweise der Joystick-Steuerung	105
7.6.2	Befehle und Parameter für Joystick-Steuerung	106
7.6.3	Achsenbewegungen steuern	107
7.6.4	Joystick kalibrieren	108
7.6.5	Verfügbare Joystick-Geräte	111
7.7	Controllermakros	113
7.7.1	Übersicht: Makrofunktionalitäten und Beispielmakros	113
7.7.2	Befehle und Parameter für Makros	113
7.7.3	Mit Makros arbeiten	115
7.7.4	Controllermakros sichern und laden	123
7.7.5	Makrobeispiel: Synchronisation zweier Controller	124
7.7.6	Makrobeispiel: Bewegung per Tastendruck stoppen	126
7.7.7	Makrobeispiel: Joysticksteuerung mit Speicherung von Positionen	127
7.7.8	Makrobeispiel: Joysticksteuerung mit Änderung der Geschwindigkeit	131
8	GCS-Befehle	133
8.1	Schreibweise	133
8.2	GCS-Syntax für Syntaxversion 2.0	133
8.3	Empfänger- und Senderadresse	136
8.4	Variablen	137
8.5	Befehlsübersicht	138

8.6	Befehlsbeschreibungen für GCS 2.0	142
8.7	Fehlercodes	228
9	Anpassen von Einstellungen	251
9.1	Einstellungen des C-663	251
9.2	Parameterwerte im C-663 ändern	251
9.2.1	Allgemeine Befehle für Parameter	252
9.2.2	Befehle für Schnellzugriff auf einzelne Parameter	252
9.2.3	Parameterwerte in Textdatei sichern	253
9.2.4	Parameterwerte ändern: Generelle Vorgehensweise	254
9.3	Positionierertyp anlegen oder ändern	256
9.4	Parameterübersicht	260
10	Wartung	271
10.1	C-663 reinigen	271
10.2	Firmware aktualisieren	271
11	Störungsbehebung	277
12	Kundendienst	281
13	Technische Daten	283
13.1	Spezifikationen	283
13.1.1	Datentabelle	283
13.1.2	Bemessungsdaten	285
13.1.3	Umgebungsbedingungen und Klassifizierungen	285
13.2	Abmessungen	286
13.3	Pinbelegung	287
13.3.1	Motor und Sensor	287
13.3.2	I/O	288
13.3.3	Kabel C-170.IO für den Anschluss an die I/O-Buchse	289
13.3.4	Joystick	290
13.3.5	Kabel C-819.20Y für Joystick C-819.20	291
13.3.6	RS-232 In und RS-232 Out	292
13.3.7	Netzteilanschluss	293
14	Altgerät entsorgen	295
15	Europäische Konformitätserklärungen	297

1 Über dieses Dokument

1.1 Ziel und Zielgruppe dieses Benutzerhandbuchs

Dieses Benutzerhandbuch enthält die erforderlichen Informationen für die bestimmungsgemäße Verwendung des C-663.

Grundsätzliches Wissen zu geregelten Systemen, zu Konzepten der Bewegungssteuerung und zu geeigneten Sicherheitsmaßnahmen wird vorausgesetzt.

Die aktuellen Versionen der Benutzerhandbücher stehen auf unserer Website zum Herunterladen (S. 4) bereit.

1.2 Symbole und Kennzeichnungen

In diesem Benutzerhandbuch werden folgende Symbole und Kennzeichnungen verwendet:

HINWEIS



Gefährliche Situation

Bei Nichtbeachtung drohen Sachschäden.

- Maßnahmen, um die Gefahr zu vermeiden.

INFORMATION

Informationen zur leichteren Handhabung, Tricks, Tipps, etc.

Symbol/ Kennzeichnung

Bedeutung

1.	Handlung mit mehreren Schritten, deren Reihenfolge eingehalten werden muss
2.	
➤	Handlung mit einem Schritt oder mehreren Schritten, deren Reihenfolge nicht relevant ist
▪	Aufzählung
S. 5	Querverweis auf Seite 5
RS-232	Bedienelement-Beschriftung auf dem Produkt (Beispiel: Buchse der RS-232 Schnittstelle)

**Symbol/
Kennzeichnung****Bedeutung**

Auf dem Produkt angebrachtes Warnzeichen, das auf ausführliche Informationen in diesem Handbuch verweist.

Start > Einstellungen

Menüpfad in der PC-Software (Beispiel: Zum Aufrufen des Menüs muss nacheinander auf die Menüeinträge **Start** und **Einstellungen** geklickt werden)

POS?

Befehlszeile oder Befehl aus dem universellen Befehlssatz GCS von PI (Beispiel: Befehl zum Abfragen der aktuellen Achsenposition)

Device S/N

Parameterbezeichnung (Beispiel: Parameter, in dem die Seriennummer gespeichert ist)

5

Wert, der über die PC-Software eingegeben bzw. ausgewählt werden muss

1.3 Begriffserklärung

Begriff	Erklärung
Achse	Auch als "logische Achse" bezeichnet. Die logische Achse bildet die Bewegung der Mechanik in der Firmware des C-663 ab. Bei Mechaniken, die Bewegung in mehreren Richtungen erlauben (z. B. in X, Y und Z), entspricht jede Bewegungsrichtung einer logischen Achse.
Daisy Chain	Verkabelungs-Schema, bei dem ein Controller mit dem nächsten nacheinander verbunden wird (Reihenschaltungsprinzip). Dabei ist der erste Controller direkt mit dem PC verbunden. Die weiteren Controller sind jeweils mit ihren Vorgängern verbunden, so dass eine Kette entsteht. Das Signal zu und von einem Controller geht über seine Vorgänger bis zum PC hin.
Dynamikprofil	Umfasst die vom Profilgenerator des C-663 für jeden Zeitpunkt der Bewegung berechnete Zielposition, Geschwindigkeit und Beschleunigung der Achse. Die errechneten Werte werden "kommandierte Werte" genannt.
Firmware	Software, die auf dem Controller installiert ist.
Flüchtiger Speicher	RAM-Baustein, in dem bei eingeschaltetem Controller die Parameter gespeichert sind (Arbeitsspeicher). Die Parameterwerte im flüchtigen Speicher bestimmen das aktuelle Verhalten des Systems. In der PC-Software von PI werden die Parameterwerte im flüchtigen Speicher auch als "Active Values" bezeichnet.
GCS	PI General Command Set: Befehlssatz für Controller von PI

Begriff	Erklärung
Inkrementeller Positionssensor	Sensor (Encoder) zur Erfassung von Lageänderungen oder Winkeländerungen. Die Signale des inkrementellen Positionssensors werden für die Rückmeldung der Achsenposition verwendet. Nach dem Einschalten des Controllers muss eine Referenzierung durchgeführt werden, bevor absolute Zielpositionen kommandiert und erreicht werden können.
Mikroschrittauflösung	Ein Schrittmotor bewegt die von ihm angetriebene Achse schrittweise. Der Weg, der bei der Umschaltung des Stromes von einer Wicklung auf die nächste zurückgelegt wird, heißt Vollschrift. Beim C-663 ist ein Vollschrift in 2048 Mikroschritte eingeteilt. Durch die hohe Mikroschrittauflösung sind zum einen sehr kleine Bewegungen möglich, zum anderen wird eine hohe Laufruhe erreicht.
PC-Software	Software, die auf dem PC installiert wird.
Permanenter Speicher	Speicherbaustein (Festspeicher, z. B. EEPROM oder Flash-Speicher), von dem beim Start des Controllers die Standardwerte der Parameter in den flüchtigen Speicher geladen werden. In der PC-Software von PI werden die Parameterwerte im permanenten Speicher auch als "Startup Values" bezeichnet.
Positionierer	An den C-663 angeschlossene Mechanik. Bei Positionierern mit nur einer Bewegungsachse ist die Bezeichnung "Achse" gleichbedeutend mit "Positionierer". Positionierer, die Bewegung in mehreren Achsen erlauben, werden auch als "mehrachsig Positionierer" bezeichnet. Für diese Positionierer muss zwischen den einzelnen Achsen unterschieden werden. In diesem Handbuch werden auch Aktoren, d. h. Antriebskomponenten ohne Bewegungsplattform (z. B. Präzisionslinearaktoren) als Positionierer bezeichnet.
Stellwert	Der Stellwert ist die Ausgangsgröße des Positionsreglers.

1.4 Abbildungen

Zugunsten eines besseren Verständnisses können Farbgebung, Größenverhältnisse und Detaillierungsgrad in Illustrationen von den tatsächlichen Gegebenheiten abweichen. Auch fotografische Abbildungen können abweichen und stellen keine zugesicherten Eigenschaften dar.

1.5 Mitgeltende Dokumente

Alle in dieser Dokumentation erwähnten Geräte und Programme von PI sind in separaten Handbüchern beschrieben.

Beschreibung	Dokument
Kurzanleitung zur Installation und Inbetriebnahme des C-663.12	MS242EK Kurzanleitung für digitale Motorcontroller
PI GCS Treiberbibliothek zur Verwendung mit NI LabVIEW-Software	SM158E Software Manual
PI MATLAB Treiber GCS 2.0	SM155D Software-Handbuch
PI GCS 2.0 DLL	SM151E Software Manual
GCS Array Datenformatbeschreibung	SM146E Software Manual
PIMikroMove®	SM148E Software Manual
PIStages3Editor: Software zur Verwaltung der Positioniererdatenbank	SM156D Software-Handbuch
PIUpdateFinder: Aktualisierung von PI-Software	A000T0028 Benutzerhandbuch
PI Software on ARM-Based Platforms	A000T0089 Technical Note
Downloading manuals from PI: PDF-Datei mit Links auf die Handbücher für digitale Elektronik und Software von PI. Wird zusammen mit der PI-Software ausgeliefert.	A000T0081 Technical Note

1.6 Handbücher herunterladen

INFORMATION

Wenn ein Handbuch fehlt oder Probleme beim Herunterladen auftreten:

- Wenden Sie sich an unseren Kundendienst (S. 281).

Handbücher herunterladen

1. Öffnen Sie die Website **www.pi.de**.
2. Suchen Sie auf der Website nach der Produktnummer (z. B. C-663).
3. Klicken Sie auf das entsprechende Produkt, um die Produktdetailseite zu öffnen.

4. Klicken Sie auf den Tab **Downloads**.

Die Handbücher werden unter **Dokumentation** angezeigt. Software-Handbücher werden unter **Allgemeine Software-Dokumentation** angezeigt.

5. Klicken Sie für das gewünschte Handbuch auf den Button **HINZUFÜGEN** und dann auf **ANFORDERN**.

6. Füllen Sie das Anfrageformular aus und klicken Sie auf **ANFRAGE SENDEN**.

Der Download-Link wird Ihnen an die eingegebene E-Mail-Adresse gesendet.

2 Sicherheit

2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der C-663 ist ein Laborgerät im Sinne der DIN EN 61010-1. Er ist für die Verwendung in Innenräumen und in einer Umgebung vorgesehen, die frei von Schmutz, Öl und Schmiermitteln ist.

Entsprechend seinem Aufbau ist der C-663 dafür vorgesehen, Positionierer von PI, die mit Schrittmotoren ausgestattet sind, zu betreiben.

Der C-663 ist sowohl für den unregelmäßigen Betrieb als auch für den positionsgeregelten Betrieb von 2-Phasen-Schrittmotoren vorgesehen. Der positionsgeregelte Betrieb erfordert inkrementelle Sensoren. Außerdem kann der C-663 die Referenz- und Endschalersignale des angeschlossenen Positionierers auslesen und weiterverarbeiten.

Der C-663 darf nur unter Einhaltung der technischen Spezifikationen und Anweisungen in diesem Benutzerhandbuch verwendet werden. Für die Prozessvalidierung ist der Benutzer verantwortlich.

2.2 Allgemeine Sicherheitshinweise

Der C-663 ist nach dem Stand der Technik und den anerkannten sicherheitstechnischen Regeln gebaut. Bei unsachgemäßer Verwendung des C-663 können Benutzer gefährdet werden und/oder Schäden am C-663 entstehen.

- Benutzen Sie den C-663 nur bestimmungsgemäß und in technisch einwandfreiem Zustand.
- Lesen Sie das Benutzerhandbuch.
- Beseitigen Sie Störungen, die die Sicherheit beeinträchtigen können, umgehend.

Der Betreiber ist für den korrekten Einbau und Betrieb des C-663 verantwortlich.

- Installieren Sie den C-663 in der Nähe der Stromversorgung, damit der Netzstecker schnell und einfach vom Netz getrennt werden kann.
- Verwenden Sie zum Anschließen des C-663 an die Stromversorgung die mitgelieferten Komponenten (Netzteil, Netzkabel).
- Wenn eine der mitgelieferten Komponenten für das Anschließen an die Stromversorgung ersetzt werden muss, verwenden Sie eine ausreichend bemessene Komponente.

2.3 Organisatorische Maßnahmen

Benutzerhandbuch

- Halten Sie dieses Benutzerhandbuch ständig am C-663 verfügbar.
Die aktuellen Versionen der Benutzerhandbücher stehen auf unserer Website zum Herunterladen (S. 4) bereit.
- Fügen Sie alle vom Hersteller bereitgestellten Informationen, z. B. Ergänzungen und Technical Notes, zum Benutzerhandbuch hinzu.
- Wenn Sie den C-663 an Andere weitergeben, fügen Sie dieses Handbuch und alle sonstigen vom Hersteller bereitgestellten Informationen bei.
- Führen Sie Arbeiten grundsätzlich anhand des vollständigen Benutzerhandbuchs durch.
Fehlende Informationen aufgrund eines unvollständigen Benutzerhandbuchs können zu Sachschäden führen.
- Installieren und bedienen Sie den C-663 nur, nachdem Sie dieses Benutzerhandbuch gelesen und verstanden haben.

Personalqualifikation

Nur autorisiertes und entsprechend qualifiziertes Personal darf den C-663 installieren, in Betrieb nehmen, bedienen, warten und reinigen.


3 Produktbeschreibung

3.1 Produktansicht

3.1.1 Vorderwand



Figure 1: Vorderwand des C-663.12

Beschriftung	Typ	Funktion
	Mini-USB Typ B	Universal Serial Bus für Verbindung zum PC; nicht verbinden, wenn RS-232 In bereits verbunden ist.
RS-232 In	D-Sub 9 (m) (S. 292)	Serielle Verbindung zum PC oder zum vorhergehenden Controller in einem Daisy-Chain-Netzwerk; nicht mit dem PC verbinden, wenn die USB-Schnittstelle bereits verbunden ist.
RS-232 Out	D-Sub 9 (w) (S. 292)	Serielle Verbindung zum nachfolgenden Controller in einem Daisy-Chain-Netzwerk
STA	LED grün	Controllerstatus: <ul style="list-style-type: none"> ▪ Dauerhaftes Leuchten: C-663 ist bereit für den Normalbetrieb ▪ Blinken: C-663 befindet sich im Firmware-Update-Modus ▪ Aus: C-663 ist nicht an der Versorgungsspannung angeschlossen
ERR	LED rot	Fehleranzeige: <ul style="list-style-type: none"> ▪ An: Fehler (Fehlercode $\neq 0$) ▪ Aus: Kein Fehler (Fehlercode = 0) Der Fehlercode kann mit dem Befehl ERR? abgefragt werden. Durch die Abfrage wird der Fehlercode auf null zurückgesetzt, und die LED wird ausgeschaltet.

Beschriftung	Typ	Funktion
Mode Baud Addr	8-Bit-DIP-Schalter (S. 61)	Einstellung von <ul style="list-style-type: none"> ▪ Geräteadresse (Addr) ▪ Baudrate für die Kommunikation mit dem PC (Baud) Die Schalter 7 und 8 (Mode) haben keine Funktion.

3.1.2 Rückwand

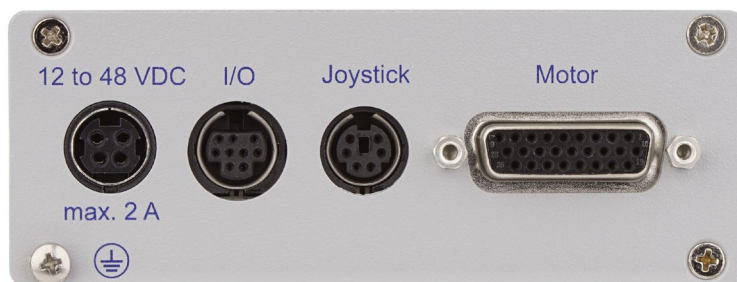






Figure 2: Rückwand des C-663.12

Beschriftung	Typ	Funktion
12 to 48 VDC max. 2 A	DC-Power-Buchse (Kycon), 4-polig (w), verriegelbar (S. 293)	Anschluss für die Versorgungsspannung
I/O	Mini-DIN, 9-polig (w) (S. 288)	Digitale Ein-/Ausgänge: <ul style="list-style-type: none"> ▪ Ausgänge: Triggern externer Geräte ▪ Eingänge: Verwendung in Makros oder als Schaltersignale Analoge Eingänge: <ul style="list-style-type: none"> ▪ Verwendung in Makros oder für Scanvorgänge
Joystick	Mini-DIN, 6-polig (w) (S. 289)	Anschluss für analogen Joystick <ul style="list-style-type: none"> ▪ Eingänge für Signale der Joystick-Achsen und -Tasten ▪ Ausgang für Versorgungsspannung des Joysticks
Motor	HD D-Sub 26 (w) (S. 287)	Anschluss des Positionierers <ul style="list-style-type: none"> ▪ Ausgang für die Motorphasen ▪ Eingang der Signale des inkrementellen Positionssensors ▪ Eingang der Signale der Endschalter und des Referenzschalters

Beschriftung	Typ	Funktion
	Schraube und Zahnscheibe C-663 erden (S. 53)	Erdungsanschluss Wenn ein Potentialausgleich erforderlich ist, kann die Schraube mit dem Erdungssystem verbunden werden.

3.1.3 Typenschild


Beschriftung	Funktion
	DataMatrix-Code (Beispiel; enthält die Seriennummer)
C-663.12	Produktbezeichnung
PI	Herstellerlogo
116056789	Seriennummer (Beispiel), individuell für jeden C-663 Bedeutung der Stellen (Zählung von links): 1 = interne Information, 2 und 3 = Herstellungsjahr, 4 bis 9 = fortlaufende Nummer
Country of origin: Germany	Herkunftsland
	Warnzeichen "Handbuch beachten!"
	Altgeräteentsorgung (S. 295)
CE	Konformitätszeichen CE
WWW.PI.WS	Herstelleradresse (Website)

3.2 Lieferumfang

Artikel	Komponente
C-663.12	Controller
C-501.48120DIN4	Weitbereichsnetzteil 48 V 120 W, Mini-DIN, 4-polig
3763	Netzkabel
000036360	USB-Kabel (Typ A auf Mini-B) zur Verbindung mit dem PC
C-815.34	RS-232-Nullmodemkabel, 3 m, 9/9-pol.
C-862.CN	Netzwerkkabel für Daisy-Chain-Netzwerk, 30 cm
C-815.AA42	Steckeradapter für D-Sub 15 (f) auf HD D-Sub 26 (m)
000084853	4 Klebefüße für C-663.12
C-990.CD1	Datenträger mit PC-Software von PI

Artikel	Komponente
MS242EK	Kurzanleitung für digitale Motorcontroller

3.3 Optionales Zubehör

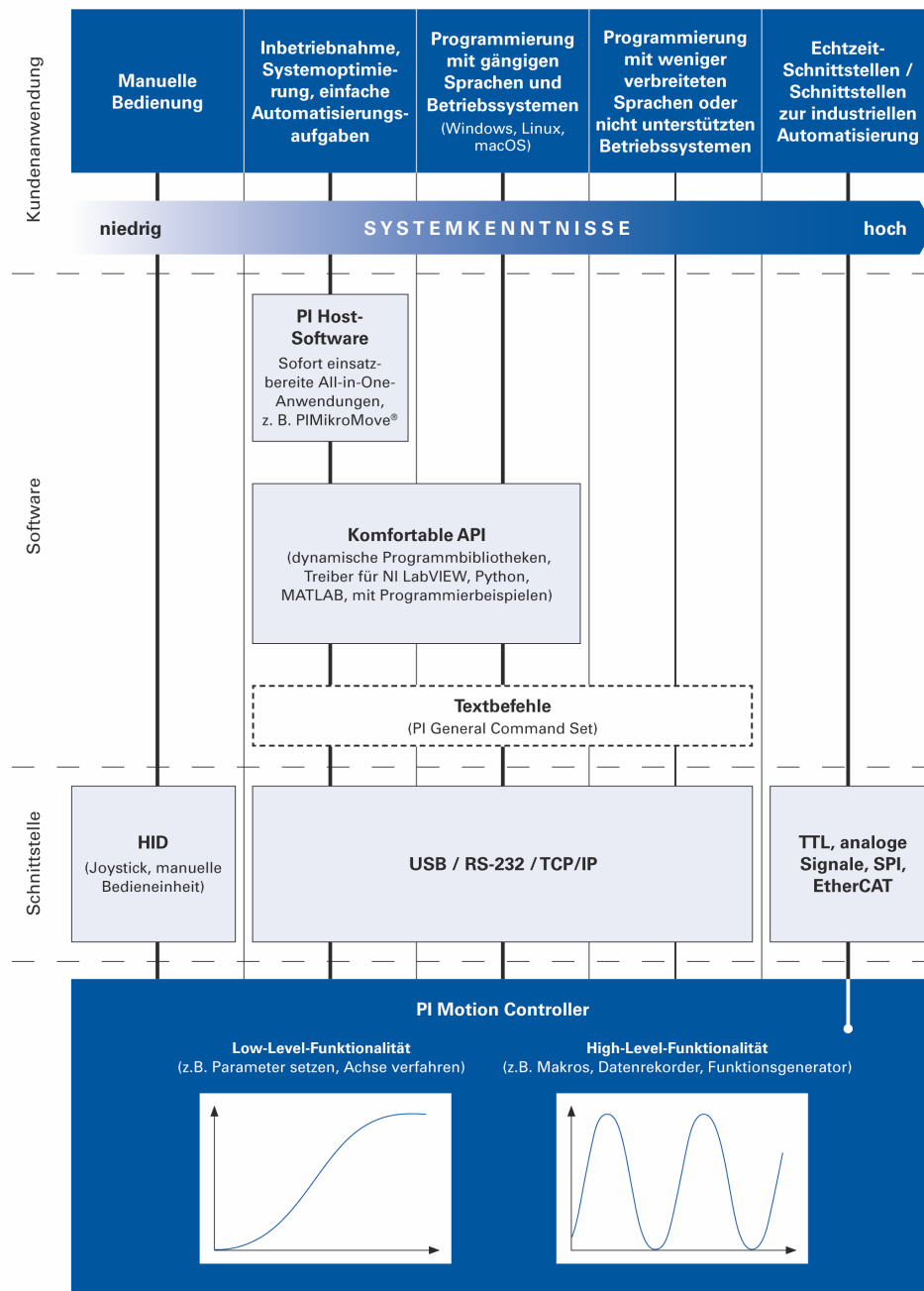
Artikel	Komponente
C-815.LSM2	Motorkabel, Schrittmotor, HD D-Sub 26 (f) auf HD D-Sub 26 (m), 3 m
C-815.AC32	Konverter für sin/cos-Sensorsignale auf AB-Quadratur-Signale (RS-422), HD-Sub 26 (m)
C-862.CN2	Netzwerkkabel für Daisy-Chain-Netzwerk, 3 m
C-819.20	Analoger Joystick für 2 Achsen, Details siehe "Verfügbare Joystick-Geräte" (S. 111)
C-819.20Y	Y-Kabel für 2 Controller an Joystick C-819.20
C-819.30	Analoger Joystick für 3 Achsen, Details siehe "Verfügbare Joystick-Geräte" (S. 112)
C-170.PB	Pushbutton-Box mit 4 Tasten und 4 LEDs  <p>Anschluss an Buchse I/O des C-663; liefert 4 TTL-Eingangssignale und zeigt den Status der 4 digitalen Ausgänge anhand der LEDs an.</p>
C-170.IO	I/O-Kabel, 2 m, offenes Ende (S. 289)

Wenden Sie sich bei Bestellungen an den Kundendienst (S. 281).

3.4 PC-Softwareübersicht

3.4.1 Ansteuerung von PI-Systemen

Systeme von PI können grundsätzlich wie folgt angesteuert werden:



3.4.2 PI Software Suite

Im Lieferumfang (S. 11) des C-663 ist ein Datenträger mit der PI Software Suite enthalten. Einige Bestandteile der PI Software Suite werden in der nachfolgenden Tabelle beschrieben. Informationen zur Kompatibilität der Software mit PC-Betriebssystemen finden Sie in der C-990.CD1 Release News im Hauptverzeichnis des Datenträgers.

Bibliotheken, Treiber

PC-Software	Betriebs-system	Kurzbeschreibung	Empfohlene Verwendung
Dynamische Programm-bibliothek für GCS	Windows, Linux (Kommunikation unter Linux nur über virtuellen COM-Port)	Ermöglicht die Software-Programmierung für den C-663 mit Programmiersprachen wie z. B. C++. Die Funktionen in der dynamischen Programm-bibliothek basieren auf dem PI General Command Set (GCS).	Für Anwender, die für ihre Anwendung eine dynamische Programm-bibliothek nutzen möchten. Wird für PIMikroMove® benötigt. Wird für die NI LabVIEW-Treiber benötigt.
Treiber zur Verwendung mit NI LabVIEW Software	Windows	NI LabVIEW ist eine Software für die Datenerfassung und Prozesssteuerung (von National Instruments separat zu beziehen). Die Treiberbibliothek ist eine Sammlung von Virtual-Instrument-Treibern für Elektroniken von PI. Die Treiber unterstützen das GCS.	Für Anwender, die NI LabVIEW zur Programmierung ihrer Anwendung verwenden möchten.
MATLAB-Treiber	Windows	MATLAB ist eine Entwicklungsumgebung und Programmiersprache für numerische Berechnungen (von MathWorks separat zu beziehen). Der PI MATLAB-Treiber besteht aus einer MATLAB-Klasse, die in jedes beliebige MATLAB-Skript eingebunden werden kann. Diese Klasse unterstützt das GCS. Der PI MATLAB-Treiber benötigt keine zusätzlichen MATLAB-Toolboxen.	Für Anwender, die MATLAB zur Programmierung ihrer Anwendung verwenden möchten.
USB-Treiber	Windows	Treiber für die USB-Schnittstelle	Für Anwender, die den Controller über die USB-Schnittstelle an den PC anschließen möchten.

Anwender-Software

PC-Software	Betriebs-system	Kurzbeschreibung	Empfohlene Verwendung
PIMikroMove®	Windows	<p>Grafische Benutzerschnittstelle für Windows, mit der der C-663 und andere Controller von PI bedient werden können:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▪ Das System kann ohne Programmieraufwand gestartet werden ▪ Grafische Darstellung der Bewegungen im geregelten und ungeregelten Betrieb ▪ Makrofunktionalität zum Abspeichern von Befehlsfolgen auf dem PC (Hostmakros) ▪ Komplette Umgebung für die Befehlseingabe, zum Ausprobieren von verschiedenen Befehlen <p>PIMikroMove® verwendet die dynamische Programmbibliothek zur Kommandierung des Controllers.</p>	Für Anwender, die einfache Automatisierungsaufgaben ausführen oder ihre Ausrüstung vor oder anstelle der Programmierung einer Anwendung testen möchten. Ein Logfenster mit Anzeige der gesendeten Befehle ermöglicht auch das Erlernen der Befehlsverwendung.
PITerminal	Windows	Terminalprogramm, das für nahezu alle PI-Controller verwendet werden kann.	Für Anwender, die die Befehle des GCS direkt an den Controller senden möchten.
PIStages3Editor	Windows	Programm zum Öffnen und Editieren von Positioniererdatenbanken des Formats .db.	Für Anwender, die sich intensiv mit den Inhalten der Positioniererdatenbanken auseinandersetzen möchten.
PIUpdateFinder	Windows	Überprüft die auf dem PC installierte Software von PI. Wenn auf dem PI-Server aktuellere Versionen der PC-Software vorhanden sind, wird das Herunterladen angeboten.	Für Anwender, die die PC-Software aktualisieren möchten.
PI Firmware Updater	Windows	Programm zur Unterstützung des Anwenders bei der Aktualisierung der Firmware des C-663.	Für Anwender, die die Firmware aktualisieren möchten.

3.5 Positioniererdatenbanken

Sie können in der PC-Software von PI den für Ihren Positionierer geeigneten Parametersatz aus einer Positioniererdatenbank auswählen. Die PC-Software überträgt die Werte des ausgewählten Parametersatzes in den flüchtigen Speicher des Controllers.

Dateiname	Beschreibung
PISTAGES3.DB	Enthält im Auslieferungszustand Parametersätze für Standardpositionierer von PI und PI miCos; wird bei der Installation der PC-Software automatisch auf dem PC gespeichert Neue Parametersätze können angelegt, editiert und gespeichert werden (S. 256).
<Produkt>.db z. B.: M-xxxxxxx.db	Enthält den Parametersatz für einen kundenspezifischen Positionierer. Damit der Parametersatz in der PC-Software ausgewählt werden kann, muss er zuvor in PISTAGES3.DB eingefügt werden, siehe "Kundenspezifische Positioniererdatenbank installieren" (S. 51).

Parameter, die aus der Positioniererdatenbank geladen werden, sind in der Parameterübersicht (S. 260) farbig markiert.

Weitere Informationen zur Positioniererdatenbank finden Sie in den Handbüchern zum PISTages3Editor und zur PI GCS-Programmbibliothek.

INFORMATION

Wenn die Positioniererdatenbanken pistages2.dat und pimicosstages2.dat auf Ihrem PC vorhanden sind:

Positioniererdatenbanken im Format .dat werden nur aus Kompatibilitätsgründen installiert und für den in diesem Handbuch beschriebenen C-663 **nicht** verwendet.

3.6 Kommunikationsschnittstellen

3.6.1 Kommunikationsschnittstellen des C-663

Der C-663 kann von einem PC mit ASCII-Befehlen gesteuert werden. Der Anschluss an den PC kann über eine direkte Verbindung oder über ein Daisy-Chain-Netzwerk erfolgen. Für die direkte Verbindung zum PC können folgende Schnittstellen des C-663 verwendet werden:

- Serielle RS-232-Verbindung
- USB-Verbindung

Es darf immer nur eine von beiden Schnittstellen an den PC angeschlossen sein.

Standard-Kommunikationseinstellungen

Schnittstelle	Eigenschaft	Standardwert
RS-232	Baudrate	115200 Einstellungen der DIP-Schalter 5 und 6; siehe "Baudrate" (S. 63) Sonstiges: 8 Daten-Bits und 1 Stopp-Bit, ohne Parität; interne Zwischenspeicher erfordern keinen Handshake

INFORMATION

Für die USB-Schnittstelle wird im C-663 ein USB-UART-Modul (FTDI) verwendet. Wenn der C-663 über den USB-Anschluss verbunden und eingeschaltet ist, wird die USB-Schnittstelle in der PC-Software deshalb auch als COM-Port angezeigt. Der C-663 verwendet für diese Schnittstelle die Baudrate 115200.

Daisy-Chain-Netzwerk

Über ein Daisy-Chain-Netzwerk können bis zu 16 Controller über einen einzigen RS-232- oder USB-Anschluss an den PC angeschlossen werden. Die Vernetzung erfolgt in Reihe. Siehe auch "Begriffserklärung" (S. 2).

3.7 Funktionsprinzipien

3.7.1 Blockdiagramm

Der C-663 steuert die Bewegung der logischen Achse eines Positionierers. Das nachfolgende Blockdiagramm zeigt, wie der C-663 das Ausgangssignal für die verbundene Achse erzeugt:

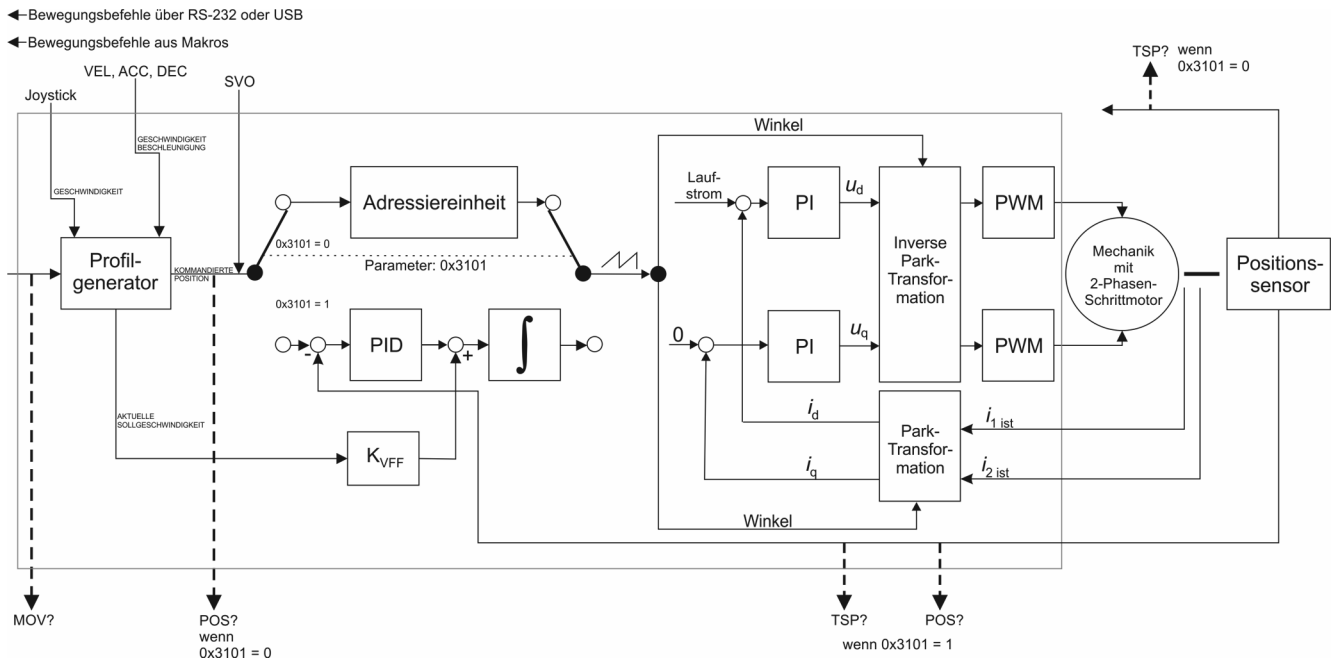


Figure 3: C-663.12: Erzeugung des Ausgangsstroms

Der C-663.12 unterstützt Positionierer ohne Sensor sowie Positionierer, die mit inkrementellem Positionssensor ausgestattet sind.

3.7.2 Kommandierbare Elemente

Die folgende Tabelle enthält die mit den Befehlen des GCS (S. 142) kommandierbaren Elemente.

Element	Anzahl	ID	Beschreibung
Logische Achse	1	1 (änderbar)	<p>Die logische Achse bildet die Bewegung des Positionierers in der Firmware des C-663 ab. Sie entspricht einer Achse eines linearen Koordinatensystems.</p> <p>Alle Befehle zur Bewegung eines Positionierers beziehen sich auf logische Achsen.</p> <p>In der Firmware des C-663 werden Bewegungen für logische Achsen kommandiert (d. h. für die Bewegungsrichtungen eines Positionierers).</p> <p>Die Achsenkennung kann mit dem Befehl <code>SAI?</code> abgefragt und mit dem Befehl <code>SAI</code> geändert werden. Sie kann aus bis zu 8 Zeichen bestehen; gültige Zeichen sind 1234567890ABCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZ_</p> <p>Die neue Achsenkennung wird nur in den flüchtigen Speicher des C-663 übernommen. Eine geänderte Achsenkennung kann mit dem Befehl <code>WPA</code> (S. 226) permanent im C-663 gespeichert werden.</p>
Eingangssignalkanal	1	1	<p>Kanal für einen inkrementellen Sensor; Eingang über die Buchse Motor (S. 287)</p> <p>Die Sensorposition kann mit dem Befehl <code>TSP?</code> abgefragt und mit dem Befehl <code>TSP</code> gesetzt werden.</p> <p>Weitere Informationen siehe "Betriebsarten" (S. 21), "Physikalische Einheiten" (S. 23) und "Referenzierung" (S. 40).</p>
Analoge Eingänge	6	1 bis 6	<p>Die analogen Eingangsleitungen mit den Kennungen 1 bis 4 sind die Eingänge 1 bis 4 der Buchse I/O (S. 288). Ihre Anzahl wird mit dem Befehl <code>TAC?</code> angezeigt, und ihre Werte können mit dem Befehl <code>TAV?</code> abgefragt werden. Beachten Sie, dass diese Leitungen auch als digitale Eingänge verwendet werden können (siehe unten).</p> <p>Weitere analoge Eingangsleitungen befinden sich an der Buchse Joystick (S. 289).</p> <p>Diese Leitungen werden nicht über <code>TAC?</code> und <code>TAV?</code> ausgegeben.</p> <p>Die Werte aller Eingänge können mittels der Aufzeichnungsoption 81 des Befehls <code>DRC</code> aufgenommen werden.</p>

Element	Anzahl	ID	Beschreibung
Digitale Ausgänge	4	1 bis 4	1 bis 4 kennzeichnen die digitalen Ausgangsleitungen 1 bis 4 der Buchse I/O (S. 288). Weitere Informationen siehe "Digitale Ausgangssignale" (S. 91).
Digitale Eingänge	4	1 bis 4	1 bis 4 kennzeichnen die digitalen Eingangsleitungen 1 bis 4 der Buchse I/O (S. 288), die auch als analoge Eingänge verwendet werden können (siehe oben). Weitere Informationen siehe "Digitale Eingangssignale" (S. 99).
Joystick-Gerät	1	1	Ein analoges Joystick-Gerät kann an der Buchse Joystick (S. 289) angeschlossen werden.
Joystick-Achse	1	1	Pin 4 der Buchse Joystick : Achse 1 von Joystick-Gerät 1
Joystick-Taste	1	1	Pin 6 der Buchse Joystick : Taste 1 von Joystick-Gerät 1 Weitere Informationen siehe "Joystick-Steuerung" (S. 105). Für die Konfiguration des Datenrekorders mit dem Befehl DRC gelten abweichend von den Angaben oben die folgenden Datenquellen-Kennungen: 5 = Achse 1 von Joystick-Gerät 1 6 = Taste 1 von Joystick-Gerät 1
Datenrekorder-tabellen	4	1 bis 4	Der C-663 hat 4 Datenrekordertabellen (Abfrage mit TNR?) mit 1024 Datenpunkten pro Tabelle.
Controller-adresse	1	1 bis 16	Die Controlleradresse kann im Bereich von 1 bis 16 mit den DIP-Schaltern auf der Vorderwand des C-663 gesetzt werden (S. 62). In einem Daisy-Chain-Netzwerk (S. 56) muss jeder Controller eine eindeutige Adresse haben (S. 136).
Gesamtsystem	1	1	C-663 als Gesamtsystem

3.7.3 Wichtige Komponenten der Firmware

Die Firmware des C-663 stellt die folgenden funktionalen Einheiten bereit:

Firmware-Komponente	Beschreibung
ASCII-Befehle (GCS)	Die Kommunikation mit dem C-663 kann mit den Befehlen des PI General Command Set (GCS; Version 2.0) geführt werden. Der GCS ist von der Hardware (Controller, angeschlossene Positionierer) unabhängig. Beispiele für die Verwendung des GCS: <ul style="list-style-type: none"> ▪ C-663 konfigurieren

Firmware-Komponente	Beschreibung
	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Betriebsart einstellen ▪ Bewegungen des Positionierers starten ▪ System- und Positionswerte abfragen <p>Eine Liste der verfügbaren Befehle finden Sie im Abschnitt "Befehlsübersicht" (S. 138).</p>
Parameter	<p>Parameter spiegeln die Eigenschaften des angeschlossenen Positionierers wider (z. B. Stellweg) und bestimmen das Verhalten des C-663 (z. B. Wahl der Betriebsart, Einstellungen für den Regelalgorithmus).</p> <p>Parameterwerte können geändert werden, um das System an die jeweilige Anwendung anzupassen. Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt "Anpassen von Einstellungen" (S. 251).</p> <p>Der Schreibzugriff auf die Parameter des C-663 ist durch Befehlsebenen festgelegt. Nach dem Einschalten oder Neustart des Controllers ist die aktive Befehlsebene immer 0. Auf Befehlsebenen > 1 besteht Schreibzugriff nur für PI-Servicepersonal.</p>
Profilgenerator	<p>Der Profilgenerator errechnet das Dynamikprofil, um die Zielposition ("kommandierte Position"), Geschwindigkeit und Beschleunigung der Achse zu jedem Zeitpunkt der Bewegung festzulegen.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt "Erzeugung des Dynamikprofils" (S. 26).</p>
Regelalgorithmus	<p>Geregelter Betrieb: Der Positionsfehler, der sich aus der Differenz zwischen der kommandierten Position (Ausgang des Profilgenerators) und der tatsächlichen Position (Rückmeldung des Sensors) ergibt, durchläuft einen P-I-D-Regelalgorithmus.</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt "Positionsregelung" (S. 29).</p>
Datenrekorder	<p>Der C-663 besitzt einen Echtzeit-Datenrekorder (S. 89). Der Datenrekorder kann verschiedene Signale (z. B. Position, analoger Eingang) aus verschiedenen Datenquellen (z. B. logische Achse, Eingangskanal) aufzeichnen.</p>
Makros	<p>Der C-663 kann Makros (S. 113) speichern. Über die Makrofunktion können Befehlssequenzen festgelegt und dauerhaft im nichtflüchtigen Speicher des Geräts gespeichert werden. Ein Startup-Makro kann festgelegt werden, das bei jedem Einschalten oder Neustart des C-663 ausgeführt wird. Das Startup-Makro vereinfacht den Stand-Alone-Betrieb (Betrieb ohne Verbindung zum PC).</p> <p>Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt "Controllermakros" (S. 113).</p>

Die Firmware kann mit einem Hilfsprogramm aktualisiert werden (S. 271).

3.7.4 Betriebsarten

Der C-663 unterstützt folgende Betriebsarten:

- Betrieb mit Positionsregelung: "geregelter Betrieb"
- Betrieb ohne Positionsregelung: "ungeregelter Betrieb"

Die Bezeichnungen "geregelter Betrieb" und "ungeregelter Betrieb" beziehen sich in diesem Handbuch nur auf die Positionsregelung und **nicht** auf die Stromregelung (S. 32) des C-663. Die Stromregelung ist sowohl im Betrieb mit Positionsregelung als auch im Betrieb ohne Positionsregelung eingeschaltet.

Die Betriebsart des C-663 wird durch den Wert des Parameters **Stepper Closed-Loop Operation** (0x3101) bestimmt:

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
Stepper Closed-Loop Operation 0x3101	Betriebsart des C-663 0 = unregelter Betrieb 1 = geregelter Betrieb Der Wert des Parameters kann nur geändert werden, wenn der Motor deaktiviert ist. Details siehe "Betriebsart einstellen" (S. 84).

INFORMATION

Bewegungen der Achse sind sowohl im unregelten als auch im geregelten Betrieb nur möglich, wenn der Motor mit dem Befehl SVO (S. 214) aktiviert ist.

Der aktuelle Aktivierungszustand des Motors kann mit dem Befehl SVO? (S. 215) abgefragt werden.

Unterschiede zwischen den Betriebsarten:

	Ungeregelter Betrieb	Geregelter Betrieb
Korrektur von Positionsfehlern	Positionsfehler werden nicht korrigiert.	Positionsfehler werden durch einen Regelalgorithmus korrigiert. Weitere Informationen siehe "Positionsregelung" (S. 29).
Verwendung eines Positionssensors	Optional. Wird nur zur Anzeige der Position verwendet.	Erforderlich. Wird für die Positionsregelung verwendet.

	Ungeregelter Betrieb	Geregelter Betrieb
Abfrage der aktuellen Achsenposition	Mit dem Befehl POS?. Die Antwort auf POS? basiert auf der kommandierten Position (Ausgang des Profilgenerators). Wenn ein Positionssensor vorhanden ist: Der Befehl TSP? fragt die gemessene Position ab. Für das Abgleichen der mit POS? und TSP? abgefragten Werte siehe "Referenzierung" (S. 40).	Mit dem Befehl POS?. Die Antwort auf POS? basiert auf der vom Sensor gemessenen Position.
Bestimmung der Längeneinheit für Positionsangaben Weitere Informationen siehe "Physikalische Einheiten" (S. 23).	Wird bestimmt durch den Faktor für Mikroschritte pro physikalischer Längeneinheit (Parameter 0xE, 0xF). Ausnahme: Die Längeneinheit für die vom Sensor gemessene Position wird bestimmt durch den Faktor für Zählimpulse pro physikalischer Längeneinheit (Parameter 0x9A, 0x9B).	Wird bestimmt durch den Faktor für Zählimpulse pro physikalischer Längeneinheit (Parameter 0x9A, 0x9B).

3.7.5 Physikalische Einheiten

Der C-663 verwendet intern folgende Längeneinheiten für Positionsangaben:

- Mikroschritte des Motors
- Zählimpulse des Sensors

Die Umrechnung einer internen Längeneinheit in die gewünschte physikalische Längeneinheit für die Kommandierung erfolgt mit einem Faktor. An den eingestellten Faktor werden automatisch die Werte aller Parameter angepasst, deren Einheit entweder die physikalische Längeneinheit selbst oder eine darauf basierende Maßeinheit ist.

Der Faktor für die Mikroschritte pro physikalischer Längeneinheit bestimmt im unregulierten Betrieb die Längeneinheit für Bewegungsbefehle und für Positionsabfragen mit POS?.

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
<i>Numerator Of The Counts-Per-Physical-Unit Factor</i> 0xE	Zähler und Nenner des Faktors für die Mikroschritte pro physikalischer Längeneinheit 1 bis 1.000.000.000 für jeden Parameter Zähler und Nenner des Faktors können aus den technischen Daten

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
Denominator Of The Counts-Per-Physical-Unit Factor 0xF	des Positionierers berechnet werden: Zähler = Anzahl Vollschrte/U * 2048 Nenner = Spindelsteigung in phys. Längeneinheit/U

Der Faktor für die Zählimpulse pro physikalischer Längeneinheit bestimmt im geregelten Betrieb die Längeneinheit für Bewegungsbefehle und für Positionsabfragen mit POS?. Im ungeregelten Betrieb bestimmt der Faktor die Längeneinheit der vom Sensor gemessenen Position (TSP/TSP?).

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
Numerator Of The Counts-Per-Physical-Unit Factor For Sensor 0x9A	Zähler und Nenner des Faktors für die Zählimpulse pro physikalischer Längeneinheit 1 bis 1.000.000.000 für jeden Parameter Zähler und Nenner des Faktors können aus der Auflösung des verwendeten Lineals berechnet werden.
Denominator Of The Counts-Per-Physical-Unit Factor For Sensor 0x9B	Der Faktor hat keinen Einfluss auf die Stabilität des Regelkreises, wird aber für die Eingangs- und Ausgangsskalierung von Positionswerten verwendet.

INFORMATION

Die Faktoren für die Umrechnung von Mikroschritten und Zählimpulsen in die gewünschte physikalische Längeneinheit bestimmen die Werte aller anderen längenbasierten Parameter des C-663. Beim Anpassen der Parameter des C-663 an den angeschlossenen Positionierer müssen die Parameter 0xE, 0xF, 0x9A und 0x9B deshalb vor allen anderen Parametern gesetzt werden.

Wenn Sie die Parameter aus einer Positioniererdatenbank laden (z. B. bei der Arbeit mit PIMikroMove®), wird die korrekte Reihenfolge automatisch eingehalten.

Das Einheitenzeichen kann für Anzeigezwecke über den folgenden Parameter angepasst werden:

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
Axis Unit 0x07000601	Einheitenzeichen Maximal 20 Zeichen. Das Einheitenzeichen ist z. B. "mm", wenn die Parameter 0xE, 0xF, 0x9A und 0x9B so eingestellt sind, dass Mikroschritte und Zählimpulse jeweils in Millimeter umgewandelt werden. Das Einheitenzeichen für Rotationstische lautet normalerweise "deg".

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
	<p>Der Wert des Parameters 0x07000601 wird nicht vom C-663 ausgewertet, sondern nur von der PC-Software für Anzeigezwecke genutzt.</p> <p>Beispiele:</p> <p>1 Mikroschritt = 100 nm Anzahl Mikroschritte pro physikalischer Längeneinheit: 10000:1 → Einheitenzeichen: mm</p> <p>1 Mikroschritt = 0,254 mm Anzahl Mikroschritte pro physikalischer Längeneinheit: 100:1 → Einheitenzeichen: Zoll</p>

3.7.6 Auslösen von Bewegungen

INFORMATION

Bewegungen der Achse sind sowohl im ungeregelten als auch im geregelten Betrieb nur möglich, wenn der Motor mit dem Befehl SVO (S. 214) aktiviert ist.

Der aktuelle Aktivierungszustand des Motors kann mit dem Befehl SVO? (S. 215) abgefragt werden.

Die folgende Tabelle gilt für Bewegungen im geregelten und ungeregelten Betrieb.

Auslöser der Bewegung	Befehle	Beschreibung
Bewegungsbefehle, gesendet von der Befehlszeile oder durch die PC-Software	MOV, MVR	Bewegung zu absoluter oder relativer Zielposition
	GOH	Bewegung zur Nullposition
	STE	Startet einen Schritt und zeichnet die Sprungantwort auf
	FNL, FPL, FRF	Starten von Referenzfahrten
	FED	Starten von Fahrten zu Signalfanken
Controllermakros mit Bewegungsbefehlen	MAC	<p>Ruft eine Makrofunktion auf. Erlaubt das Aufzeichnen, Löschen und Ausführen von Makros auf dem Controller.</p> <p>Von der Befehlszeile können sämtliche Befehle gesendet werden, während auf dem Controller ein Makro läuft. Der Makroinhalt und Bewegungsbefehle, die von der Befehlszeile empfangen werden, können sich gegenseitig überschreiben.</p>
	Weitere Makrobefehle und Informationen siehe "Controllermakros" (S. 113).	

Auslöser der Bewegung	Befehle	Beschreibung
Joystick-Steuerung	JON	Aktiviert oder deaktiviert ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist.
	JAX	Bestimmt die Achse, die durch einen an den Controller angeschlossenen Joystick gesteuert wird. Der Joystick steuert die Geschwindigkeit der Achse. Bewegungsbefehle sind nicht zulässig, wenn die Joystick-Steuerung für die Achse aktiviert ist.
	Weitere Befehle siehe "Befehle und Parameter für Joystick-Steuerung" (S. 106).	

INFORMATION

Absolute Zielpositionen können nur kommandiert werden, wenn die Achse zuvor referenziert wurde, siehe "Referenzierung" (S. 40).

Die über Befehle ausgelösten Bewegungen können über folgende Befehle gestoppt werden:

- #24, STP: abruptes Stoppen
- HLT: sanftes Stoppen

In beiden Fällen wird zur Information der Fehlercode 10 gesetzt.

3.7.7 Erzeugung des Dynamikprofils

Der Profilgenerator wird im geregelten und ungeregelten Betrieb verwendet.

Der Profilgenerator führt Berechnungen durch, um die Zielposition, Geschwindigkeit und Beschleunigung der Achse zu jedem Zeitpunkt der Bewegung festzulegen (Dynamikprofil). Die errechneten Werte werden kommandierte Werte genannt.

Das vom Profilgenerator des C-663 erzeugte Dynamikprofil hängt von den Bewegungsgrößen ab, die durch Befehle (S. 142), Parameter und/oder per Joystick vorgegeben werden. Für den geregelten und ungeregelten Betrieb gilt:

Bewegungsgröße	Befehle	Parameter	Anmerkungen
Beschleunigung (A)	ACC ACC?	Beschleunigung (Parameter 0xB; physikalische Längeneinheit/s ²); Änderung mit dem Befehl ACC oder mit SPA / SEP; kann mit WPA gespeichert werden.	Wird durch Parameter 0x4A begrenzt.

Bewegungsgröße	Befehle	Parameter	Anmerkungen
Abbremsung (D)	DEC DEC?	Abbremsung (Parameter 0xC; physikalische Längeneinheit/s ²); Änderung mit dem Befehl DEC oder mit SPA / SEP; kann mit WPA gespeichert werden.	Wird durch Parameter 0x4B begrenzt.
Geschwindigkeit (V)	VEL VEL?	Geschwindigkeit (Parameter 0x49; physikalische Längeneinheit/s); Änderung mit dem Befehl VEL oder mit SPA / SEP; kann mit WPA gespeichert werden.	Wird durch Parameter 0xA begrenzt. Bei Anschluss eines Joysticks an den C-663 und Aktivierung des Joysticks mit dem Befehl JON wird ein Faktor auf die aktuelle, mit dem Befehl VEL eingestellte Geschwindigkeit angewendet. Weitere Informationen siehe "Joystick-Steuerung" (S. 105).
Zielposition am Ende der Bewegung	MOV MVR GOH STE	-	Bei Anschluss eines Joysticks an den C-663 und Aktivierung des Joysticks mit dem Befehl JON werden die Verfahrbereichsgrenzen als jeweilige Zielposition eingestellt. Bei Deaktivierung des Joystick-Geräts wird die Zielposition auf die aktuelle Position für joystickgesteuerte Achsen eingestellt. Weitere Informationen siehe "Joystick-Steuerung" (S. 105). Beim Aktivieren des Motors mit dem Befehl SVO oder beim Anhalten der Achsenbewegung mit den Befehlen #24, STP oder HLT wird die Zielposition auf die aktuelle Position eingestellt.

Der Profilgenerator des C-663 unterstützt ausschließlich trapezförmige Geschwindigkeitsprofile: Die Achse beschleunigt linear (auf Basis des vorgegebenen Beschleunigungswerts), bis sie die vorgegebene Geschwindigkeit erreicht. Sie bewegt sich weiter mit dieser Geschwindigkeit, bis sie linear (auf Basis des vorgegebenen Abbremsungswerts) abbremst und an der vorgegebenen Zielposition anhält.

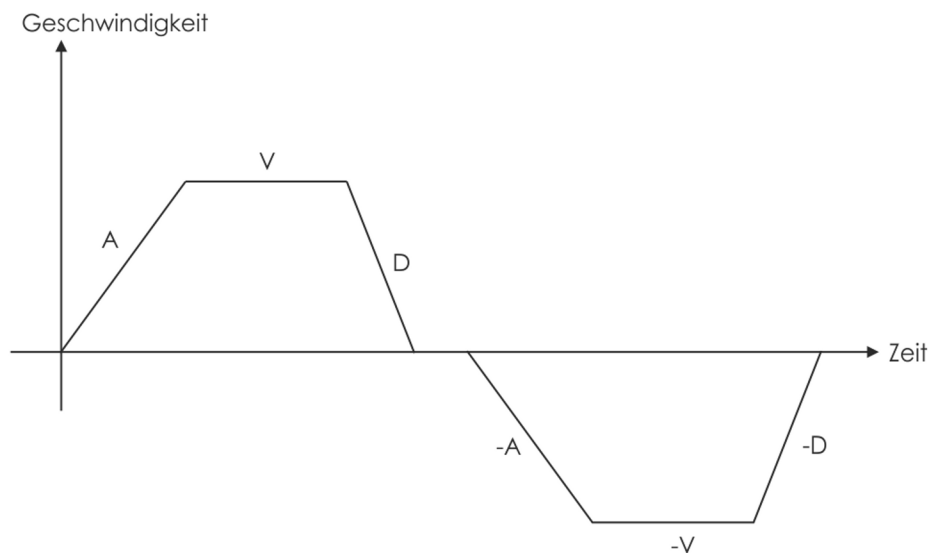


Figure 4: Einfaches trapezförmiges Geschwindigkeitsprofil; A = Beschleunigung, D = Abbremsung, V = Geschwindigkeit

Wenn die Abbremsung beginnen muss, bevor die Achse die vorgegebene Geschwindigkeit erreicht, wird das Profil keinen konstanten Geschwindigkeitsanteil haben, und aus dem Trapez wird ein Dreieck.

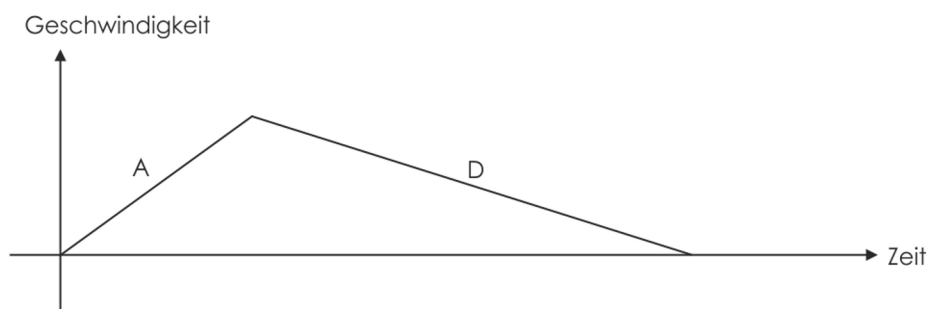


Figure 5: Einfaches trapezförmiges Geschwindigkeitsprofil; A = Beschleunigung, D = Abbremsung; keine konstante Geschwindigkeit

Die Flanken für Beschleunigung und Abbremsung können symmetrisch (Beschleunigung = Abbremsung) oder asymmetrisch (Beschleunigung \neq Abbremsung) sein. Der Beschleunigungswert wird immer zu Beginn der Bewegung angewandt. Danach werden der Beschleunigungswert bei Zunahme der absoluten Geschwindigkeit und der Abbremsungswert

bei Abnahme der absoluten Geschwindigkeit verwendet. Werden während der Bewegung keine Bewegungsgrößen verändert, so wird der Beschleunigungswert bis zum Erreichen der maximalen Geschwindigkeit verwendet, und der Abbremsungswert wird für die Verringerung der Geschwindigkeit bis auf null verwendet.

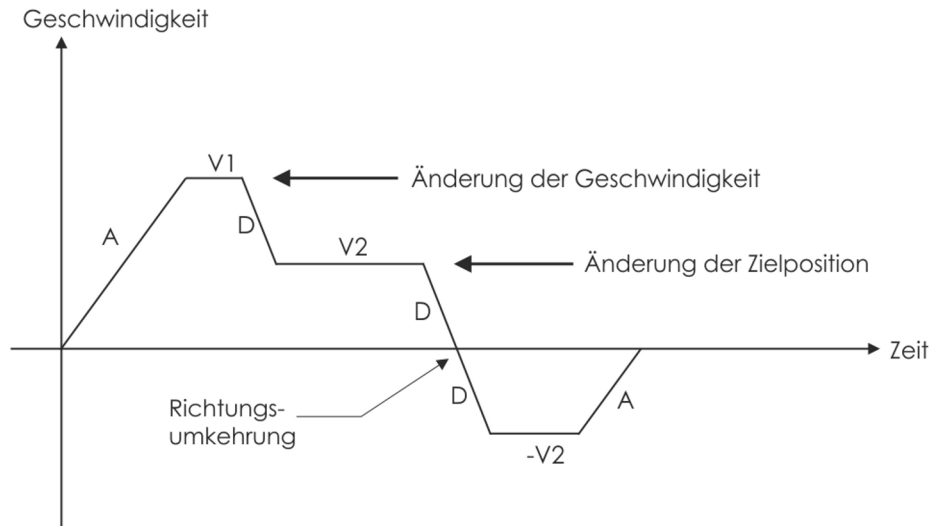


Figure 6: Komplexes trapezförmiges Profil mit Parameteränderungen; A = Beschleunigung; D = Abbremsung; V1, V2, -V2 = Geschwindigkeiten

Alle Bewegungsgrößen können geändert werden, während die Achse in Bewegung ist. Der Profilgenerator wird immer versuchen, innerhalb der zulässigen Bewegungsgrenzen zu bleiben, die durch die Bewegungsgrößen vorgegeben sind. Wenn die Zielposition während der Bewegung so geändert wird, dass ein Überschwingen unvermeidlich ist, wird der Profilgenerator bis zum Stillstand abbremsen und die Bewegungsrichtung umkehren, um die vorgegebene Position zu erreichen.

3.7.8 Positionsregelung

Im geregelten Betrieb wird der Stellwert für die beiden Motorphasen und damit das Einschwingverhalten des Systems durch folgende Korrekturen optimiert:

- P-I-D-Regelalgorithmus (proportional-integral-differenzial)
- Geschwindigkeits-Vorsteuerung
- Begrenzung der Start-/Stopp-Schrittfrequenz des Motors

Der C-663 verwendet zwei Gruppen von Regelparametern: Die Einstellungen der Parametergruppe 1 (Motion) werden während der Achsenbewegung ausgewertet, die Einstellungen der Parametergruppe 2 (End Position) an der Zielposition. Das Umschalten von Parametergruppe 1 zu Parametergruppe 2 erfolgt anhand eines konfigurierbaren Geschwindigkeits-Schwellwerts.

Die Parametergruppen enthalten jeweils folgende Einstellungen:

- P-, I-, D-Terme und I-Limit für den Regelalgorithmus

P-I-D-Regelalgorithmus

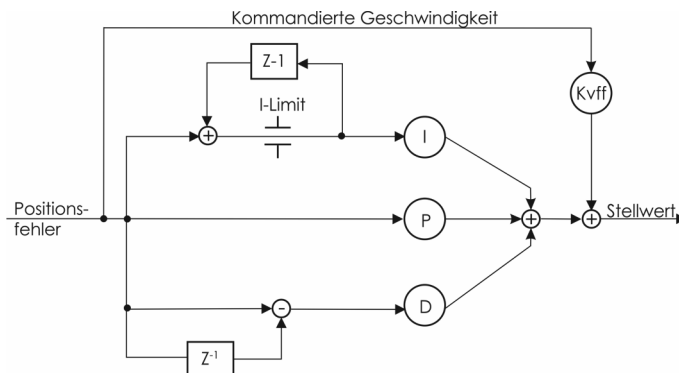


Figure 7: P-I-D-Algorithmus mit Vorwärtsregelung der Geschwindigkeit

Der Positionsfehler, der sich aus der Differenz zwischen der kommandierten Position (Ausgang des Profilgenerators) und der tatsächlichen Position (Rückmeldung des Sensors) ergibt, durchläuft den P-I-D-Regelalgorithmus.

Der Regelalgorithmus verwendet die folgenden Regelparameter. Die optimale Einstellung der Regelparameter hängt von Ihrer Anwendung und Ihren Wünschen ab; siehe "Regelparameter optimieren" (S. 78).

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
P-Term 1 (Motion) 0x3111	Proportionalkonstante 1 (dimensionslos) 0 bis 32767 Ziel: Schnelle Korrektur des Positionsfehlers während der Achsenbewegung
I-Term 1 (Motion) 0x3112	Integrationskonstante 1 (dimensionslos) 0 bis 32767 Ziel: Reduzierung des statischen Positionsfehlers während der Achsenbewegung
D-Term 1 (Motion) 0x3113	Differentialkonstante 1 (dimensionslos) 0 bis 32767 Standardeinstellung: 0 Ziel: Dämpfung schneller Regelschwingungen während der Achsenbewegung Die Standardeinstellung des Parameters sollte nicht geändert werden.
I-Limit 1 (Motion) 0x3114	Begrenzung der Integrationskonstante 1 (dimensionslos) 0 bis 32767 Wirksam während der Achsenbewegung

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
P-Term 2 (End Position) 0x3121	Proportionalkonstante 2 (dimensionslos) 0 bis 32767 Ziel: Schnelle Korrektur des Positionsfehlers an der Zielposition
I-Term 2 (End Position) 0x3122	Integrationskonstante 2 (dimensionslos) 0 bis 32767 Ziel: Reduzierung des statischen Positionsfehlers an der Zielposition
D-Term 2 (End Position) 0x3123	Differentialkonstante 2 (dimensionslos) 0 bis 32767 Standardeinstellung: 0 Ziel: Dämpfung schneller Regelschwingungen an der Zielposition Die Standardeinstellung des Parameters sollte nicht geändert werden.
I-Limit 2 (End Position) 0x3124	Begrenzung der Integrationskonstante 2 (dimensionslos) 0 bis 32767 Wirksam an der Zielposition
D-Term Delay (No. Of Servo Cycles) 0x71	D-Term-Verzögerung Der D-Term kann als fließender Mittelwert über mehrere Servozyklen berechnet werden. Der Parameter legt fest, wie viele Werte (d.h. Servozyklen) für die Mittelwertberechnung verwendet werden sollen.

Mit folgenden Parametern kann der Eingang des Regelalgorithmus des C-663 konfiguriert werden:

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
Numerator Of The Servo-Loop Input Factor 0x5A	Zähler und Nenner des Eingangsfaktors des Regelkreises 1 bis 1.000.000 für beide Parameter Der Eingangsfaktor des Regelkreises skaliert die Regelparameter (P-, I-, D-Term) und entkoppelt sie dadurch von der Encoderauflösung. Die Skalierung der Regelparameter ist besonders wichtig bei sehr hoher Encoderauflösung. Beispiel: Ein Eingangsfaktor 10 skaliert den Regelkreis 10:1 herunter. Der Eingangsfaktor des Regelkreises ist unabhängig von den Faktoren für die Mikroschritte pro physikalischer Längeneinheit (0xE und 0xF) und die Zählimpulse pro physikalischer Längeneinheit (0x9A, 0x9B). Zähler und Nenner des Eingangsfaktors des Regelkreises sollten nicht geändert werden.
Denominator Of The Servo-Loop Input Factor 0x5B	

Geschwindigkeits-Vorsteuerung

Über folgenden Parameter kann die Geschwindigkeits-Vorsteuerung eingestellt werden:

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
<i>Kvff (Motion)</i> 0x3117	Gewichtung der Geschwindigkeit als Vorsteuersignal 0 bis 65535 als Fließkommawert Der Gewichtungsfaktor wird während der Achsenbewegung mit der kommandierten Geschwindigkeit (Ausgang des Profilgenerators) multipliziert. Ziel: Minimierung des Positionsfehlers während der Achsenbewegung

Umschalten von Parametergruppe 1 zu Parametergruppe 2

Das Umschalten der Regelparameter wird über folgenden Parameter eingestellt:

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
<i>Velocity Threshold For Switching To End-Position PID Set (Phys. Unit/s)</i> 0x3116	Geschwindigkeits-Schwellwert für Umschaltung der Regelparameter Geschwindigkeit, bei deren Unterschreitung am Ende der Achsenbewegung von Parametergruppe 1 (Motion) zu Parametergruppe 2 (End Position) umgeschaltet wird

Begrenzung der Start-/Stopp-Schrittfrequenz

Die Start-/Stopp-Schrittfrequenz des Motors im geregelten Betrieb kann durch den folgenden Parameter begrenzt werden:

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
<i>Stepper Start/Stop Frequency (full steps/s)</i> 0x3102	Maximale Vollschrift-Frequenz beim Starten und Stoppen der Bewegung Dieser Parameter wird nur im geregelten Betrieb ausgewertet.

3.7.9 Motoransteuerung

Der C-663 hat folgende Funktionen für die Motoransteuerung:

- **Stromregelung:** Die Stromregelung bestimmt die Ströme für die beiden Motorphasen.
- **Ruhestrom:** Um die Erwärmung des Motors während des Stillstands zu vermeiden, schaltet der C-663 nach einer Verzögerungszeit vom Laufstrom auf den Ruhestrom um.

INFORMATION

Die Stromregelung des C-663 ist sowohl im Betrieb mit Positionsregelung als auch im Betrieb ohne Positionsregelung eingeschaltet. Das Einschalten der Stromregelung erfolgt beim Aktivieren des Motors mit dem Befehl SVO (S. 214).

Der aktuelle Aktivierungszustand des Motors kann mit dem Befehl SVO? (S. 215) abgefragt werden.

Mit folgenden Parametern kann die Motoransteuerung konfiguriert werden:

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
Holding Current 0x40	Ruhestrom Wenn die Achse die Zielposition erreicht hat, schaltet der C-663 nach der Ruhestrom-Verzögerungszeit (Parameter 0x42) vom Laufstrom auf den Ruhestrom um. Um eine Erwärmung des Motors zu vermeiden, sollte der Wert für den Ruhestrom kleiner sein als der Wert für den minimalen Laufstrom (Parameter 0x41).
Drive Current 0x41	Minimalwert des Laufstroms Der Motor wird mit dem Laufstrom versorgt, während die Achse in Bewegung ist.
Holding Current Delay (ms) 0x42	Ruhestrom-Verzögerungszeit Verzögerungszeit für das Umschalten vom Laufstrom (Parameter 0x41) auf den Ruhestrom (Parameter 0x40). Die Verzögerungszeit beginnt, wenn die Achse die Zielposition erreicht hat.
P-Term Current Control 0x3040	Proportionalkonstante (dimensionslos) der Stromregelung 0 bis 2,5
I-Term Current Control (Tn) 0x3041	Integrationskonstante (dimensionslos) der Stromregelung 0 bis 2 Je größer der Wert ist, desto weniger wird integriert.
Current Full-Step Frequency (full steps/s) 0x3106	Aktuelle Vollschritt-Frequenz des Motors Dieser Parameter ist schreibgeschützt und kann nur gelesen werden.

INFORMATION

Die Parameter für die Motorsteuerung können wie folgt angepasst werden:

- Für Positionierer von PI: Laden Sie den für Ihren Positionierer geeigneten Parametersatz aus der Positioniererdatenbank, siehe "Bewegungen starten" (S. 73). Eine weitere Anpassung der geladenen Parameterwerte ist **nicht** erforderlich.
- Für Positionierer eines Drittanbieters: Überwachen Sie die Phasenströme auf geeignete Weise, z. B. mit einer Strommesszange, während Sie die Parameter für die Motoransteuerung einstellen.

3.7.10 On-Target-Status

Das Erreichen der Zielposition kann anhand des On-Target-Status überprüft werden:

- On-Target-Status = wahr (1): die Zielposition gilt als erreicht
- On-Target-Status = falsch (0): die Zielposition ist nicht erreicht

Der C-663 ermittelt den On-Target-Status anhand folgender Kriterien:

- Einschwingfenster um die Zielposition (Parameter 0x36)
- Verzögerungszeit für Setzen des On-Target-Status (Parameter 0x3F)

Der On-Target-Status nimmt in folgenden Fällen den Wert **wahr** an:

- Geregelter Betrieb:
 - Die aktuelle Position ist im Einschwingfenster und bleibt dort mindestens für die Dauer der Verzögerungszeit.
 - Wenn der Wert für die Verzögerungszeit auf 0 gesetzt ist: Die kommandierte Position (Ausgang des Profilgenerators) ist gleich der Zielposition.
- Ungeregelter Betrieb:
 - Die kommandierte Position (Ausgang des Profilgenerators) ist gleich der Zielposition.

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
Settling Time (s) 0x3F	Verzögerungszeit für das Setzen des On-Target-Status 0 bis 1,000 s Dieser Parameter wird nur im geregelten Betrieb ausgewertet.
Settling Window (encoder counts) 0x36	Einschwingfenster um die Zielposition 0 bis 2^{31} Impulse des Encoders Gibt die Fenstergrenzen vor. Wenn die aktuelle Position das Einschwingfenster verlässt, gilt die Zielposition nicht mehr als erreicht. Der Parameterwert entspricht der Hälfte der Fensterbreite. Er kann nur geändert werden, wenn der Motor deaktiviert ist. Dieser Parameter wird nur im geregelten Betrieb ausgewertet.

Der On-Target-Status kann mit den Befehlen `ONT?`, `#4` und `SRG?` ausgelesen werden.

Im Triggermodus *On Target* (S. 94) wird der On-Target-Status der gewählten Achse am gewählten Triggerausgang ausgegeben.

3.7.11 Referenzschaltererkennung

Der C-663 nimmt auf der Buchse **Motor** das Signal des Referenzschalters entgegen.

Mit folgenden Parametern kann die Referenzschaltererkennung durch den C-663 konfiguriert werden:

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
<i>Invert Reference?</i> 0x31	Soll das Referenzsignal invertiert werden? 0 = Referenzsignal nicht invertiert 1 = Referenzsignal invertiert Dieser Parameter dient zur Invertierung des Referenzsignals, dessen Quelle entweder der Referenzschalter oder ein digitaler Eingang sein kann, der anstelle des Referenzschalters verwendet wird (S. 102).
<i>Has Reference?</i> 0x14	Hat der Positionierer einen Referenzschalter? 0 = Kein Referenzschalter eingebaut 1 = Referenzschalter vorhanden (Signaleingang am Motoranschluss) Dieser Parameter aktiviert bzw. deaktiviert Referenzfahrten zum eingebauten Referenzschalter.
<i>Reference Signal Type</i> 0x70	Art des Referenzsignals 0 = richtungserkennender Referenzschalter (Standard-Einstellung). Der Signalpegel ändert sich beim Überfahren des Referenzschalters. 1 = Pulssignal mit einer Pulsweite von mehreren Nanosekunden (Parameter 0x47 muss korrekt gesetzt sein). 2 = Indexpuls. Das Anfahren erfolgt über den negativen Endschanter.

Das Signal des Referenzschalters des Positionierers kann für Referenzfahrten verwendet werden. Nach einer Referenzfahrt zum Referenzschalter kennt der Controller die absolute Achsenposition; siehe "Referenzierung" (S. 40).

3.7.12 Endschantererkennung

Der C-663 nimmt auf der Buchse **Motor** Endschanteresignale entgegen:

- Pin 12: positiver Endschanter
- Pin 11: negativer Endschanter

Mit folgenden Parametern kann konfiguriert werden, wie der C-663 die Endschanter erkennt:

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
<i>Limit Mode</i> 0x18	Signallogik der Endschanter 0 = Positiver Endschanter high-aktiv (pos-HI), Negativer Endschanter high-aktiv (neg-HI) 1 = Positiver Endschanter low-aktiv (pos-LO), neg-HI 2 = pos-HI, neg-LO 3 = pos-LO, neg-LO

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
<i>Has No Limit Switches?</i> 0x32	Hat der Positionierer Endschalter? 0 = Positionierer hat Endschalter (Signaleingänge am Motoranschluss) 1 = Positionierer hat keine Endschalter Dieser Parameter aktiviert bzw. deaktiviert das Anhalten der Bewegung an den eingebauten Endschaltern.
<i>Use Limit Switches Only For Reference Moves?</i> 0x77	Sollen die Endschalter nur für Referenzfahrten verwendet werden? 0 = Endschalter zum Anhalten am Ende des Stellwegs und für Referenzfahrten verwenden (Standard) 1 = Endschalter nur für Referenzfahrten verwenden Dieser Parameter ist für die Verwendung mit Rotationstischen vorgesehen. Dieser Parameter wird nur ausgewertet, wenn Parameter 0x32 den Wert 0 hat.

Die Signale der Endschalter (auch Endlagensensoren) eines Linearpositionierers werden verwendet, um die Bewegung vor dem mechanischen Anschlag an beiden Enden des Stellwegs anzuhalten. Da die eingestellte Abbremsung dabei nicht berücksichtigt wird, besteht bei hohen Geschwindigkeiten die Gefahr, dass der Positionierer trotzdem auf dem mechanischen Anschlag aufprallt. Um dies zu vermeiden, können Verfahrbereichsgrenzen (S. 36) über Parameter des C-663 eingestellt werden.

Die Endschaltersignale können auch für Referenzfahrten verwendet werden. Nach einer Referenzfahrt zu einem Endschalter kennt der Controller die absolute Achsenposition; siehe "Referenzierung" (S. 40).

3.7.13 Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen

Folgende Parameter des C-663 spiegeln den physikalischen Stellweg des Positionierers wider und definieren Verfahrbereichsgrenzen:

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
<i>Maximum Travel In Positive Direction (Phys. Unit)</i> 0x15	Verfahrbereichsgrenze in positiver Richtung (physikalische Einheit) Bezogen auf die Nullposition. Wenn dieser Wert kleiner als der Positionswert für den positiven Endschalter ist (welcher sich aus der Summe der Parameter 0x16 und 0x2F ergibt), kann der positive Endschalter nicht für Referenzfahrten verwendet werden. Der Wert kann negativ sein.
<i>Value At Reference Position (Phys. Unit)</i> 0x16	Positionswert am Referenzschalter (physikalische Einheit) Die aktuelle Position wird auf diesen Wert gesetzt, wenn die Achse eine Referenzfahrt zum Referenzschalter ausgeführt hat. Der Parameterwert wird außerdem zur Berechnung der Positionswerte verwendet, die nach Referenzfahrten zu den Endschaltern gesetzt werden; dies gilt auch, wenn die Mechanik keinen Referenzschalter hat.

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
Distance From Negative Limit To Reference Position (Phys. Unit) 0x17	Abstand zwischen Referenzschalter und negativem Endschalter (physikalische Einheit) Wenn die Achse eine Referenzfahrt zum negativen Endschalter ausgeführt hat, wird die aktuelle Position auf die Differenz zwischen den Werten der Parameter 0x16 und 0x17 gesetzt.
Distance From Reference Position To Positive Limit (Phys. Unit) 0x2F	Abstand zwischen Referenzschalter und positivem Endschalter (physikalische Einheit) Wenn die Achse eine Referenzfahrt zum positiven Endschalter ausgeführt hat, wird die aktuelle Position auf die Summe der Werte der Parameter 0x16 und 0x2F gesetzt.
Maximum Travel In Negative Direction (Phys. Unit) 0x30	Verfahrbereichsgrenze in negativer Richtung (physikalische Einheit) Bezogen auf die Nullposition. Wenn dieser Wert größer als der Positionswert für den negativen Endschalter ist (welcher sich aus der Differenz der Parameter 0x16 und 0x17 ergibt), kann der negative Endschalter nicht für Referenzfahrten verwendet werden. Der Wert kann negativ sein.
Range Limit Min 0x07000000	Zusätzliche Verfahrbereichsgrenze für die negative Bewegungsrichtung (physikalische Einheit) Wenn die aktuelle Position diesen Wert im geregelten oder ungeregelten Betrieb erreicht, wird die Bewegung angehalten. Sobald der Wert für die Verfahrbereichsgrenze verringert wurde, kann die Achse wieder bewegt werden.
Range Limit Max 0x07000001	Zusätzliche Verfahrbereichsgrenze für die positive Bewegungsrichtung (physikalische Einheit) Wenn die aktuelle Position diesen Wert im geregelten oder ungeregelten Betrieb erreicht, wird die Bewegung angehalten. Sobald der Wert für die Verfahrbereichsgrenze vergrößert wurde, kann die Achse wieder bewegt werden.

INFORMATION

Der C-663 unterstützt zwei Parameterpaare zur Festlegung von Verfahrbereichsgrenzen. Sie sind für unterschiedliche Einsatzzwecke vorgesehen:

- 0x15 (**Maximum Travel In Positive Direction (Phys. Unit)**) und 0x30 (**Maximum Travel In Negative Direction (Phys. Unit)**):
 - Die Grenzen legen den erlaubten Verfahrbereich im geregelten und ungeregelten Betrieb fest.
 - Bewegungsbefehle werden nur ausgeführt, wenn die kommandierte Position innerhalb dieser Verfahrbereichsgrenzen liegt.
 - Die Grenzen beziehen sich immer auf die aktuelle Nullposition.
 - Passende Werte werden bei der Auswahl des Positionierertyps aus der Positioniererdatenbank geladen.
- 0x07000000 (**Range Limit Min**) und 0x07000001 (**Range Limit Max**):

- Die Werte liegen sinnvollerweise außerhalb der Verfahrbereichsgrenzen, die durch 0x15 und 0x30 festgelegt sind.
- Gelten sowohl im geregelten als auch im ungeregelten Betrieb.
- Bewegungen werden abrupt gestoppt, wenn die aktuelle Position eine Grenze erreicht.
- Die Grenzen sind unabhängig von der aktuellen Nullposition.
- Die Werte werden nicht aus der Positioniererdatabank geladen und sind in der Werkseinstellung so gesetzt, dass die Grenzen deaktiviert sind.

Beispiele

Die nachfolgenden Beispiele beziehen sich auf eine Achse eines Positionierers mit inkrementellem Sensor, Referenzschalter und Endschaltern.

Der Abstand zwischen negativem und positivem Endschalter der Achse beträgt 20 mm. Der Referenzschalter hat zum negativen Endschalter 8 mm Abstand und zum positiven Endschalter 12 mm Abstand.

Diese Schalteranordnung der Achse spiegelt sich in folgenden Parametern wider:

- Parameter 0x17: Abstand zwischen negativem Endschalter und Referenzschalter = 8 mm
- Parameter 0x2F: Abstand zwischen Referenzschalter und positivem Endschalter = 12 mm

INFORMATION

Der Schalteranordnung der Achse kann mit den Befehlen `FED` und `POS?` ermittelt werden.

Beispiel 1: Maximaler Stellweg verfügbar

Nach Referenzfahrten (S. 40) soll die aktuelle Position folgende Werte haben:

- Fahrt zum negativen Endschalter (Start mit `FNL`): aktuelle Position = 0
- Fahrt zum Referenzschalter (Start mit `FRF`): aktuelle Position = 8
- Fahrt zum positiven Endschalter (Start mit `FPL`): aktuelle Position = 20

Deshalb hat Parameter 0x16, der bei Referenzfahrten den Positionswert am Referenzschalter bestimmt und in die Berechnung der Positionswerte an den Endschaltern eingeht, den Wert 8.

Der Stellweg soll nicht durch Verfahrbereichsgrenzen beschränkt werden. Deshalb werden die entsprechenden Parameter wie folgt gesetzt:

- Parameter 0x15 = 20
- Parameter 0x30 = 0

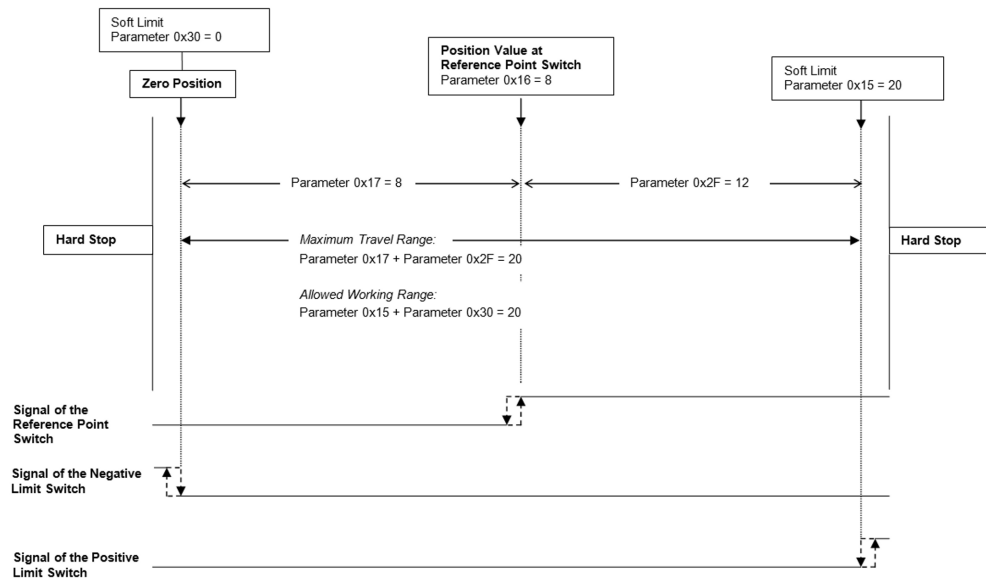


Figure 8: Der Stellweg der Achse wird nicht durch Verfahrbereichsgrenzen beschränkt.

Nach einer Referenzfahrt der Achse zum Referenzschalter (Befehl **FRF**) liefern Abfragebefehle folgende Antworten:

- **TMN?** liefert den Wert 0
- **TMX?** liefert den Wert 20
- **POS?** liefert den Wert 8

Beispiel 2: Stellweg durch Verfahrbereichsgrenzen beschränkt

Die Nullposition soll sich ungefähr bei einem Drittel des Abstands zwischen dem negativen Endschalter und dem Referenzschalter befinden. Parameter 0x16 hat deshalb nun den Wert 5,4.

An beiden Enden des Stellwegs soll durch Festlegung von Verfahrbereichsgrenzen ein Sicherheitsabstand eingerichtet werden. Die Verfahrbereichsgrenzen werden deshalb wie folgt eingestellt:

- Parameter 0x15 = 16,4
- Parameter 0x30 = -2,1

Demnach kann die Achse jeweils ab der Nullposition 16,4 mm in positiver Richtung und 2,1 mm in negativer Richtung fahren. Die Endschalter können nicht mehr für Referenzfahrten verwendet werden.

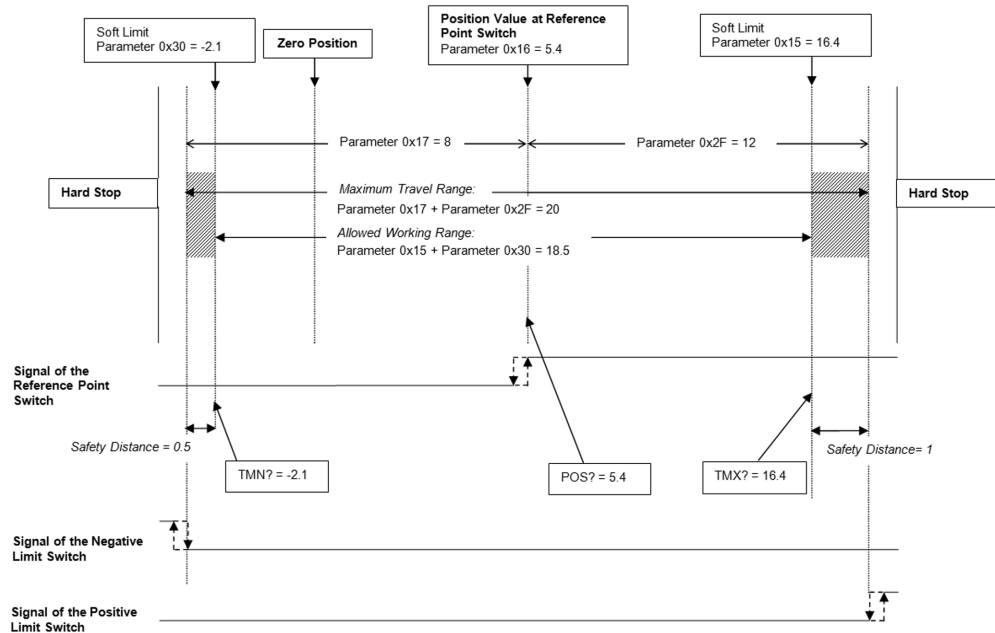


Figure 9: Der Stellweg der Achse wird durch Verfahrbereichsgrenzen beschränkt.

Nach einer Referenzfahrt der Achse zum Referenzschalter (Befehl **FRF**) liefern Abfragebefehle folgende Antworten:

- TMN? liefert den Wert -2,1
- TMX? liefert den Wert 16,4
- POS? liefert den Wert 5,4

3.7.14 Referenzierung

Beim Einschalten oder Neustart kennt der Controller die absolute Position der Achse nicht. Bevor absolute Zielpositionen kommandiert und erreicht werden können, muss die Achse deshalb referenziert werden.

Die Referenzierung kann auf unterschiedliche Weise durchgeführt werden:

- **Referenzfahrt** (Standard): Eine Referenzfahrt bewegt die Achse zu einem fest definierten Punkt, z. B. zum Referenzschalter oder zu einem Endschalter. An diesem Punkt wird die aktuelle Position auf einen definierten Wert gesetzt. Der Controller kennt nun die absolute Achsenposition.
- **Manuelle Festlegung der absoluten Position:** Wenn diese Referenzierungsmethode mit dem Befehl `RON` (S. 202) gewählt wurde, können Sie mit `POS` (S. 200) die aktuelle Position der Achse an einem beliebigen Punkt auf einen beliebigen Wert setzen. Dabei

wird die Achse nicht bewegt. Der Controller kennt anschließend die absolute Achsenposition.

INFORMATION

Bei der Inbetriebnahme mit PIMikroMove® erfolgt die Referenzierung standardmäßig durch eine Referenzfahrt.

INFORMATION

Um eine möglichst hohe Wiederholgenauigkeit der Referenzierung zu erreichen, besteht jede Referenzfahrt aus folgenden Abschnitten:

1. Erste Fahrt zum ausgewählten Schalter. Die maximale Geschwindigkeit wird durch Parameter 0x49 vorgegeben (**Closed-Loop Velocity (Phys. Unit/s)**, entspricht der Einstellung mit dem Befehl VEL).
2. Stopp beim Erreichen der Schalterflanke. Je höher die Geschwindigkeit beim Anfahren war, desto weiter überfährt die Achse die Schalterflanke (Überschwingen).
3. Fahrt in die entgegengesetzte Richtung zum Ausgleichen des Überschwingens.
4. Zweite Fahrt zum ausgewählten Schalter. Die maximale Geschwindigkeit wird durch Parameter 0x50 vorgegeben (**Velocity For Reference Moves (Phys. Unit/s)**, spezielle Geschwindigkeitsvorgabe nur für Referenzfahrten).
5. Stopp beim Erreichen der Schalterflanke.
6. Fahrt in die entgegengesetzte Richtung zum Ausgleichen des Überschwingens.
7. Setzen der aktuellen Position auf einen definierten Wert, die Referenzierung ist beendet.

Je geringer die Geschwindigkeit beim Anfahren des Schalters ist, desto geringer ist das Überschwingen und desto höher die Wiederholgenauigkeit. Deshalb sollte der Wert des Parameters 0x50 maximal so groß sein wie der Wert des Parameters 0x49, idealerweise jedoch wesentlich kleiner.

Die tatsächlichen Geschwindigkeiten während der Referenzfahrt werden aus den Werten folgender Parameter berechnet und können niedriger ausfallen als die Maximalwerte:

- Parameter 0x49 oder 0x50
- Parameter 0x63 (**Distance Between Limit And Hard Stop (Phys. Unit)**)
- Parameter 0xC (**Closed-Loop Deceleration (Phys. Unit/s²)**)

INFORMATION

Wenn ein Positionssensor vorhanden ist und die **Referenzierung im ungeregelten Betrieb** durchgeführt wird:

Die Referenzierung setzt nur die aktuelle Position, die mit POS? abgefragt wird, auf einen definierten Wert. Die vom Sensor gemessene Position wird durch die Referenzierung **nicht** auf einen definierten Wert gesetzt.

Wenn die mit POS? und TSP? abgefragten Positionswerte vergleichbar sein sollen:

1. Fragen Sie direkt nach der Referenzierung die aktuelle Achsenposition ab, indem Sie POS? senden.
2. Deaktivieren Sie den Motor, indem Sie SVO <AxisID> 0 senden, wobei <AxisID> die Kennung der Achse bezeichnet.
3. Setzen Sie die vom Sensor gemessene Position auf den Positionswert, den Sie mit POS? abgefragt haben, indem Sie TSP 1 <Position> senden. <Position> bezeichnet den zu setzenden Positionswert.
4. Aktivieren Sie den Motor, indem Sie SVO <AxisID> 1 senden, wobei <AxisID> die Kennung der Achse bezeichnet.
5. Senden Sie nacheinander POS? und TSP?, um die aktuelle Achsenposition und die Sensorposition abzufragen. Die Positionswerte sollten etwa identisch sein.

Befehle

Folgende Befehle stehen für die Referenzierung zur Verfügung:

Befehl	Syntax	Funktion
RON	RON {<AxisID> <ReferenceOn>}	Wählt die Referenzierungsmethode (<ReferenceOn>) für eine Achse: <ul style="list-style-type: none"> ▪ 0: Ein absoluter Positionswert kann mit POS oder TSP zugewiesen werden, oder eine Referenzfahrt kann mit FRF, FNL oder FPL gestartet werden. ▪ 1 (Standard): Eine Referenzfahrt muss mit FRF, FNL oder FPL gestartet werden. Die Verwendung von POS oder TSP ist nicht zulässig.
RON?	RON? [{<AxisID>}]	Frägt die Referenzierungsmethode ab.
FRF	FRF [{<AxisID>}]	Startet eine Referenzfahrt zum Referenzschalter. Das Anfahren hängt vom Wert des Parameters Reference Signal Type (0x70) ab: <ul style="list-style-type: none"> ▪ 0 oder 1: Das Anfahren erfolgt immer von derselben Seite, unabhängig von der Achsenposition beim Senden des Befehls. ▪ 2: Das Anfahren erfolgt über den negativen Endscharter.
FRF?	FRF? [{<AxisID>}]	Frägt ab, ob die Achse bereits referenziert wurde. 1 = Achse ist referenziert 0 = Achse ist nicht referenziert

Befehl	Syntax	Funktion
FNL	FNL [{<AxisID>}]	Startet eine Referenzfahrt zum negativen Endschalter.
FPL	FPL [{<AxisID>}]	Startet eine Referenzfahrt zum positiven Endschalter.
POS	POS {<AxisID> <Position>}	Setzt die aktuelle Achsenposition (löst keine Bewegung aus) und referenziert damit die Achse.
POS?	POS? [{<AxisID>}]	Fragt die aktuelle Achsenposition ab.
TSP	TSP {<InputSignalID> <Position>}	Setzt die aktuelle Sensorposition (löst keine Bewegung aus). Wenn die Referenzierung im ungeregelten Betrieb erfolgt: TSP kann zum Angleichen der Sensorposition an die aktuelle Achsenposition verwendet werden.
TSP?	TSP? [{<InputSignalID>}]	Fragt die aktuelle Sensorposition ab.

Parameter

Mit folgenden Parametern können Referenzfahrten konfiguriert werden:

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
Closed-Loop Deceleration (Phys. Unit/s²) 0xC	Abbremsung Wird im geregelten und ungeregelten Betrieb verwendet. Details siehe "Erzeugung des Dynamikprofils" (S. 26).
Reference Travel Direction 0x47	Standardrichtung für die Referenzfahrt 0 = automatische Erkennung 1 = negative Richtung 2 = positive Richtung
Closed-Loop Velocity (Phys. Unit/s) 0x49	Geschwindigkeit Wird im geregelten und ungeregelten Betrieb verwendet. Details siehe "Erzeugung des Dynamikprofils" (S. 26).
Velocity For Reference Moves (Phys. Unit/s) 0x50	Geschwindigkeit für Referenzfahrt Gibt die maximale Geschwindigkeit für das zweite Anfahren des ausgewählten Schalters während einer Referenzfahrt an. Für hohe Wiederholgenauigkeit der Referenzierung sollte dieser Wert maximal so groß sein wie der Wert des Parameters 0x49. Wenn der Wert des Parameters 0x50 auf 0 gesetzt wird, sind Referenzfahrten nicht möglich.
Distance Between Limit And Hard Stop (Phys. Unit) 0x63	Abstand zwischen eingebautem Endschalter und mechanischem Anschlag Legt den maximalen Bremsweg bei Referenzfahrten fest. Die tatsächlichen Geschwindigkeiten während einer Referenzfahrt werden auf der Grundlage dieses Werts, der eingestellten

Parameter	Beschreibung und mögliche Werte
	Abbremsung (0xC) und der eingestellten Geschwindigkeiten (0x49 und 0x50) berechnet.
<i>Distance From Limit To Start Of Ref. Search (Phys. Unit)</i> 0x78	Abstand zwischen Endschalter und Startposition für die Bewegung zum Indexpuls. Details siehe Erläuterung unterhalb der Tabelle.
<i>Distance For Reference Search (Phys. Unit)</i> 0x79	Maximale Strecke für die Bewegung zum Indexpuls Details siehe Erläuterung unterhalb der Tabelle.

Die Parameter 0x78 und 0x79 werden für Referenzfahrten verwendet, wenn die beiden folgenden Bedingungen erfüllt sind:

- Die Referenzfahrt wird mit FRF gestartet.
- Der Parameter ***Reference Signal Type*** (0x70) hat den Wert 2.

Ablauf der Referenzfahrt:

1. Die Achse bewegt sich zum negativen Endschalter.
2. Die Achse bewegt sich um die mit dem Parameter 0x78 angegebene Strecke weg vom Endschalter.
3. Die Achse bewegt sich zum Indexpuls und legt maximal die mit dem Parameter 0x79 vorgegebene Strecke zurück.

INFORMATION

- Führen Sie für größtmögliche Wiederholgenauigkeit die Referenzfahrt immer auf dieselbe Weise aus.

INFORMATION

Die Endschalter können nur für Referenzfahrten verwendet werden, wenn der Stellweg nicht durch Verfahrbereichsgrenzen (S. 36) beschränkt wird.

INFORMATION

Sie können für Referenzfahrten auch die digitalen Eingänge des C-663 als Quelle für das Referenzsignal, das negative Endschaltersignal oder das positive Endschaltersignal verwenden. Siehe "Digitale Eingangssignale als Schaltersignale verwenden" (S. 102) für weitere Informationen.

INFORMATION

Wenn die absolute Position der Achse mit dem Befehl `POS` manuell festgelegt wird, können Konflikte mit den Einstellungen für die Verfahrbereichsgrenzen entstehen (Parameter 0x15, Abfrage mit `TMX?`, und 0x30, Abfrage mit `TMN?`).

- Setzen Sie die absolute Position der Achse nur manuell, wenn die Referenzierung nicht anders möglich ist.

INFORMATION

Wenn die aktuellen Parametereinstellungen des C-663 in PIMikroMove® oder durch Eingabe des Befehls WPA in den permanenten Speicher geschrieben werden, gilt die Achse anschließend nicht mehr als "referenziert" (die Antwort auf FRF? ist 0).

4 Auspacken

1. Packen Sie den C-663 vorsichtig aus.
2. Vergleichen Sie die erhaltene Lieferung mit dem Lieferumfang laut Vertrag und mit dem Lieferschein.
3. Überprüfen Sie den Inhalt auf Anzeichen von Schäden. Bei Schäden oder fehlenden Teilen wenden Sie sich sofort an unseren Kundendienst (S. 281).
4. Bewahren Sie das komplette Verpackungsmaterial auf für den Fall, dass das Produkt zurückgeschickt werden muss.

5 Installation

5.1 PC-Software installieren

Die Kommunikation zwischen dem C-663 und einem PC ist zur Konfiguration des C-663 und zur Bewegungskommandierung mit den Befehlen des GCS notwendig. Dafür stehen verschiedene PC-Software-Anwendungen zur Verfügung.

5.1.1 Erstinstallation ausführen

Zubehör

- PC mit Betriebssystem Windows oder Linux und mindestens 30 MB freiem Speicherplatz
- Datenträger mit der PI Software Suite (im Lieferumfang)
Informationen zur Kompatibilität der Software mit PC-Betriebssystemen finden Sie in der C-990.CD1 Release News im Hauptverzeichnis des Datenträgers.

PC-Software auf Windows installieren

1. Starten Sie den Installationsassistenten, indem Sie im Installationsverzeichnis (Hauptverzeichnis des Datenträgers) auf die Datei **PISoftwareSuite.exe** doppelklicken.
Das Fenster **InstallShield Wizard** für die Installation der PI Software Suite öffnet sich.
2. Folgen Sie den Anweisungen am Bildschirm.
Die PI Software Suite umfasst unter anderem folgende Komponenten:
 - Treiber zur Verwendung mit NI LabVIEW-Software
 - Dynamische Programmbibliothek für GCS
 - PIMikroMove®
 - PC-Software zum Aktualisieren der Firmware des C-663
 - PI Update Finder zum Aktualisieren der PI Software Suite
 - USB-Treiber

PC-Software auf Linux installieren

1. Entpacken Sie das tar-Archiv aus dem Verzeichnis /Linux des Datenträgers in ein Verzeichnis auf Ihrem PC.
2. Öffnen Sie ein Terminal und wechseln Sie in das Verzeichnis, in das Sie das tar-Archiv entpackt haben.

3. Melden Sie sich als Superuser (Root-Rechte) an.
4. Geben Sie `./INSTALL` ein, um die Installation zu starten.
Achten Sie bei der Befehlseingabe auf Groß-/Kleinschreibung.
5. Folgen Sie den Anweisungen am Bildschirm.

Sie können einzelne Komponenten zur Installation auswählen.

5.1.2 Updates installieren

Die PC-Software wird von PI ständig verbessert.

- Installieren Sie immer die neueste Version der PC-Software und der Positioniererdatenbank.

Voraussetzungen

- ✓ Aktive Verbindung zum Internet.
- ✓ Wenn Ihr PC ein Windows-Betriebssystem verwendet:
 - Sie haben das Handbuch für den PI Update Finder (A000T0028) von der PI Website heruntergeladen. Sie finden den Link in der Datei "A000T0081-Downloading Manuals from PI.pdf" im Ordner \Manuals auf dem Datenträger mit der PI Software Suite.

PC-Software und PISTAGES3.DB auf Windows aktualisieren

- Verwenden Sie den PI Update Finder:
 - Folgen Sie den Anweisungen im Handbuch des PI Update Finders (A000T0028).

PC-Software auf Linux aktualisieren

1. Öffnen Sie die Webseite <https://www.physikinstrumente.de/de/produkte/software-suite> (<https://www.physikinstrumente.de/de/produkte/software-suite>).
2. Scrollen Sie nach unten zu **Downloads**.
3. Klicken Sie für **PI Software Suite C-990.CD1** auf **HINZUFÜGEN+**
4. Klicken Sie auf **ANFORDERN**
5. Füllen Sie das Anfrageformular aus und senden Sie die Anfrage ab.
Der Download-Link wird Ihnen an die eingegebene E-Mail-Adresse gesendet.
6. Entpacken Sie die Archivdatei auf Ihrem PC in ein separates Installationsverzeichnis.
7. Wechseln Sie im Verzeichnis mit den entpackten Dateien in das Unterverzeichnis **linux**.
8. Entpacken Sie die Archivdatei im Verzeichnis **linux**, indem Sie in der Konsole den Befehl `tar -xvpf <Name der Archivdatei>` eingeben.
9. Melden Sie sich am PC als Superuser (Root-Rechte) an.
10. Installieren Sie das Update.

INFORMATION

Wenn Software im Bereich **Downloads** fehlt oder Probleme beim Herunterladen auftreten:

- Wenden Sie sich an unseren Kundendienst (S. 281).

PISTAGES3.DB auf Linux aktualisieren

1. Wenden Sie sich an den Kundendienst (S. 281), um die neueste Version der Positioniererdatenbank PISTAGES3.DB zu erhalten.
2. Melden Sie sich am PC als Superuser (Root-Rechte) an.
3. Installieren Sie das Update, die Sie von unserem Kundendienst erhalten haben, auf dem PC.

5.1.3 Kundenspezifische Positioniererdatenbank installieren

Mit einem kundenspezifischen Positionierer erhalten Sie von PI einen Datenträger mit folgendem Inhalt:

- Programm Import PI CustomStage
- Kundenspezifische Positioniererdatenbank mit dem Parametersatz für den Positionierer

Damit der Parametersatz in der PC-Software ausgewählt werden kann, muss er zuvor mit dem Programm Import PI Custom Stage in die Positioniererdatenbank PISTages3 eingefügt werden.

- Installieren Sie die kundenspezifische Positioniererdatenbank, indem Sie im Hauptverzeichnis des Datenträgers auf die Datei **Import_PI_CustomStage.exe** doppelklicken.

Der Parametersatz aus der kundenspezifischen Positioniererdatenbank wird in PISTages3 eingefügt.

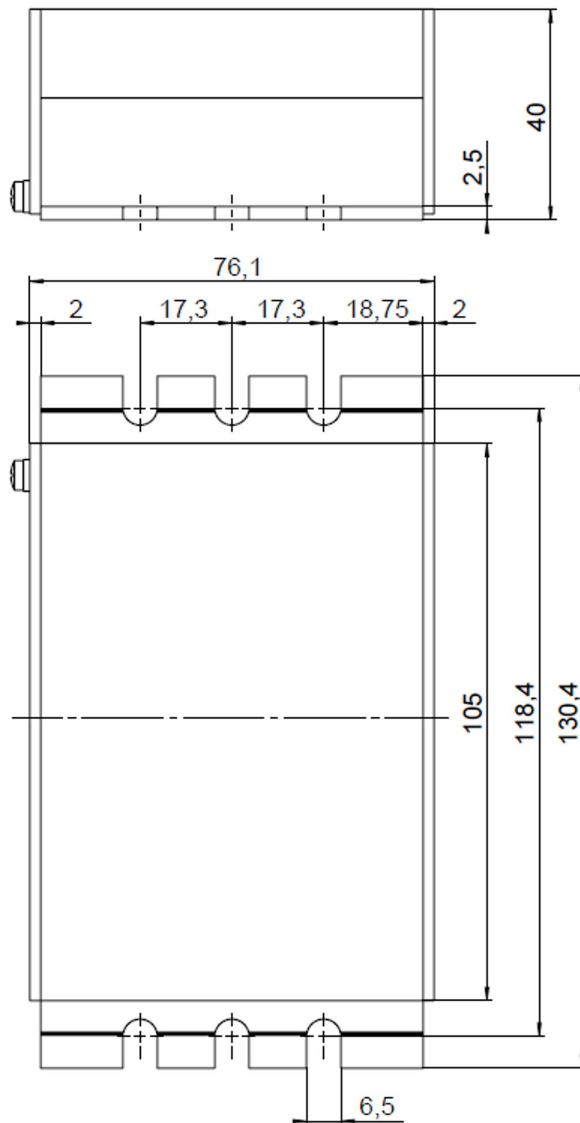
Wenn eine Meldung erscheint, dass die Installation der kundenspezifischen Positioniererdatenbank fehlgeschlagen ist:

- a) Aktualisieren Sie die Positioniererdatenbank PISTages3 auf Ihrem PC, siehe "Updates installieren" (S. 50).
- b) Wiederholen Sie die Installation der kundenspezifischen Positioniererdatenbank.

5.2 C-663 montieren

Der C-663 kann als Tischgerät verwendet oder in beliebiger Ausrichtung auf einer Unterlage montiert werden.

Der C-663 ist stapelbar und kann in einen Schaltschrank eingebaut werden.



Equation 1: C-663, Abmessungen in mm

Werkzeug und Zubehör

- Geeignete Schrauben
- Geeigneter Schraubendreher

C-663 auf einer Unterlage befestigen

1. Bringen Sie in die Unterlage die erforderlichen Bohrungen ein.
Die Anordnung der Aussparungen in den Montageleisten des C-663 können Sie der Abbildung oben entnehmen.
2. Befestigen Sie den C-663 an den Aussparungen in den Montageleisten mit jeweils zwei geeigneten Schrauben pro Seite.

5.3 C-663 erden

Der C-663 ist nicht über den Netzteilanschluss geerdet.

Wenn ein Potentialausgleich erforderlich ist:

- Schließen Sie die mit dem Schutzerte-Symbol gekennzeichnete Schraube (siehe Abbildung) an der Gehäuserückwand des C-663 an das Erdungssystem an.

5.4 Positionierer anschließen**INFORMATION**

Der C-663.12 unterstützt Positionierer ohne Sensor sowie Positionierer, die mit inkrementellem Positionssensor ausgestattet sind. Hat der angeschlossene Positionierer keinen Sensor, kann ein externer inkrementeller Positionssensor an der Buchse **Motor** (Pins 19, 20, 21, 22) angeschlossen werden.

INFORMATION

Wenn Positionierer, Kabel und C-663 als zusammengehörendes System gekennzeichnet sind:

- Halten Sie Rücksprache mit unserem Kundendienst (S. 281), bevor Sie Systemkomponenten austauschen.

Voraussetzung

- ✓ Der C-663 ist ausgeschaltet, d. h. das Netzteil ist **nicht** über das Netzkabel an der Steckdose angeschlossen.
- ✓ Sie haben das Benutzerhandbuch des Positionierers gelesen und verstanden.

Werkzeug und Zubehör

- Positionierer mit 2-Phasen-Schrittmotor

- Geeignetes Kabel aus dem Lieferumfang des Positionierers
- Wenn der Positionierer einen D-Sub 15-Stecker hat: Steckeradapter C-815.AA42 für D-Sub 15 (f) auf HD D-Sub 26 (m), im Lieferumfang (S. 11)
- Wenn die Entfernung zwischen C-663 und Positionierer zu groß ist: Motorkabel C-815.LSM2, 3 m, erhältlich als optionales Zubehör (S. 12)
- Wenn ein Positionssensor verwendet werden soll, der **nicht** im Positionierer enthalten ist: Geeigneter Adapter, der die Leitungen von Positionierer und Sensor zusammenführt, z. B. ein Y-Kabel.

Positionierer anschließen

1. Schließen Sie den Positionierer an der Buchse **Motor** des C-663 an.
2. Sichern Sie die Steckverbindungen mit den integrierten Schrauben gegen unbeabsichtigtes Abziehen.

5.5 PC anschließen

Die Kommunikation zwischen dem C-663 und einem PC ist zur Konfiguration des C-663 und zur Bewegungskommandierung mit den Befehlen des GCS notwendig. Der C-663 verfügt dazu über folgende Schnittstellen:

- RS-232-Schnittstelle
- USB-Schnittstelle

In diesem Abschnitt erfahren Sie, wie Sie die entsprechenden Kabelverbindungen zwischen C-663 und PC sowie in einem Daisy-Chain-Netzwerk herstellen. Die Schritte zur Herstellung der Kommunikation zwischen C-663 und PC sind im Kapitel "Inbetriebnahme" beschrieben:

- "Kommunikation über RS-232 herstellen" (S. 65)
- "Kommunikation über USB herstellen" (S. 66)
- "Kommunikation für vernetzten Controller herstellen" (S. 68)

INFORMATION

Über ein Daisy-Chain-Netzwerk können bis zu 16 Controller über einen einzigen RS-232- oder USB-Anschluss an den PC angeschlossen werden.

5.5.1 An RS-232-Schnittstelle anschließen

HINWEIS

**Falsche Verkabelung!**

Das gleichzeitige Anschließen der USB- und der RS-232-Schnittstelle des Controllers an den PC kann den PC oder den Controller beschädigen.

- Schließen Sie entweder die USB- oder die RS-232-Schnittstelle an den PC an.

Voraussetzungen

- ✓ Der PC verfügt über eine freie RS-232-Schnittstelle (auch als "serielle Schnittstelle" oder "COM-Port" bezeichnet, z. B. COM1 oder COM2).

Werkzeug und Zubehör

- RS-232-Nullmodemkabel (C-815.34 im Lieferumfang)

C-663 an den PC anschließen

- Verbinden Sie die Buchse **RS-232 In** an der Vorderwand des C-663 und die RS-232-Schnittstelle des PC (ein Einbaustecker D-Sub 9(m)) mit dem Nullmodemkabel.

5.5.2 An USB-Schnittstelle anschließen

HINWEIS

**Falsche Verkabelung!**

Das gleichzeitige Anschließen der USB- und der RS-232-Schnittstelle des Controllers an den PC kann den PC oder den Controller beschädigen.

- Schließen Sie entweder die USB- oder die RS-232-Schnittstelle an den PC an.

Voraussetzungen

- ✓ Der PC verfügt über eine freie USB-Schnittstelle.

Werkzeug und Zubehör

- USB-Kabel (Typ A auf Mini-B) zur Verbindung mit dem PC, im Lieferumfang (S. 11)

C-663 an den PC anschließen

- Verbinden Sie die USB-Buchse des C-663 und die USB-Schnittstelle des PC mit dem USB-Kabel.

5.5.3 Daisy-Chain-Netzwerk aufbauen

INFORMATION

Die Vernetzung in einem Daisy-Chain-Netzwerk erfolgt in Reihe. Siehe auch "Begriffserklärung" (S. 2). Dabei ist der erste Controller direkt mit dem PC verbunden.

INFORMATION

Die DIP-Schalter des C-663 müssen passend eingestellt sein:

- Stellen Sie für jeden Controller in einem Daisy-Chain-Netzwerk eine eindeutige Adresse ein. Dabei muss einer der Controller die Adresse 1 haben. Dieser Controller braucht nicht derjenige zu sein, der direkt an den PC angeschlossen ist. Details siehe "Controlleradresse" (S. 62).
- Stellen Sie für alle Controller in einem Daisy-Chain-Netzwerk die gleiche Baudrate ein. Details siehe "Baudrate" (S. 63).

Werkzeug und Zubehör

- Ein Netzkabel für jeden an das Netzwerk anzuschließenden Controller. Verfügbar sind:
 - C-862.CN, 30 cm, im Lieferumfang
 - C-862.CN2, 180 cm, erhältlich als optionales Zubehör (S. 12)

Controller vernetzen

- Bauen Sie die Controller-Reihe auf. Verbinden Sie dazu jeweils den Anschluss **RS-232 Out** des vorhergehenden Controllers über das Netzkabel mit dem Anschluss **RS-232 In** des nachfolgenden Controllers.
- Schließen Sie den ersten Controller der Reihe an den PC an:
 - Verwenden Sie die RS-232-Schnittstelle (S. 54).**oder**
 - Verwenden Sie die USB-Schnittstelle (S. 55).

INFORMATION

Ein C-663 kann mit folgenden Controllern in einem gemeinsamen Daisy-Chain-Netzwerk betrieben werden:

- Mercury DC-Motorcontroller C-863.11
- PLine® Motion Controller der Reihe C-867
- PiezoWalk® NEXACT® Controller E-861

5.6 Netzteil an C-663 anschließen

INFORMATION

Wenn der Positionierer mit einem PWM-Verstärker ausgestattet ist, der über ein separates Netzteil versorgt wird:

- Um die optimale Motorleistung zu erreichen, verwenden Sie für den C-663 ein Netzteil, das die gleiche Ausgangsspannung liefert wie das Netzteil des PWM-Verstärkers.

Voraussetzungen

- ✓ Das Netzkabel ist **nicht** an der Steckdose angeschlossen.

Werkzeug und Zubehör

- Mitgeliefertes Weitbereichsnetzteil (S. 11), für Netzspannungen zwischen 100 und 240 Volt Wechselspannung bei 50 oder 60 Hz
- Alternativ: ausreichend bemessenes Netzteil
- Mitgeliefertes Netzkabel
- Alternativ: ausreichend bemessenes Netzkabel

Netzteil an den C-663 anschließen

- Verbinden Sie den 4-poligen Stecker des Netzteils mit der Buchse **48 V 2 A** des C-663.
 - Stellen Sie sicher, dass der Stecker in der Buchse eingerastet ist.
- Verbinden Sie das Netzkabel mit dem Netzteil.

5.7 Analoges Joystick anschließen

INFORMATION

An der Buchse **Joystick** können Sie eine Achse und eine Taste eines analogen Joysticks anschließen:

- Pin 4: Achse 1 von Joystick-Gerät 1
- Pin 6: Taste 1 von Joystick-Gerät 1

Mit der Joystick-Achse können Sie die Geschwindigkeit des am C-663 angeschlossenen Positionierers steuern.

INFORMATION

Die als optionales Zubehör erhältlichen Joysticks C-819.20 und C-819.30 nutzen die Pins 4 und 6 der Buchse **Joystick**. Über Pin 3 dieser Buchse erfolgt die Spannungsversorgung des Joysticks. Sie können ein Y-Kabel C-819.20Y verwenden, um zwei C-663 an einen Joystick C-819.20

anzuschließen. In diesem Fall erfolgt die Spannungsversorgung des Joysticks über den C-663, der am X-Zweig des Kabels angeschlossen ist.

Werkzeug und Zubehör

- Analoger Joystick von PI für den Betrieb mit 0 bis 3,3 V, erhältlich als optionales Zubehör (S. 12):
 - C-819.20 analoger Joystick für 2 Achsen
 - Wenn ein Joystick C-819.20 an zwei Controller angeschlossen werden soll: C-819.20Y Y-Kabel
- oder
- C-819.30 analoger Joystick für 3 Achsen

Analogen Joystick anschließen

- Schließen Sie den Joystick an der Buchse **Joystick** des C-663 an:
 - Wenn Sie einen Joystick C-819.20 nur mit diesem Controller betreiben wollen, verbinden Sie ihn direkt mit dem Controller.
 - Wenn Sie einen Joystick C-819.20 mit zwei Controllern (d.h. zwei Achsen) betreiben wollen, verbinden Sie den Joystick mit dem Y-Kabel C-819.20Y und schließen die beiden Controller an die X- und Y-Zweige des Kabels an. Die Spannungsversorgung des Joysticks erfolgt über den X-Zweig. Deshalb muss der X-Zweig auch dann an einen Controller angeschlossen sein, wenn für diesen Controller die Joystick-Steuerung nicht aktiviert werden soll.
 - Wenn Sie eine Achse des Joysticks C-819.30 anschließen wollen, verbinden Sie das entsprechende Kabel des Joysticks mit dem Controller.

5.8 Digitale Ein- und Ausgänge anschließen

Die digitalen Ein- und Ausgänge auf der Buchse **I/O** des C-663 können wie folgt verwendet werden:

- Ausgänge: Triggern von externen Geräten; siehe "Digitale Ausgangssignale" (S. 91).
- Eingänge: Verwendung in Makros (S. 102) und/oder als Quelle für die Referenz- und Endschaltersignale der Achse (S. 102)

5.8.1 Digitale Ausgänge anschließen

INFORMATION

Digitale Ausgangssignale sind auf den Pins 5, 6, 7 und 8 der Buchse **I/O** verfügbar.

INFORMATION

Wenn die Pushbutton-Box C-170.PB von PI an der Buchse **I/O** angeschlossen ist, zeigt sie über LEDs den Status der digitalen Ausgangsleitungen an.

Werkzeug und Zubehör

- Geeignetes Kabel, z. B. C-170.IO IO-Kabel mit offenem Ende, erhältlich als optionales Zubehör (S. 12)
- Zu triggerndes Gerät mit digitalem Eingang für TTL-Signale

Zu triggerndes Gerät anschließen

- Schließen Sie ein geeignetes Gerät an einen der Pins 5, 6, 7 oder 8 der Buchse **I/O** des C-663 an.

5.8.2 Digitale Eingänge anschließen**INFORMATION**

Digitale Eingangssignale können über die Pins 1, 2, 3 und 4 der Buchse **I/O** in den C-663 eingespeist werden.

INFORMATION

Die digitalen Eingänge (Pins 1 bis 4) auf der Buchse **I/O** können auch als analoge Eingänge genutzt werden.

- Digital: TTL
- Analog: 0 bis +5 V

Werkzeug und Zubehör

- Geeignete Signalquelle:
 - Wenn die digitalen Eingänge in Makros verwendet werden sollen, kann z.B. die Pushbutton-Box C-170.PB angeschlossen werden, erhältlich als optionales Zubehör (S. 12).
 - Wenn die digitalen Eingänge als Quelle für die Referenz- und Endschalersignale der Achse verwendet werden sollen, darf der Signalpegel nur einmal über den gesamten Stellweg wechseln.
- Wenn notwendig: Geeignetes Kabel, z. B. C-170.IO IO-Kabel mit offenem Ende, erhältlich als optionales Zubehör (S. 12).

Digitale Signalquelle anschließen

- Schließen Sie eine geeignete Signalquelle an einen der Pins 1, 2, 3, oder 4 der Buchse **I/O** des C-663 an.

5.9 Analoge Signalquellen anschließen

Die analogen Eingänge auf der Buchse **I/O** des C-663 können wie folgt verwendet werden:

- Verwendung in Makros (S. 105): Details und Beispiele zu Makros finden Sie unter "Controllermakros" (S. 113).
- Scan-Anwendungen mit PIMikroMove® (siehe PIMikroMove® Handbuch)

INFORMATION

Analoge Eingangssignale können über die Pins 1, 2, 3 und 4 der Buchse **I/O** in den C-663 eingespeist werden.

INFORMATION

Die analogen Eingänge (Pins 1 bis 4) auf der Buchse **I/O** können auch als digitale Eingänge genutzt werden.

- Analog: 0 bis +5 V
- Digital: TTL

Werkzeug und Zubehör

- Geeignete Signalquelle
- Wenn notwendig: Geeignetes Kabel, z. B. C-170.IO IO-Kabel mit offenem Ende, erhältlich als optionales Zubehör (S. 12).

Analoge Signalquelle anschließen

- Schließen Sie eine geeignete Signalquelle an einen der Pins 1, 2, 3 oder 4 der Buchse **I/O** des C-663 an.

6 Inbetriebnahme

6.1 Allgemeine Hinweise zur Inbetriebnahme

HINWEIS



Schäden durch deaktivierte Endschalterauswertung!

Der Aufprall eines bewegten Teils am Ende des Stellwegs oder auf einem Hindernis sowie hohe Beschleunigungen können Schäden oder erheblichen Verschleiß an der Mechanik verursachen.

- Deaktivieren Sie **nicht** per Parametereinstellung die Endschalterauswertung durch den C-663.
- Prüfen Sie die Funktion der Endschalter bei etwa 10 % bis 20 % der Maximalgeschwindigkeit.
- Halten Sie bei einer Fehlfunktion der Endschalter die Bewegung sofort an.

INFORMATION

Die Faktoren für die Umrechnung von Mikroschritten und Zählimpulsen in die gewünschte physikalische Längeneinheit bestimmen die Werte aller anderen längenbasierten Parameter des C-663. Beim Anpassen der Parameter des C-663 an den angeschlossenen Positionierer müssen die Parameter 0xE, 0xF, 0x9A und 0x9B deshalb vor allen anderen Parametern gesetzt werden.

Wenn Sie die Parameter aus einer Positioniererdatenbank laden (z. B. bei der Arbeit mit PIMikroMove®), wird die korrekte Reihenfolge automatisch eingehalten.

6.2 DIP-Schalter-Einstellungen anpassen

6.2.1 Generelle Vorgehensweise

INFORMATION

Geänderte DIP-Schalter-Einstellungen werden nach dem Einschalten des C-663 wirksam.

- Wenn Sie DIP-Schalter-Einstellungen bei eingeschaltetem C-663 geändert haben, schalten Sie den C-663 aus und wieder ein, um die neuen Einstellungen zu aktivieren.

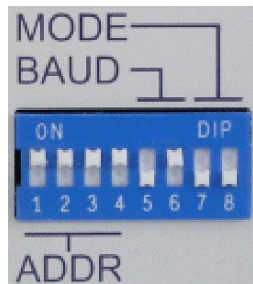


Figure 10: DIP-Schalter: Schalter oben = EIN; Schalter unten = AUS

Schalter	Funktion
1 bis 4	Controlleradresse (S. 62)
5 und 6	Baudrate (S. 63)
7 und 8	ohne Funktion

Voraussetzung

- ✓ Der C-663 ist ausgeschaltet, d. h. das Netzteil ist **nicht** über das Netzkabel an der Steckdose angeschlossen.

DIP-Schalter-Einstellungen anpassen

- Bringen Sie die einzelnen DIP-Schalter in die für Ihre Anwendung passende Stellung. Details finden Sie in den nachfolgenden Tabellen.

6.2.2 Controlleradresse

Adresse*	S1	S2	S3	S4
1	EIN	EIN	EIN	EIN
2	EIN	EIN	EIN	AUS
3	EIN	EIN	AUS	EIN
4	EIN	EIN	AUS	AUS
5	EIN	AUS	EIN	EIN
6	EIN	AUS	EIN	AUS
7	EIN	AUS	AUS	EIN
8	EIN	AUS	AUS	AUS
9	AUS	EIN	EIN	EIN
10	AUS	EIN	EIN	AUS

Adresse*	S1	S2	S3	S4
11	AUS	EIN	AUS	EIN
12	AUS	EIN	AUS	AUS
13	AUS	AUS	EIN	EIN
14	AUS	AUS	EIN	AUS
15	AUS	AUS	AUS	EIN
16	AUS	AUS	AUS	AUS

*Werkseitige Voreinstellungen sind fett gedruckt.

INFORMATION

Für jeden Controller in einem Daisy-Chain-Netzwerk muss eine eindeutige Adresse eingestellt sein. Dabei muss einer der Controller die Adresse 1 haben. Dieser Controller braucht nicht derjenige zu sein, der direkt an den PC angeschlossen ist.

INFORMATION

Ein nicht vernetzter Controller muss die Adresse 1 haben, wenn er

- in PIMikroMove® verwendet werden soll.
- in Treibern für NI LabVIEW-Software verwendet werden soll.
- mit dem PITerminal ohne Angabe der Empfängeradresse angesprochen werden soll; in den Antworten des C-663 entfallen dann auch Empfänger- und Senderadresse (S. 136).

6.2.3 Baudrate

Baudrate*	S5	S6
9600	EIN	EIN
19200	EIN	AUS
38400	AUS	EIN
115200	AUS	AUS

*Werkseitige Voreinstellungen sind fett gedruckt.

INFORMATION

Für alle Controller in einem Daisy-Chain-Netzwerk muss die gleiche Baudrate eingestellt sein.

6.3 C-663 einschalten

INFORMATION

Nach dem Einschalten des C-663 ist standardmäßig der Motor deaktiviert.

- Fragen Sie den Aktivierungszustand des Motors mit den Befehlen `SVO?`, `#4` oder `SRG?` ab.
- Aktivieren Sie den Motor mit dem Befehl `SVO`.
- Wenn nötig, programmieren Sie ein Startup-Makro, das den C-663 über den Befehl `SVO` mit aktiviertem Motor startet; siehe "Startup-Makro einrichten" (S. 122).

Voraussetzungen

- ✓ Sie haben die allgemeinen Hinweise zur Inbetriebnahme gelesen und verstanden (S. 61).
- ✓ Der C-663 wurde ordnungsgemäß installiert (S. 49).
- ✓ Sie haben die DIP-Schalter des C-663 passend zu Ihrer Anwendung eingestellt (S. 61).

C-663 einschalten

- Verbinden Sie das Netzkabel des Netzteils mit der Steckdose.
Der C-663 lädt die Parameterwerte aus dem permanenten Speicher in den flüchtigen Speicher.
Die LED **STA** an der Vorderwand des C-663 zeigt den Status des C-663 an:
 - Dauerhaftes Leuchten: C-663 ist bereit für den Normalbetrieb
 - Blinken: C-663 befindet sich im Firmware-Update-Modus
 - Aus: C-663 ist nicht an der Stromversorgung angeschlossen oder könnte defekt sein
- Wenn sich der C-663 im Firmware-Update-Modus befindet, aktualisieren Sie die Firmware (S. 271).
- Wenn der C-663 korrekt mit dem Netzteil verbunden ist (S. 57) und die LED **STA** nach dem Einschalten nicht leuchtet, kontaktieren Sie unseren Kundendienst (S. 281).

6.4 Kommunikation herstellen

INFORMATION

Für die USB-Schnittstelle wird im C-663 ein USB-UART-Modul (FTDI) verwendet. Wenn der C-663 über den USB-Anschluss verbunden und eingeschaltet ist, wird die USB-Schnittstelle in der PC-Software deshalb auch als COM-Port angezeigt. Der C-663 verwendet für diese Schnittstelle die Baudrate 115200.

INFORMATION

Verwenden Sie die Registerkarten **USB Daisy Chain** und **RS-232 Daisy Chain** in der PC-Software nur dann zum Aufbau der Kommunikation, wenn Sie tatsächlich ein Daisy-Chain-Netzwerk an den PC angeschlossen haben.

INFORMATION

Ein nicht vernetzter Controller muss die Adresse 1 haben, wenn er in PIMikroMove® verwendet werden soll. Details siehe "Controlleradresse" (S. 62).

Im Folgenden ist das Vorgehen für PIMikroMove® beschrieben.

Informationen zur Herstellung der Kommunikation auf Linux-Systemen finden Sie in der Technical Note "PI Software on ARM-Based Platforms", A000T0089 (S. 3).

6.4.1 Kommunikation über RS-232 herstellen

Voraussetzungen

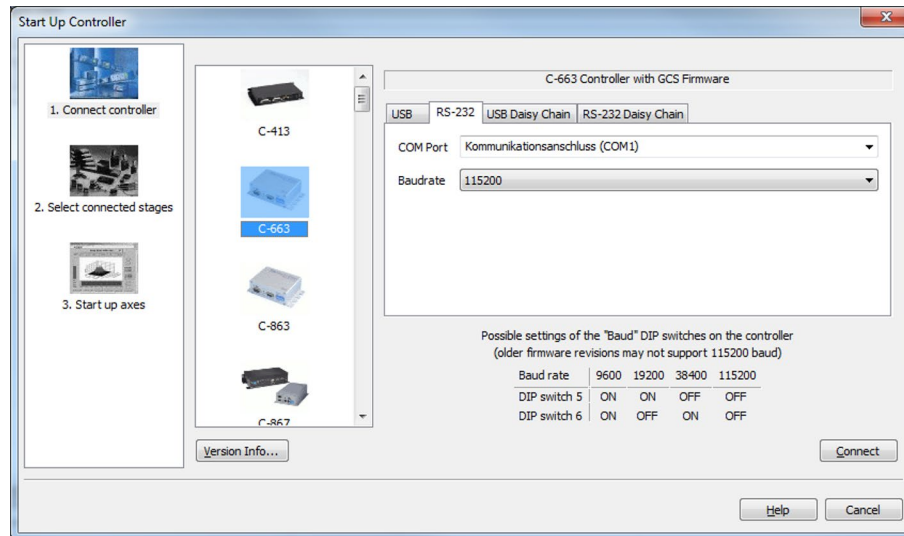
- ✓ Sie haben die allgemeinen Hinweise zur Inbetriebnahme gelesen und verstanden (S. 61).
- ✓ Der C-663 ist an die RS-232-Schnittstelle des PC angeschlossen (S. 54).
- ✓ Sie haben vor dem Einschalten des C-663 folgende Einstellungen mit den entsprechenden DIP-Schaltern vorgenommen (S. 61):
 - Controlleradresse = 1
 - passende Baudrate
- ✓ Der C-663 ist eingeschaltet (S. 64).
- ✓ Der PC ist eingeschaltet.
- ✓ Die benötigte Software ist auf dem PC installiert (S. 49).
- ✓ Sie haben das Handbuch der verwendeten PC-Software gelesen und verstanden. Links auf die Software-Handbücher finden Sie in der Datei A000T0081 auf dem Datenträger mit der PI-Software.

Kommunikation herstellen

1. Starten Sie PIMikroMove®.

Das Fenster **Start up controller** öffnet sich mit dem Schritt **Connect controller**.

- Wenn sich das Fenster **Start up controller** nicht automatisch öffnet, wählen Sie im Hauptfenster den Menüeintrag **Connections > New...**



2. Wählen Sie im Feld für die Controllerauswahl **C-663** aus.
3. Wählen Sie auf der rechten Seite des Fensters die Registerkarte **RS-232** aus.
4. Wählen Sie im Feld **COM Port** den COM-Port des PC aus, an dem Sie den C-663 angeschlossen haben.
5. Stellen Sie im Feld **Baudrate** den Wert ein, der mit den DIP-Schaltern 5 und 6 des C-663 eingestellt ist.
Damit passen Sie die Baudrate des PC an die Baudrate des C-663 an.
6. Klicken Sie auf **Connect**, um die Kommunikation herzustellen.

Wenn die Kommunikation erfolgreich hergestellt wurde, leitet PIMikroMove® Sie durch die Konfiguration des C-663 für den angeschlossenen Positionierer, siehe "Bewegungen starten" (S. 73).

6.4.2 Kommunikation über USB herstellen

INFORMATION

Wenn der Controller über den USB-Anschluss verbunden und eingeschaltet ist, wird die USB-Schnittstelle in der PC-Software auch als COM-Port angezeigt.

Voraussetzungen

- ✓ Sie haben die allgemeinen Hinweise zur Inbetriebnahme gelesen und verstanden (S. 61).
- ✓ Der C-663 ist an die USB-Schnittstelle des PC angeschlossen.

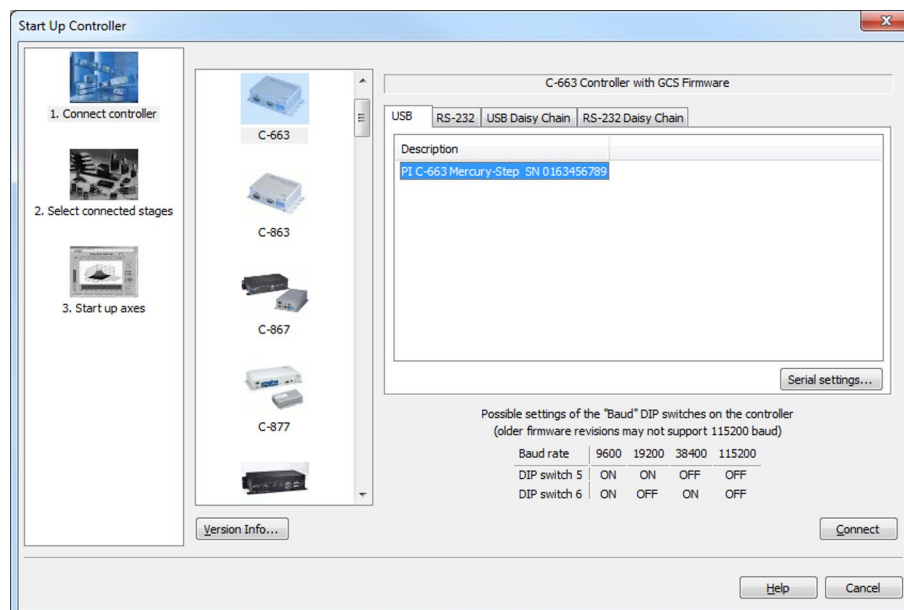
- ✓ Sie haben vor dem Einschalten des C-663 die DIP-Schalter für die Controlleradresse auf die Adresse 1 eingestellt (S. 61).
- ✓ Der C-663 ist eingeschaltet (S. 64).
- ✓ Der PC ist eingeschaltet.
- ✓ Die benötigte Software sowie die USB-Treiber sind auf dem PC installiert.
- ✓ Sie haben das Handbuch der verwendeten PC-Software gelesen und verstanden. Links auf die Software-Handbücher finden Sie in der Datei A000T0081 auf dem Datenträger mit der PI-Software.

Kommunikation herstellen

1. Starten Sie PIMikroMove®.

Das Fenster **Start up controller** öffnet sich mit dem Schritt **Connect controller**.

- Wenn sich das Fenster **Start up controller** nicht automatisch öffnet, wählen Sie im Hauptfenster den Menüeintrag **Connections > New...**



2. Wählen Sie im Feld für die Controllerauswahl **C-663** aus.
3. Wählen Sie auf der rechten Seite des Fensters die Registerkarte **USB** aus.
4. Wählen Sie auf der Registerkarte **USB** den angeschlossenen C-663 aus.
5. Klicken Sie auf **Connect**, um die Kommunikation herzustellen.

Wenn die Kommunikation erfolgreich hergestellt wurde, leitet PIMikroMove® Sie durch die Konfiguration des C-663 für den angeschlossenen Positionierer, siehe "Bewegungen starten" (S. 73).

- Wenn die Kommunikation nicht hergestellt werden konnte, suchen Sie in "Störungsbehebung" (S. 277) nach einer Lösung des Problems.

6.4.3 Kommunikation für vernetzten Controller herstellen

Im Folgenden ist das Vorgehen für PIMikroMove® und für PITerminal beschrieben.

INFORMATION

Wenn Sie die Kommunikation mit einem vernetzten Controller über PITerminal herstellen, ist die Adresse des anzusprechenden Controllers in jeder Befehlszeile erforderlich. Details siehe "Empfänger- und Senderadresse" (S. 136).

- Verwenden Sie PITerminal, um die Kommunikation mit vernetzten Controllern zu testen.

INFORMATION

Die RS-232-Ausgangsleitungen mancher PCs sind nicht für die Maximalanzahl von 16 Controllern in einem Netzwerk geeignet. Wenn Sie ein Daisy-Chain-Netzwerk über die RS-232-Schnittstelle an einen solchen PC angeschlossen haben, können Kommunikationsstörungen auftreten (z. B. Timeout). Bei Kommunikationsstörungen:

1. Entfernen Sie das Nullmodemkabel von der Buchse **RS-232 In** des Controllers, der mit dem PC verbunden ist.
2. Schließen Sie das Daisy-Chain-Netzwerk über die USB-Schnittstelle dieses Controllers an den PC an.

Voraussetzungen

- ✓ Sie haben die allgemeinen Hinweise zur Inbetriebnahme gelesen und verstanden (S. 61).
- ✓ Sie haben das Daisy-Chain-Netzwerk aufgebaut (S. 56).
- ✓ Sie haben jedem der vernetzten Controller eine eindeutige Controlleradresse zugewiesen (S. 62).
- ✓ Sie haben für alle Controller dieselbe Baudrate eingestellt (S. 63).
- ✓ Alle Controller im Daisy-Chain-Netzwerk sind eingeschaltet (S. 64).
- ✓ Der PC ist eingeschaltet.
- ✓ Die benötigte Software ist auf dem PC installiert (S. 49).
- ✓ Wenn Sie den ersten Controller in der Reihe über die USB-Schnittstelle an den PC angeschlossen haben: Die USB-Treiber sind auf dem PC installiert (S. 49).
- ✓ Sie haben das Handbuch der verwendeten PC-Software gelesen und verstanden. Links auf die Software-Handbücher finden Sie in der Datei A000T0081 auf dem Datenträger mit der PI-Software.

Kommunikation mit PIMikroMove® herstellen

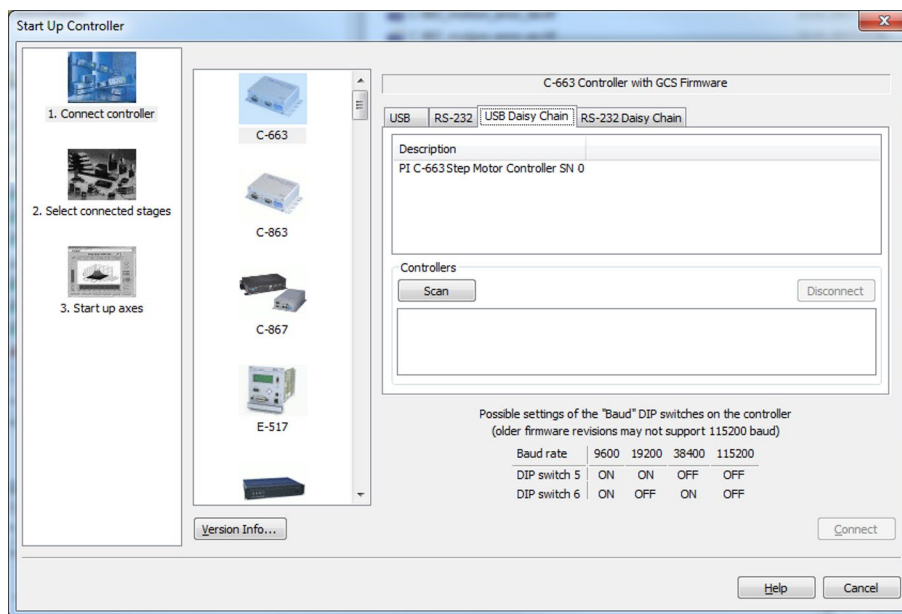
1. Starten Sie PIMikroMove®.

Das Fenster **Start up controller** öffnet sich mit dem Schritt **Connect controller**.

- Wenn sich das Fenster **Start up controller** nicht automatisch öffnet, wählen Sie im Hauptfenster den Menüeintrag **Connections > New....**

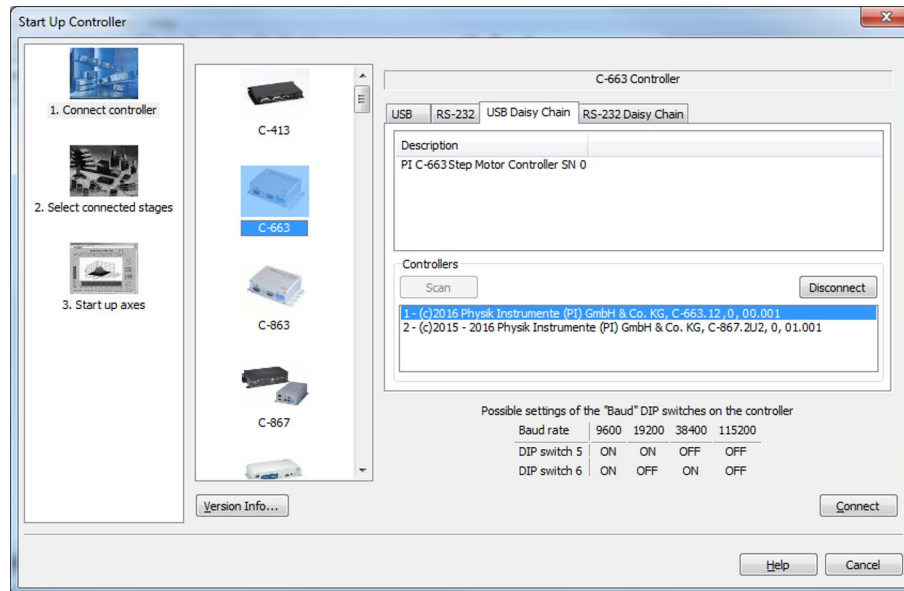
2. Wählen Sie im Feld für die Controllerauswahl den passenden Controllertyp aus.

Im Beispiel in den nachfolgenden Abbildungen besteht das Daisy-Chain-Netzwerk aus einem C-663.12 mit der Controlleradresse 1 und einem C-867.2U2 mit der Controlleradresse 2. Wenn Sie zuerst den C-663.12 verbinden möchten, wählen Sie **C-663**.



3. Wählen Sie auf der rechten Seite des Fensters die passende Registerkarte aus:
 - Wenn Sie den ersten Controller der Reihe über die RS-232-Schnittstelle an den PC angeschlossen haben, wählen Sie die Registerkarte **RS-232 Daisy Chain**.
 - Wenn Sie den ersten Controller der Reihe über die USB-Schnittstellen an den PC angeschlossen haben, wählen Sie die Registerkarte **USB Daisy Chain**.
4. Nehmen Sie auf der ausgewählten Registerkarte die Einstellungen für die Schnittstelle vor:
 - Registerkarte **RS-232 Daisy Chain**:
 - Wählen Sie im Feld **COM Port** den COM-Port des PC aus, an dem Sie den ersten Controller der Reihe angeschlossen haben.
 - Stellen Sie im Feld **Baudrate** den Wert ein, der für alle Controller der Reihe eingestellt ist.
 - Registerkarte **USB Daisy Chain**:

- Wählen Sie im oberen Bereich der Registerkarte den am PC angeschlossenen Controller aus.
- 5. Klicken Sie im unteren Bereich der Registerkarte auf die Schaltfläche **Scan**, um alle Controller des Daisy-Chain-Netzwerks aufzulisten.



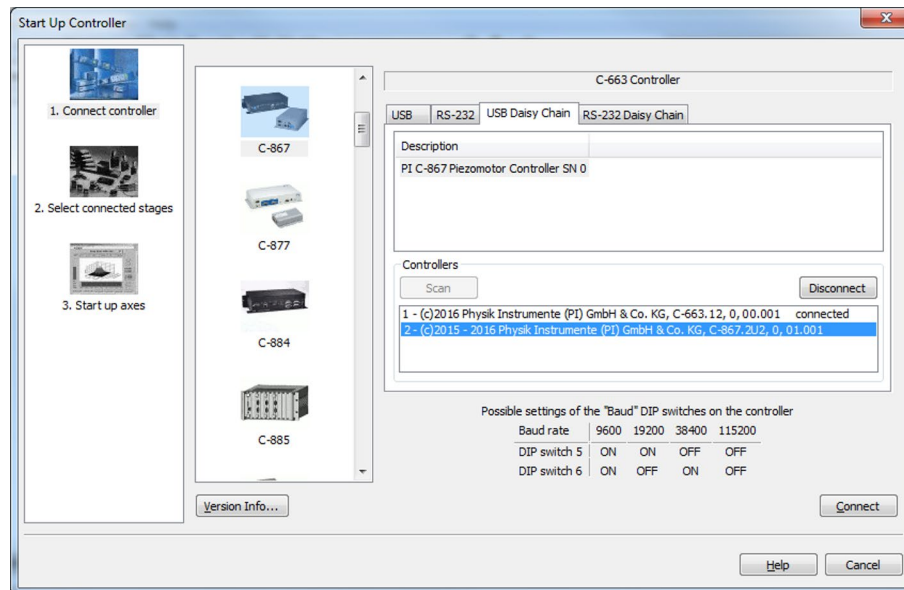
- 6. Wählen Sie einen Controller aus der Liste aus. Die Auswahl muss zum Controllertyp passen, den Sie in Schritt 2 ausgewählt haben.
- 7. Klicken Sie auf **Connect**, um die Kommunikation mit dem ausgewählten Controller herzustellen.

Wenn die Kommunikation erfolgreich hergestellt wurde, leitet PIMikroMove® Sie durch die Konfiguration des C-663.12 für den angeschlossenen Positionierer.

— Gehen Sie weiter vor wie in "Bewegungen starten" (S. 73) beschrieben.

- 8. Wenn Sie einen weiteren Controller des Daisy-Chain-Netzwerks verbinden möchten, wählen Sie im Hauptfenster den Menüeintrag **Connections > New...**
- 9. Führen Sie erneut die Schritte 2, 6 und 7 in der angegebenen Reihenfolge aus.

In der nachfolgenden Abbildung soll auch der **C-867** verbunden werden.



10. Wiederholen Sie die Schritte 8, 2, 6 und 7 für jeden weiteren Controller des Daisy-Chain-Netzwerks, den Sie verbinden möchten.

Wenn Sie die Kommunikation mit einem der Controller aus dem Daisy-Chain-Netzwerk beenden möchten:

- Wählen Sie im Hauptfenster den Menüeintrag **Connections > Close** für den entsprechenden Controller.

Kommunikation mit PITerminal herstellen

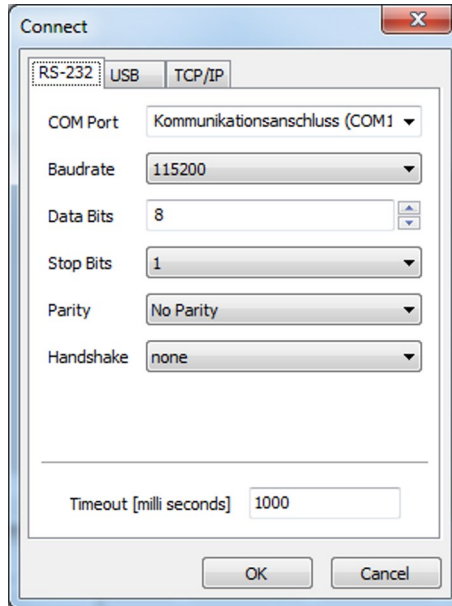
INFORMATION

PITerminal unterstützt durch die Schaltfläche **Mercury** Controller mit älteren, nicht GCS-kompatiblen Firmware-Versionen.

- Stellen Sie im PITerminal sicher, dass **nicht** die Schaltfläche **Mercury** aktiviert ist.

1. Starten Sie PITerminal.
2. Klicken Sie auf **Connect....**
Das Fenster **Connect** öffnet sich.

3. Wählen Sie im Fenster **Connect** die Registerkarte **RS-232** oder **USB** aus, je nachdem, über welche Schnittstelle Sie den ersten Controller in der Reihe an den PC angeschlossen haben.

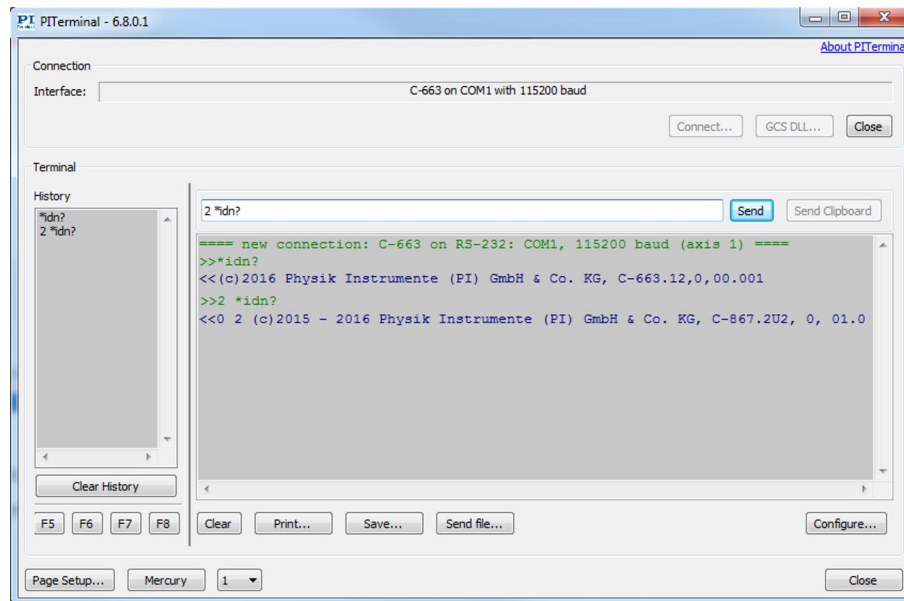


4. Nehmen Sie auf der ausgewählten Registerkarte die Einstellungen für die Schnittstelle vor:
 - Registerkarte **RS-232**:
 - Wählen Sie im Feld **COM Port** den COM-Port des PC aus, an dem Sie den C-663 angeschlossen haben.
 - Stellen Sie im Feld **Baudrate** den Wert ein, der mit den DIP-Schaltern 5 und 6 des C-663 eingestellt ist.
 - Registerkarte **USB**:
 - Wählen Sie den angeschlossenen C-663 aus.
5. Klicken Sie auf **OK**, um die Kommunikation herzustellen.
6. Senden Sie den Befehl ***IDN?** für alle Controller im Daisy-Chain-Netzwerk, um die Kommunikation zu prüfen.

Im Beispiel in der nachfolgenden Abbildung besteht das Daisy-Chain-Netzwerk aus einem C-663.12 mit der Controlleradresse 1 und einem C-867.2U2 mit der Controlleradresse 2. Sie senden:

- ***IDN?**, um die Ident-Bezeichnung des Controllers mit der Adresse 1 abzufragen; die Controlleradresse ist nicht erforderlich (da = 1)
- **2 *IDN?**, um die Ident-Bezeichnung des Controllers mit der Adresse 2 abzufragen.

Weitere Informationen siehe "Empfänger- und Senderadresse" (S. 136).



6.5 Bewegungen starten

Im Folgenden wird PIMikroMove® verwendet, um den Positionierer zu bewegen. Das Programm leitet Sie dabei durch die folgenden Schritte, so dass Sie sich nicht mit den entsprechenden GCS-Befehlen auseinandersetzen müssen:

- Konfiguration des C-663 für den angeschlossenen Positionierer
- Aktivieren des Motors
- Ausführen einer Referenzfahrt; Details siehe "Referenzierung" (S. 40)

HINWEIS



Auswahl eines falschen Positionierertyps

Die Auswahl eines falschen Positionierertyps in der PC-Software kann Schäden am Positionierer verursachen.

- Stellen Sie sicher, dass der in der PC-Software ausgewählte Positionierertyp mit dem angeschlossenen Positionierer übereinstimmt.

HINWEIS



Schwingungen!

Ungeeignete Einstellungen der Regelparameter des C-663 können den Positionierer zum Schwingen bringen. Schwingungen können den Positionierer und/oder die auf ihm

angebrachte Last beschädigen.

- Befestigen Sie den Positionierer und alle Lasten ausreichend.
- Wenn der Positionierer schwingt (ungewöhnliches Laufgeräusch), deaktivieren Sie sofort den Motor oder trennen Sie den C-663 von der Stromversorgung.
- Aktivieren Sie den Motor erst wieder, nachdem Sie die Einstellungen der Regelparameter des C-663 geändert haben; siehe "Regelparameter optimieren" (S. 78).
- Wenn aufgrund einer sehr hohen Last Schwingungen bereits während der Referenzfahrt auftreten, folgen Sie für die Referenzfahrt den Anweisungen in "Störungsbehebung" (S. 277).

INFORMATION

Der C-663 verfügt über einen permanenten Speicher für Parameterwerte. Deshalb können nach dem Einschalten bereits die korrekten Parametereinstellungen für den angeschlossenen Positionierer geladen sein.

- Wenn Sie trotzdem einen Parametersatz aus der Positioniererdatenbank geladen und damit die ursprünglichen Einstellungen des C-663 im flüchtigen Speicher überschrieben haben, vermeiden Sie das Speichern der neuen Einstellungen im permanenten Speicher des C-663. Nach dem Aus- und Wiedereinschalten oder einem Neustart des C-663 sind wieder die ursprünglichen Einstellungen aktiv.
- Wenn Sie für die Positioniererauswahl das Fenster **Start up controller** in PIMikroMove® verwenden und gefragt werden, wie Sie die neuen Einstellungen speichern möchten, klicken Sie die Schaltfläche **Save all settings permanently on controller** nur dann, wenn Sie sicher sind, dass der C-663 mit den Einstellungen korrekt funktioniert.

INFORMATION

Wenn in PIMikroMove® nicht der Schritt **Select connected stages** angezeigt wird, hat der Controller wahrscheinlich schon die korrekten Parametereinstellungen für den angeschlossenen Positionierertyp geladen.

1. Prüfen Sie im Schritt **Start up axes**, ob in der Spalte **Stage** im mittleren Bereich des Fensters der korrekte Positionierertyp steht.
2. Wenn der Positionierertyp nicht korrekt ist, klicken Sie im linken Bereich des Fensters **Start up controller** auf **Select connected stages**, um die Auswahl des Positionierertyp ändern zu können.

INFORMATION

Die Betriebsart des C-663 wird über den Parameter **Stepper Closed-Loop Operation** (0x3101) eingestellt, Details siehe "Betriebsarten" (S. 21). Für Positionierer von PI wird der Parameterwert aus der Positioniererdatenbank geladen, um in der passenden Betriebsart zu arbeiten:

- Positionierer mit Sensor: Parameterwert 1 = geregelter Betrieb
- Positionierer ohne Sensor: Parameterwert 0 = ungeregelter Betrieb

Wenn Sie die Betriebsart manuell einstellen wollen:

- Folgen Sie den Anweisungen in "Betriebsart einstellen" (S. 84).
-

Voraussetzungen

- ✓ Sie haben die allgemeinen Hinweise zur Inbetriebnahme gelesen und verstanden (S. 61).
- ✓ PIMikroMove® ist auf dem PC installiert (S. 49).
- ✓ Sie haben das PIMikroMove® Handbuch gelesen und verstanden. Links auf die Software-Handbücher finden Sie in der Datei A000T0081 auf dem Datenträger mit der PI-Software.
- ✓ Sie haben die neueste Version der Positioniererdatenbank PISTAGES3.DB auf dem PC installiert (S. 49).
- ✓ Wenn Sie für Ihren Positionierer eine kundenspezifische Positioniererdatenbank von PI erhalten haben, dann haben Sie diesen Datensatz in PISTages3 importiert (S. 51).
- ✓ Sie haben den Positionierer so installiert, wie er in Ihrer Anwendung eingesetzt wird (entsprechende Last, Ausrichtung und Befestigung).
- ✓ Sie haben den Positionierer an den C-663 angeschlossen (S. 54).
- ✓ Sie haben die Kommunikation zwischen dem C-663 und dem PC mit PIMikroMove® hergestellt (S. 64).

Bewegungen starten mit PIMikroMove®

1. Wenn in PIMikroMove® der Schritt **Select connected stages** angezeigt wird, wählen Sie den Positionierertyp des angeschlossenen Positionierers aus:

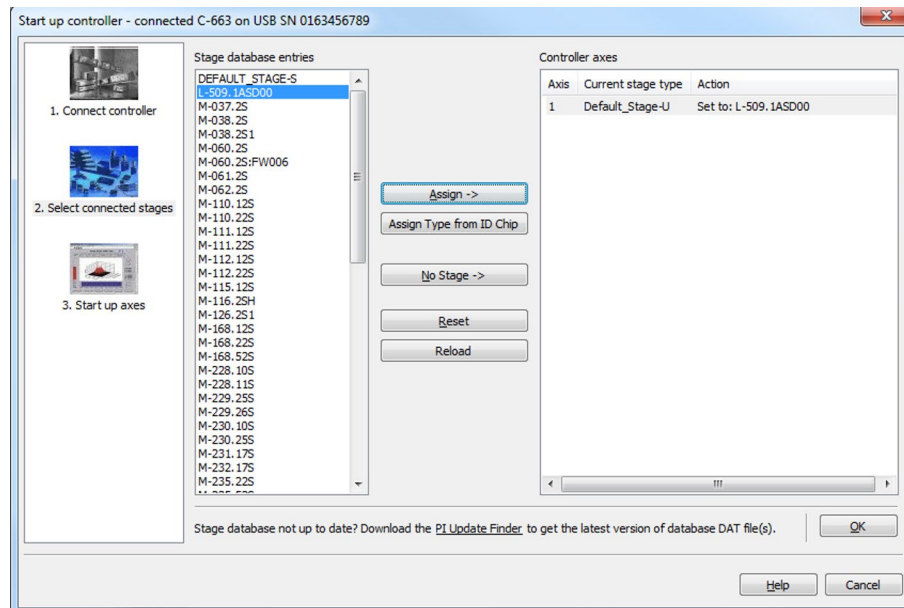
Wenn rechts im Fenster in der Liste **Controller axes** bereits der korrekte Positionierertyp in der Spalte **Current stage type** eingetragen ist:

- Klicken Sie auf **OK**.

Wenn der eingetragene Positionierertyp nicht korrekt ist:

- a) Markieren Sie den Positionierertyp in der Liste **Stage database entries**.
- b) Klicken Sie auf **Assign**.

c) Bestätigen Sie die Auswahl mit **OK**.



2. Geben Sie im Dialog **Save all changes permanently?** an, wie Sie die Parametereinstellungen in den C-663 laden wollen:
 - Temporär laden: Klicken Sie auf **Keep the changes temporarily**, um die Parametereinstellungen in den flüchtigen Speicher des C-663 zu laden. Die Einstellungen gehen beim Ausschalten oder Neustart des C-663 verloren.
 - Als Standardwerte laden: Klicken Sie auf **Save all settings permanently on controller**, um die Parametereinstellungen in den permanenten Speicher des C-663 zu laden. Die Einstellungen sind nach dem Einschalten oder Neustart des C-663 sofort vorhanden und müssen nicht erneut geladen werden.

Das Fenster **Start up controller** wechselt zum Schritt **Start up axes**.

3. Führen Sie im Schritt **Start up axes** die Referenzfahrt für die Achse aus, damit der Controller die absolute Achsenposition kennt.

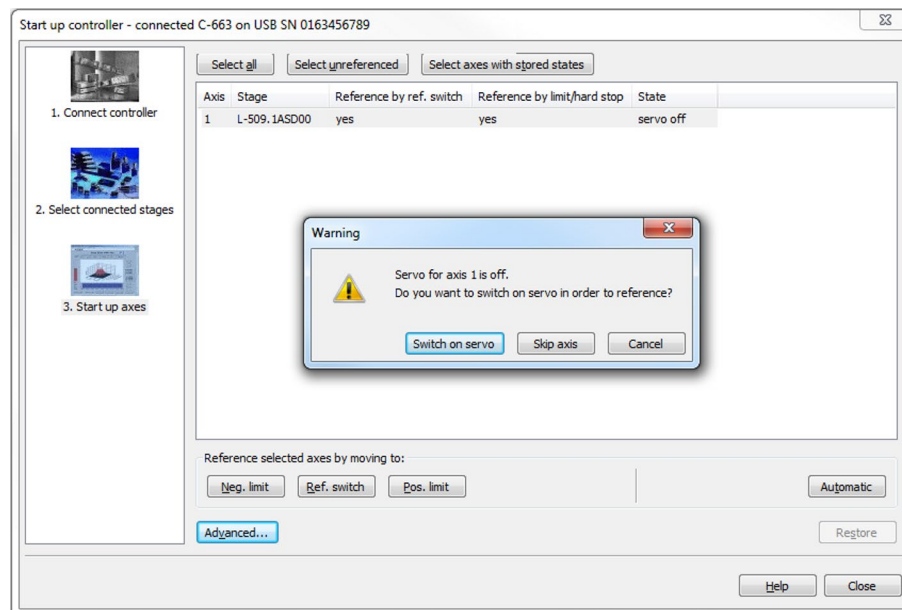
Optionen zum Starten der Referenzfahrt:

- Wenn Sie die Referenzfahrt zum Referenzschalter starten wollen, klicken Sie auf **Ref. switch**.
- Wenn Sie die Referenzfahrt zum negativen Endschalter starten wollen, klicken Sie auf **Neg. limit**.
- Wenn Sie die Referenzfahrt zum positiven Endschalter starten wollen, klicken Sie auf **Pos. limit**.

Je nach Konfiguration von PIMikroMove® öffnen sich separate Dialoge für Start und Ergebnisanzeige der Referenzfahrt.

Wenn eine Warnmeldung erscheint, dass der Servomodus ausgeschaltet ist: Beim C-663.12 zeigt diese Warnmeldung an, dass der Motor deaktiviert ist.

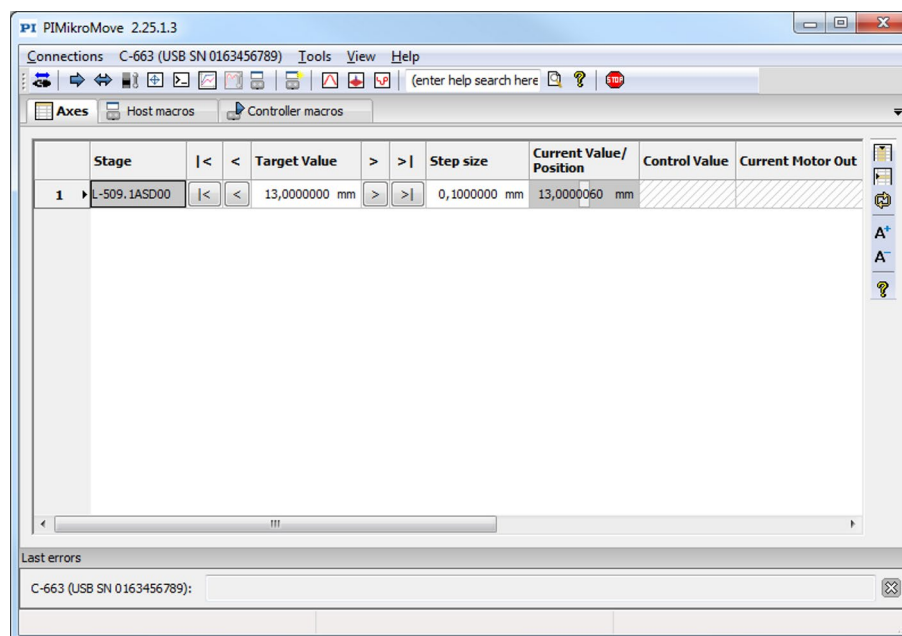
- Aktivieren Sie den Motor durch einen Klick auf die Schaltfläche **Switch on servo**.



Die Achse führt die Referenzfahrt aus.

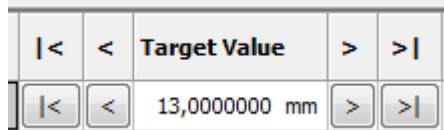
4. Nach erfolgreicher Referenzfahrt schließen Sie das Fenster **Start up controller** durch einen Klick auf **Close**.

Das Hauptfenster von PIMikroMove® öffnet sich.



5. Starten Sie einige Testbewegungen der Achse.

Im Hauptfenster von PIMikroMove® können Sie z. B. Bewegungen um eine bestimmte Strecke (Vorgabe in Spalte **Step size**) oder zu den Grenzen des Stellwegs ausführen, indem Sie auf die entsprechenden Pfeiltasten für die Achse klicken.



6.6 Regelparameter optimieren

Im geregelten Betrieb werden durch die Einstellung des P-I-D-Reglers die dynamischen Eigenschaften des Systems (Überschwingen und Einschwingzeit) optimiert. Die optimale Einstellung des P-I-D-Reglers hängt von Ihrer Anwendung und Ihren Wünschen ab.

Typischerweise erfolgt die Optimierung empirisch, d. h., das Verhalten des Positionierers wird bei verschiedenen Einstellungen im geregelten Betrieb beobachtet. Die Optimierung wird über die folgenden Parameter vorgenommen (Details siehe "Positionsregelung" (S. 29)):

- **P-Term 1 (Motion)** (0x3111)
- **I-Term 1 (Motion)** (0x3112)
- **D-Term 1 (Motion)** (0x3113)
- **I-Limit 1 (Motion)** (0x3114)
- **P-Term 2 (End Position)** (0x3121)
- **I-Term 2 (End Position)** (0x3122)
- **D-Term 2 (End Position)** (0x3123)
- **I-Limit 2 (End Position)** (0x3124)

Im Folgenden ist das Vorgehen zur Optimierung der Regelparameter für PIMikroMove® beschrieben.

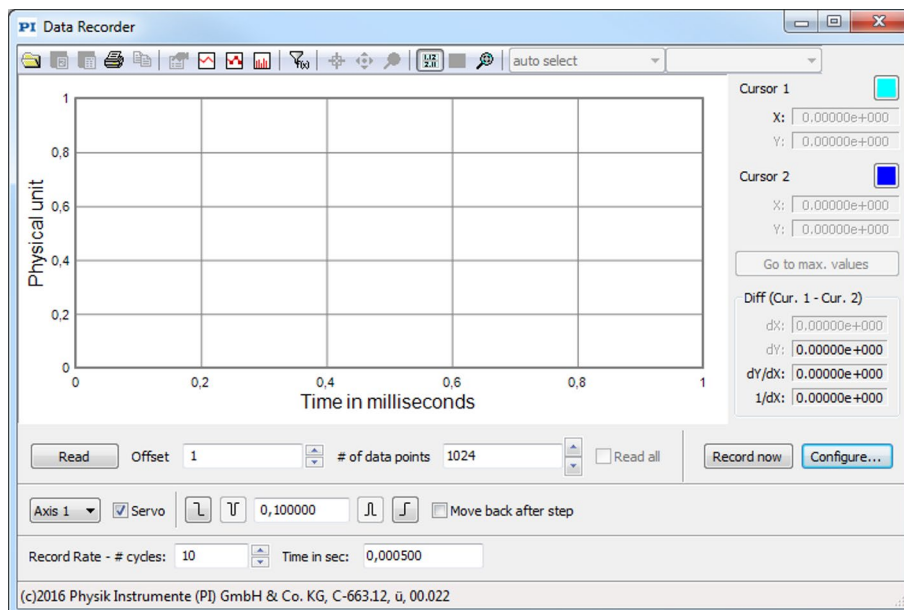
Voraussetzung

- ✓ Der Positionierer besitzt einen Sensor.
- ✓ Sie haben den Positionierer so installiert, wie er in Ihrer Anwendung eingesetzt wird (entsprechende Last, Ausrichtung und Befestigung).
- ✓ Der C-663 ist für den geregelten Betrieb eingestellt.
Für Positionierer von PI wird der geregelte Betrieb automatisch mit der Auswahl des Positionierertyps eingestellt, siehe "Bewegungen starten" (S. 73). Details zum manuellen Einstellen siehe "Betriebsart einstellen" (S. 84).
- ✓ Sie haben mit PIMikroMove® erste Bewegungen gestartet (S. 73).
- ✓ Alle Geräte sind noch betriebsbereit.

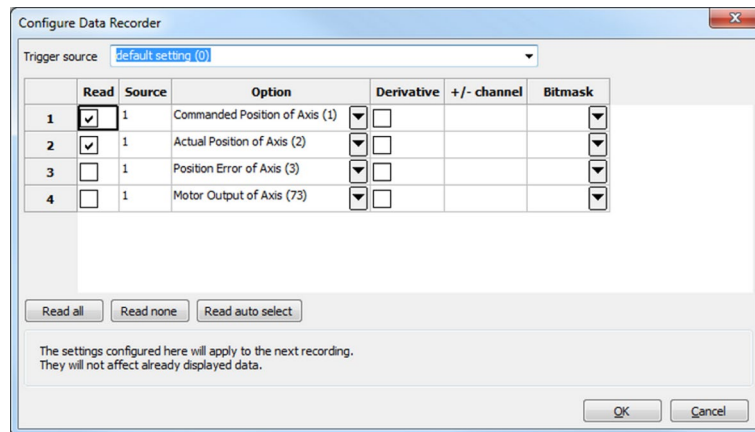
Regelparameter prüfen: Sprungantwort aufzeichnen


Mit der Aufzeichnung der Sprungantwort ermitteln Sie das Einschwingverhalten des Positionierers im geregelten Betrieb.

1. Öffnen Sie im Hauptfenster von PIMikroMove® das Fenster **Data Recorder** über den Menüeintrag **C-663 > Show data recorder**.
2. Aktivieren Sie mit dem Kontrollkästchen **Servo** den Motor für die Achse (Häkchen setzen).
3. Konfigurieren Sie den Datenrekorder.
 - a) Stellen Sie als Größe des auszuführenden Sprungs einen Wert ein, der für Ihre Anwendung typisch ist, z. B. 0,100000 (Angabe in physikalischen Einheiten).
 - b) Stellen Sie für die Aufzeichnungsrate des Datenrekorders im Feld **Record Rate - # cycles** den Wert 10 ein.
 - c) Stellen Sie für die Anzahl der für die grafische Darstellung auszulesenden Datenpunkte im Feld **# of data points** den Wert 1024 (oder weniger) ein.




- d) Klicken Sie auf die Schaltfläche **Configure...** und stellen Sie im Fenster **Configure Data Recorder** sicher, dass als aufzuzeichnende Größen "Commanded Position of Axis" und "Actual Position of Axis" ausgewählt sind. Schließen Sie das Fenster mit **OK**.



4. Starten Sie im Fenster **Data Recorder** den Sprung in positive Richtung sowie die Aufzeichnung durch Anklicken der Schaltfläche .

Die Achse führt den Sprung aus, und die Sprungantwort wird aufgezeichnet und grafisch dargestellt.

5. Überprüfen Sie die dargestellte Sprungantwort (siehe untenstehende Beispiele).
 - Wenn nötig, vergrößern Sie die Darstellung, indem Sie auf die Schaltfläche  klicken und mit gedrückter linker Maustaste den zur Lupe umgewandelten Mauszeiger über einen Bereich der grafischen Darstellung ziehen (ein Klick mit der rechten Maustaste in das Grafikfeld verkleinert die Darstellung wieder auf die ursprüngliche Größe).

Beispiele für Sprungantworten:

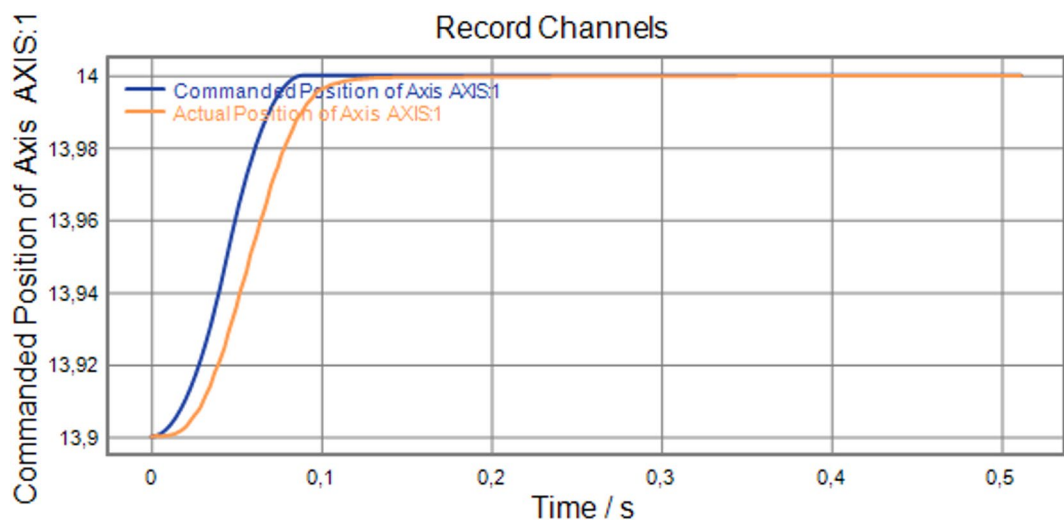


Figure 11: Zu langsames Einschwingen

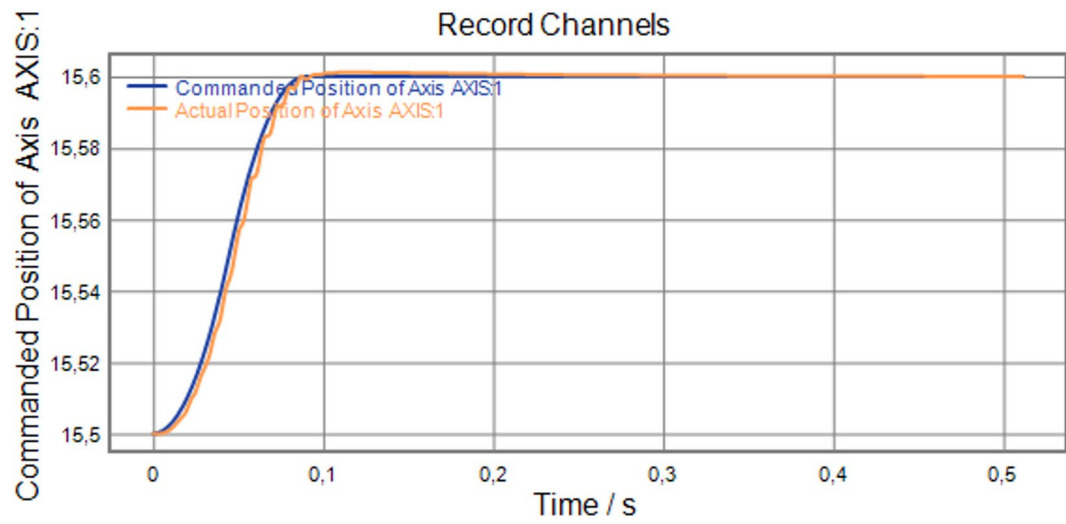


Figure 12: Schwingungen

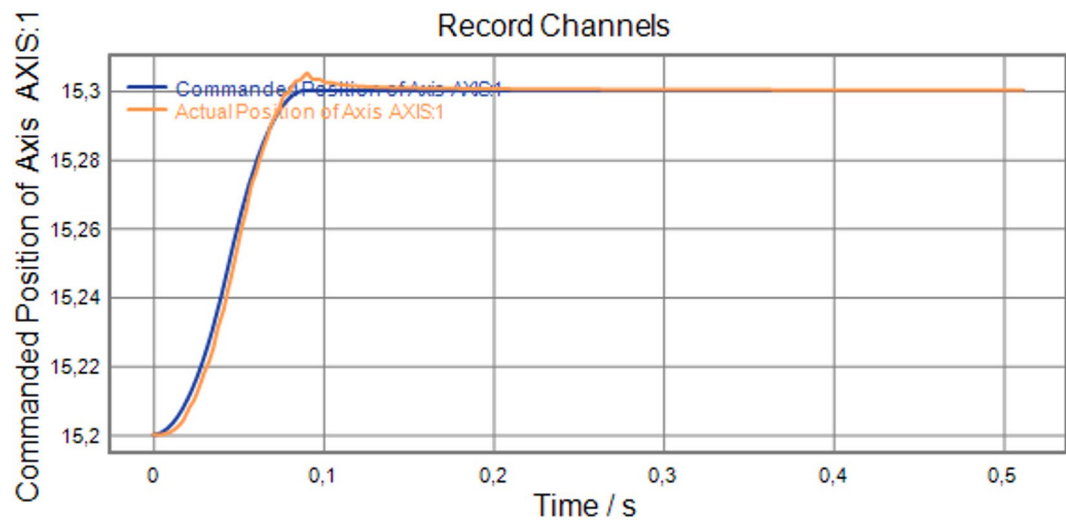


Figure 13: Starkes Überspringen

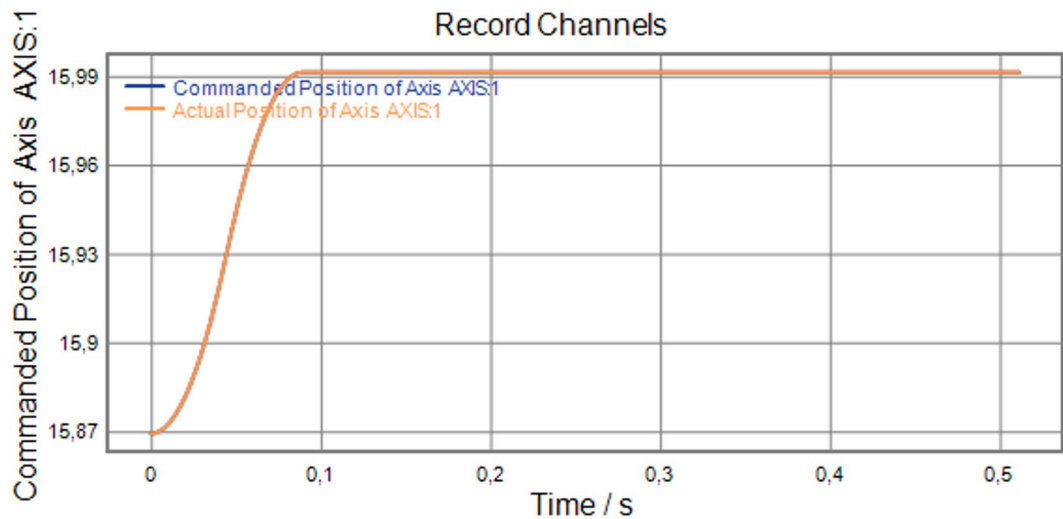


Figure 14: Optimales Einschwingverhalten (kommandierte und tatsächliche Position deckungsgleich)

Wenn das Ergebnis zufriedenstellend ist (d. h. geringstmögliches Überspringen, Einschwingzeit nicht zu lang):

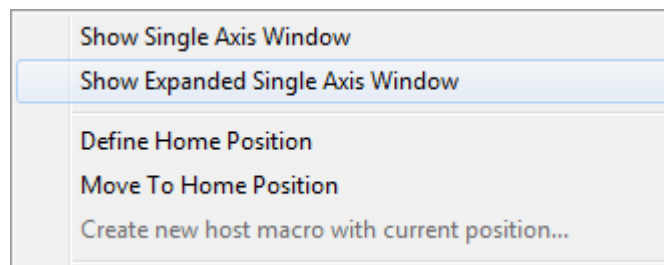
- Sie verfügen bereits über optimale Parametereinstellungen und brauchen nichts weiter zu unternehmen.

Wenn das Ergebnis nicht zufriedenstellend ist:

- Optimieren Sie die Regelparameter, siehe unten.

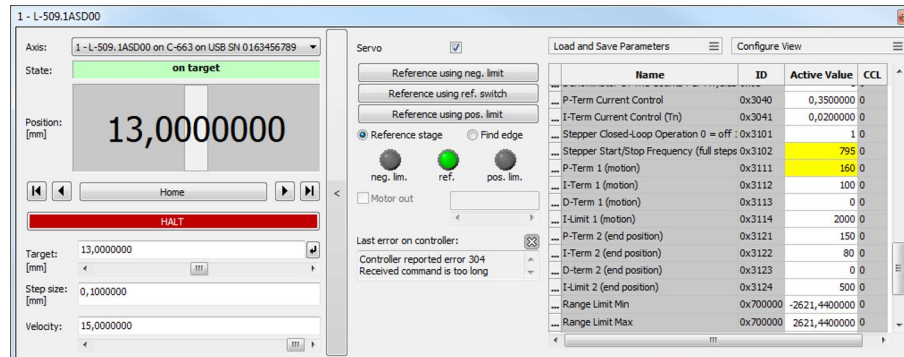
Regelparameter optimieren

1. Öffnen Sie im Hauptfenster von PIMikroMove® das erweiterte Einzelachsen-Fenster für den angeschlossenen Positionierer, indem Sie mit der rechten Maustaste auf die entsprechende Zeile der Registerkarte **Axes** klicken und im Kontextmenü **Show Expanded Single Axis Window** auswählen.



2. Geben Sie neue Werte für die anzupassenden Parameter ein:
 - a) Wenn die zu ändernden Parameter nicht in der Liste auf der rechten Seite des Fensters enthalten sind, klicken Sie auf **Configure View -> Select parameters...** und fügen Sie sie zur Liste hinzu.
 - b) Tippen Sie den neuen Parameterwert in das entsprechende Eingabefeld in der Spalte **Active Value** der Liste ein.

- c) Drücken Sie auf der Tastatur des PC die **Enter**-Taste oder klicken Sie mit der Maus außerhalb des Eingabefeldes, um den Parameterwert in den flüchtigen Speicher des Controllers zu übertragen. Anmerkung: Wenn ein Parameterwert im flüchtigen Speicher (Spalte **Active Value**) vom Parameterwert im permanenten Speicher (Spalte **Startup Value**) abweicht, ist die Zeile in der Liste farbig markiert.



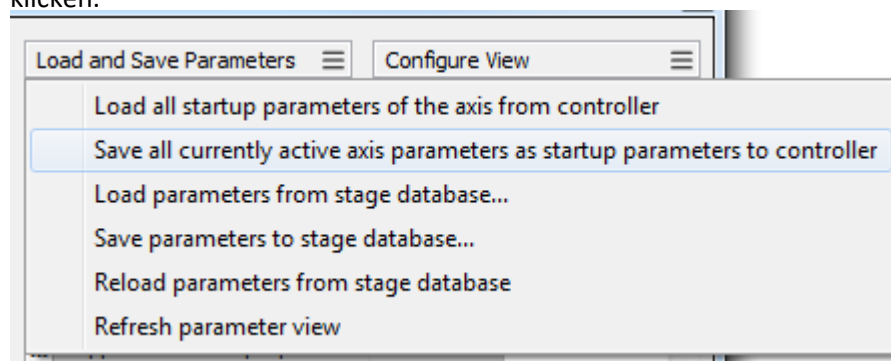
3. Zeichnen Sie im Fenster **Data Recorder** erneut die Sprungantwort des Positionierers auf.

Wenn das Ergebnis nicht zufriedenstellend ist:

- Geben Sie andere Werte für die Regelparameter ein und zeichnen Sie die Sprungantwort erneut auf.

Wenn Sie mit dem Ergebnis zufrieden sind und die neuen Einstellungen der Regelparameter beibehalten wollen, speichern Sie die neuen Einstellungen. Sie haben folgende Möglichkeiten:

- Speichern Sie einen Parametersatz in der Positioniererdatabank auf dem PC, indem Sie auf **Load and Save Parameters -> Save parameters to stage database...** klicken, siehe "Positioniertyp anlegen oder ändern" (S. 256).
- Übertragen Sie die aktuellen Werte der aufgelisteten Parameter aus dem flüchtigen in den permanenten Speicher des C-663, indem Sie auf **Load and Save Parameters -> Save all currently active axis parameters as startup parameters to controller** klicken.



6.7 Konfigurationsschritte für fortgeschrittene Benutzer

6.7.1 Betriebsart einstellen

Der C-663 unterstützt folgende Betriebsarten, Details siehe "Betriebsarten" (S. 21):

- Betrieb mit Positionsregelung: "geregelter Betrieb"
- Betrieb ohne Positionsregelung: "ungeregelter Betrieb"

Die Betriebsart wird über den Parameter **Stepper Closed-Loop Operation** (0x3101) eingestellt.

INFORMATION

Für Positionierer von PI wird der Wert des Parameters **Stepper Closed-Loop Operation** aus der Positioniererdatabank geladen, siehe "Bewegungen starten" (S. 73). Eine Anpassung des geladenen Parameterwerts ist **nicht** erforderlich.

Voraussetzungen

- ✓ Sie haben die Kommunikation zwischen dem C-663 und dem PC mit PIMikroMove® oder PITerminal hergestellt (S. 64).

Betriebsart einstellen

1. Wenn Sie PIMikroMove® verwenden, öffnen Sie das Fenster zum Senden von Befehlen:
 - a) Wenn das Fenster **Start up controller** geöffnet ist, schließen Sie es durch einen Klick auf **Close** oder **Cancel**, um zum Hauptfenster zu gelangen.
 - b) Wählen Sie im Hauptfenster den Menüeintrag **Tools > Command entry** oder drücken Sie die Taste **F4** auf der Tastatur.

In PITerminal ist nach dem Herstellen der Kommunikation automatisch das Hauptfenster geöffnet, aus dem Befehle gesendet werden können.

2. Fragen Sie die aktuelle Betriebsart ab, indem Sie `SPA? <AxisID> 0x3101` senden.
Mögliche Antworten:

- Ungeregelter Betrieb: `<AxisID> 0x3101=0`
- Geregelter Betrieb: `<AxisID> 0x3101=1`

<AxisID> bezeichnet die Kennung der Achse.

3. Wenn Sie die Betriebsart ändern wollen:
 - a) Stellen Sie sicher, dass der Motor deaktiviert ist, indem Sie `SVO <AxisID> 0` senden.
 - b) Stellen Sie die gewünschte Betriebsart ein:
 - Wenn Sie die aktuelle Betriebsart ändern wollen, senden Sie `SPA <AxisID> 0x3101 1` für den geregelten Betrieb oder `SPA <AxisID> 0x3101 0` für

den ungeregelten Betrieb. Die Einstellung geht beim Ausschalten oder Neustart des C-663 verloren.

- Wenn Sie die Standardeinstellung der Betriebsart ändern wollen, senden Sie `SEP 100 <AxisID> 0x3101 1` für den geregelten Betrieb oder `SEP 100 <AxisID> 0x3101 0` für den ungeregelten Betrieb. Die Einstellung wird erst bei einem Neustart des C-663 oder durch Senden von `RPA <AxisID> 0x3101` aktiviert.

6.7.2 Ungeregelter Betrieb mit Sensor: Position abgleichen

In einigen Anwendungsfällen kann es sinnvoll sein, die Achse ungeregelt zu betreiben und die Position dabei durch einen Sensor zu beobachten. Details zum ungeregelten Betrieb siehe "Betriebsarten" (S. 21).

Im ungeregelten Betrieb wird die vom Sensor gemessene Position durch eine Referenzfahrt **nicht** auf einen definierten Wert gesetzt. Wenn die aktuelle Position der Achse und der vom Sensor gemessene Positionswert vergleichbar sein sollen, ist nach einer Referenzfahrt im ungeregelten Betrieb deshalb ein Abgleich beider Positionswerte erforderlich.

INFORMATION

Für Positionierer von PI, die mit einem Sensor ausgestattet sind, wird die Referenzfahrt standardmäßig im **geregelten** Betrieb ausgeführt. Ein Abgleich der Position ist nach einer Referenzfahrt im geregelten Betrieb **nicht** erforderlich.

Voraussetzungen

- ✓ Ein Positionssensor ist über die Buchse **Motor** angeschlossen (S. 53).
- ✓ Der C-663 ist für den ungeregelten Betrieb eingestellt.
Details zum manuellen Einstellen siehe "Betriebsart einstellen" (S. 84).
- ✓ Sie haben die Referenzfahrt für die Achse ausgeführt.
Wenn Sie mit PIMikroMove® arbeiten: Sie haben die Schritte 1 bis 4 der Anleitung "Bewegungen starten" (S. 73) ausgeführt.

Ungeregelter Betrieb mit Sensor: Position abgleichen

1. Wenn Sie PIMikroMove® verwenden, öffnen Sie das Fenster zum Senden von Befehlen:
 - a) Wenn das Fenster **Start up controller** geöffnet ist, schließen Sie es durch einen Klick auf **Close** oder **Cancel**, um zum Hauptfenster zu gelangen.
 - b) Wählen Sie im Hauptfenster den Menüeintrag **Tools > Command entry** oder drücken Sie die Taste **F4** auf der Tastatur.

In PITerminal ist nach dem Herstellen der Kommunikation automatisch das Hauptfenster geöffnet, aus dem Befehle gesendet werden können.

2. Fragen Sie die aktuelle Achsenposition ab, indem Sie `POS?` senden.
3. Deaktivieren Sie den Motor, indem Sie `SVO <AxisID> 0` senden, wobei <AxisID> die Kennung der Achse bezeichnet.
4. Setzen Sie die vom Sensor gemessene Position auf den Positionswert, den Sie mit `POS?` abgefragt haben, indem Sie `TSP 1 <Position>` senden. <Position> bezeichnet den zu setzenden Positionswert.
5. Aktivieren Sie den Motor, indem Sie `SVO <AxisID> 1` senden, wobei <AxisID> die Kennung der Achse bezeichnet.
6. Senden Sie nacheinander `POS?` und `TSP?`, um die aktuelle Achsenposition und die Sensorposition abzufragen. Die Positionswerte sollten etwa identisch sein.

7 Betrieb

7.1 Schutzfunktionen des C-663

7.1.1 Verhalten bei Systemfehler

Ein Systemfehler liegt vor, wenn der C-663 nicht mehr ansprechbar ist.

Die Ursache für einen Systemfehler kann z. B. ein Speicherüberlauf in der Firmware des C-663 sein.

Wenn ein Systemfehler auftritt, reagiert der C-663 wie folgt:

- Die Sicherheitsfunktion **Watchdog Timer** veranlasst nach einer gewissen Wartezeit einen Neustart des C-663.

7.1.2 Verhalten bei Bewegungsfehler

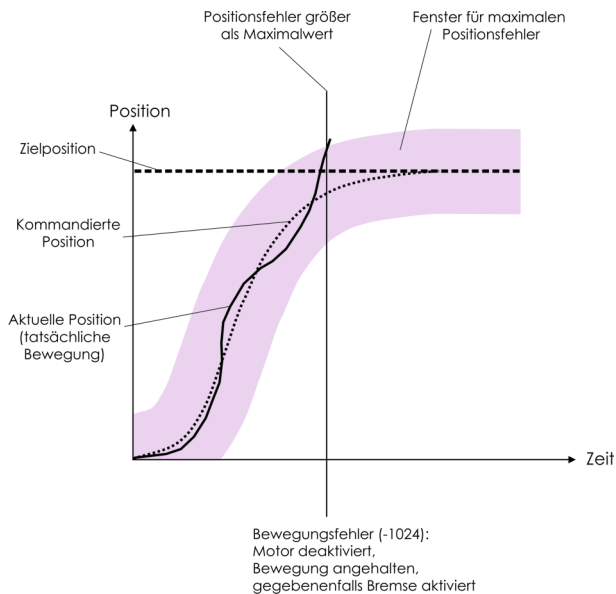
Bewegungsfehler können z. B. durch Störungen des Antriebs oder des Positionssensors des Positionierers verursacht werden.

Ein Bewegungsfehler liegt vor, wenn der Positionsfehler (d.h. der absolute Wert der Differenz zwischen der aktuellen Position und der kommandierten Position) im geregelten Betrieb den vorgegebenen Maximalwert überschreitet. Der Bereich, in dem die Abweichung liegen darf, ist durch den Parameter **Maximum Position Error (Phys. Unit)** (ID 0x8) festgelegt.

Wenn ein Bewegungsfehler auftritt, reagiert der C-663 wie folgt, um das System vor Schäden zu schützen:

- Der Motor wird für die betroffene Achse deaktiviert.
- Wenn vorhanden, wird die Bremse für die betroffene Achse aktiviert.
- Alle Bewegungen werden gestoppt.
- Der Fehlercode -1024 wird gesetzt.

Stellen Sie danach für den C-663 die Betriebsbereitschaft (S. 88) wieder her.



INFORMATION

Mit den Befehlen **CTO** (S. 153) und **TRO** (S. 218) können Sie die digitalen Ausgangsleitungen des C-663 so programmieren, dass sie bei Bewegungsfehlern aktiviert werden. Die programmierten Ausgangsleitungen bleiben aktiv, bis der Fehlercode auf 0 zurückgesetzt wird. Details siehe "Triggermodus "Motion Error" einrichten" (S. 95).

7.1.3 Betriebsbereitschaft wiederherstellen

HINWEIS



Unbeabsichtigte Bewegungen nach Bremsendeaktivierung!

Wenn der Servomodus ausgeschaltet ist, z. B. nach Auftreten eines Bewegungsfehlers, kann die Bremse des Positionierers per Befehl deaktiviert werden. Das Deaktivieren der Bremse kann unbeabsichtigte Bewegungen des Positionierers verursachen.

- Sichern Sie den Positionierer gegen unbeabsichtigte Bewegungen, bevor Sie die Bremse per Befehl deaktivieren!

Betriebsbereitschaft wiederherstellen

1. Senden Sie den Befehl **ERR?**, um den Fehlercode auszulesen.
ERR? setzt den Fehlercode bei der Abfrage auf null zurück.
2. Überprüfen Sie Ihr System und vergewissern Sie sich, dass alle Achsen gefahrlos bewegt werden können.
3. Wenn nach Fehler der Motor deaktiviert wurde:

- Aktivieren Sie mit dem Befehl `SVO` den Motor für die Achse.

Beim Aktivieren des Motors wird die Zielposition auf die aktuelle Achsenposition gesetzt und gegebenenfalls die Bremse deaktiviert. Die Achse kann nun wieder bewegt werden, und Sie können eine neue Zielposition kommandieren.

7.2 Datenrekorder

7.2.1 Datenrekorder einrichten

Der C-663 enthält einen Echtzeit-Datenrekorder. Der Datenrekorder kann z. B. die aktuelle Position der Achse aufzeichnen.

Die aufgezeichneten Daten werden temporär in 4 Datenrekordertabellen mit jeweils 1024 Punkten gespeichert. Jede Datenrekordertabelle enthält die Daten einer Datenquelle.

Sie können den Datenrekorder konfigurieren, indem Sie z. B. den aufzuzeichnenden Datentyp und die Datenquellen bestimmen und festlegen, wie die Aufzeichnung gestartet werden soll.

INFORMATION

Die Einstellungen zur Einrichtung des Datenrekorders lassen sich nur im flüchtigen Speicher des C-663 ändern. Nach dem Einschalten oder dem Neustart des C-663 sind werkseitige Standardeinstellungen aktiv, wenn nicht durch ein Startup-Makro bereits eine Konfiguration erfolgt.

Allgemeine Informationen über den Datenrekorder auslesen

- Senden Sie den Befehl `HDR?` (S. 175).

Die verfügbaren Aufzeichnungs- und Triggeroptionen sowie Informationen über zusätzliche Parameter und Befehle für die Datenaufzeichnung werden angezeigt.

Aufzuzeichnende Daten konfigurieren

Sie können den Datenrekordertabellen die Datenquellen und die Aufzeichnungsoptionen zuordnen.

- Senden Sie den Befehl `DRC?` (S. 164), um die aktuelle Konfiguration auszulesen. Datenrekordertabellen mit Aufzeichnungsoption 0 sind deaktiviert, d. h. es wird nichts aufgezeichnet. In der Standardeinstellung zeichnen die Datenrekordertabellen des C-663 Folgendes auf:
 - Datenrekordertabelle 1: Aufzeichnungsoption 1: kommandierte Position der Achse
 - Datenrekordertabelle 2: Aufzeichnungsoption 2: aktuelle Position der Achse
 - Datenrekordertabelle 3: Aufzeichnungsoption 3: Positionsfehler der Achse
 - Datenrekordertabelle 4: Aufzeichnungsoption 73: Stellwert der Achse
- Konfigurieren Sie den Datenrekorder mit dem Befehl `DRC` (S. 163).

Auslösen der Aufzeichnung konfigurieren

Sie können festlegen, wie die Aufzeichnung ausgelöst werden soll.

- Fragen Sie mit `DRT?` (S. 168) die aktuelle Triggeroption ab.
- Ändern Sie die Triggeroption mit dem Befehl `DRT` (S. 167). Die Triggeroption gilt für alle Datenrekordertabellen, deren Aufzeichnungsoption nicht auf 0 eingestellt ist.

Aufzeichnungsrate einstellen

- Senden Sie den Befehl `RTR?` (S. 205), um die Aufzeichnungsrate des Datenrekorders auszulesen.

Die Aufzeichnungsrate gibt an, nach wie vielen Servozyklen jeweils ein Datenpunkt aufgezeichnet wird. Der Standardwert beträgt 10 Servozyklen. Die Servozykluszeit des C-663 beträgt 50 µs.

- Ändern Sie die Aufzeichnungsrate mit dem Befehl `RTR` (S. 204).

Mit zunehmender Aufzeichnungsrate erhöhen Sie die maximale Dauer der Datenaufzeichnung.

7.2.2 Aufzeichnung starten

- Starten Sie die Aufzeichnung durch die mit `DRT` eingestellte Triggeroption.

Unabhängig von der eingestellten Triggeroption wird die Datenaufzeichnung immer ausgelöst, wenn eine Sprungantwortmessung mit `STE` (S. 212) gestartet wird.

Die Datenaufzeichnung erfolgt immer für alle Datenrekordertabellen, deren Aufzeichnungsoption nicht auf 0 eingestellt ist. Sie endet, wenn die Datenrekordertabellen voll sind.

7.2.3 Aufgezeichnete Daten auslesen

INFORMATION

Das Auslesen der aufgezeichneten Daten kann abhängig von der Anzahl der Datenpunkte einige Zeit dauern.

Die Daten können auch bei laufender Datenaufzeichnung ausgelesen werden.

- Lesen Sie die zuletzt aufgezeichneten Daten mit dem Befehl `DRR?` (S. 165) aus.
Die Daten werden im GCS-Array-Format ausgegeben (siehe Benutzerhandbuch SM146E).
- Fragen Sie die Anzahl der in der letzten Aufzeichnung enthaltenen Punkte mit dem Befehl `DRL?` (S. 165) ab.

7.3 Digitale Ausgangssignale

Die digitalen Ausgänge des C-663 sind auf der Buchse **I/O** (S. 288) verfügbar.

- Fragen Sie die Anzahl der am C-663 verfügbaren Ausgangsleitungen mit dem Befehl **TIO?** (S. 216) ab.

Über die digitalen Ausgänge des C-663 können externe Geräte getriggert werden.
Anwendungsmöglichkeiten:

- Koppeln der Triggerausgabe an die Bewegung der Achse. Details und Beispiele finden Sie in diesem Abschnitt.
- Direktes Schalten der Ausgangsleitungen, z. B. in Makros. Details und Beispiele zu Makros finden Sie unter "Controllermakros" (S. 113).

7.3.1 Befehle für digitale Ausgänge

Folgende Befehle stehen für die Verwendung digitaler Ausgänge zur Verfügung:

Befehl	Syntax	Funktion
CTO	CTO {<TrigOutID> <CTOPam> <Value>}	Konfiguriert die Bedingungen für die Triggerausgabe. Koppelt die Triggerausgabe an die Achsenbewegung.
DIO	DIO {<DIOID> <OutputOn>}	Schaltet digitale Ausgangsleitungen direkt in den Zustand low oder high, entweder einzeln oder alle Leitungen auf einmal. Sollte nicht für Ausgangsleitungen verwendet werden, bei denen die Triggerausgabe mit TRO aktiviert ist.
TRO	TRO {<TrigOutID> <TrigMode>}	Aktiviert oder deaktiviert die mit CTO gesetzten Bedingungen der Triggerausgabe. Standard: Triggerausgabe deaktiviert.

Pro Befehl **CTO** kann eine Konfigurationseinstellung vorgenommen werden:

CTO <TrigOutID> <CTOPam> <Value>

- **<TrigOutID>** ist eine digitale Ausgangsleitung des Controllers.
- **<CTOPam>** ist die CTO-Parameter-ID im Dezimalformat.
- **<Value>** ist der Wert, auf den der CTO-Parameter eingestellt ist.

Folgende Triggermodi (<Value>) können für <CTOPam> = 3 eingestellt werden:

<Value>	Triggermodus	Kurzbeschreibung
0 (Standard)	Position Distance	Sobald sich die Achse um eine vorgegebene Strecke bewegt hat, wird ein Triggerpuls ausgegeben (S. 92). Optional können Start- und Stoppwerte definiert werden, um die Triggerung auf einen Positionsbereich und eine bestimmte Bewegungsrichtung (negativ oder positiv) zu

<Value>	Triggermodus	Kurzbeschreibung
		beschränken.
2	On Target	Der On-Target-Status der gewählten Achse wird am gewählten Triggerausgang ausgegeben (S. 94).
5	Motion Error	Die gewählte digitale Ausgangsleitung wird aktiv, wenn ein Bewegungsfehler auftritt (S. 95). Die Leitung bleibt aktiv, bis der Fehlercode auf 0 zurückgesetzt wird (durch eine Abfrage mit <code>ERR?</code>).
6	In Motion	Die gewählte digitale Ausgangsleitung ist solange aktiv, wie die gewählte Achse in Bewegung ist (S. 95).
7	Position+Offset	Der erste Triggerpuls wird ausgegeben, wenn die Achse eine vorgegebene Position erreicht hat. Die nächsten Triggerpulse werden jeweils ausgegeben, wenn die Achsenposition gleich der Summe der letzten gültigen Triggerposition und einer vorgegebenen Strecke ist. Die Triggerausgabe wird beim Erreichen eines Stoppwertes beendet. Das Vorzeichen des Streckenwertes bestimmt, für welche Bewegungsrichtung Triggerpulse ausgegeben werden sollen. Details siehe "Triggermodus "Position + Offset" einrichten" (S. 96).
8	Single Position	Die gewählte digitale Ausgangsleitung ist aktiv, wenn die Achsenposition eine vorgegebene Position erreicht hat oder überschreitet (S. 98).

Darüber hinaus kann die Polarität (high-aktiv / low-aktiv) des Signals am digitalen Ausgang eingestellt werden (S. 98).

INFORMATION

Die Einstellungen zur Konfiguration der digitalen Ausgangsleitungen lassen sich nur im flüchtigen Speicher des C-663 ändern. Nach dem Einschalten oder dem Neustart des C-663 sind werkseitige Standardeinstellungen aktiv, sofern nicht durch ein Startup-Makro bereits eine Konfiguration erfolgt.

7.3.2 Triggermodus "Position Distance" einrichten

Der Triggermodus *Position Distance* eignet sich für Scananwendungen. Sobald sich die Achse die Strecke weiterbewegt hat, die mit der CTO-Parameter-ID = 1 (TriggerStep) eingestellt wurde, wird ein Triggerpuls ausgegeben. Die Pulsweite beträgt einen Servozyklus.

Die Einheit der Strecke (TriggerStep) hängt von den Einstellungen der Parameter 0xE und 0xF ab. Standard ist mm.

1. Konfigurieren Sie die digitale Ausgangsleitung (<TrigOutID>), die als Triggerausgang verwendet werden soll:

- Senden Sie `CTO <TrigOutID> 2 A`, wobei A die zu bewegende Achse bezeichnet.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 3 0`, wobei 0 den Triggermodus *Position Distance* bestimmt.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 1 S`, wobei S die Strecke bezeichnet.
2. Wenn Sie die Bedingungen für die Triggerausgabe aktivieren wollen, senden Sie `TRO <TrigOutID> 1`.

Beispiel:

Auf der digitalen Ausgangsleitung 1 wird immer dann ein Puls ausgegeben, wenn die Achse 1 des Positionierers eine Strecke von 0,1 µm zurückgelegt hat.

➤ Senden Sie:

```
CTO 1 2 1
```

```
CTO 1 3 0
```

```
CTO 1 1 0.0001
```

```
TRO 1 1
```

Triggermodus "Position Distance" mit Start- und Stoppwerten für positive Achsenbewegungsrichtung

Optional können Sie für die Triggierung Start- und Stoppwerte zur Begrenzung des Bereichs und zur Bestimmung der Achsenbewegungsrichtung (positiv oder negativ) festlegen.

INFORMATION

Wenn Start- und Stoppwert denselben Wert haben, werden sie ignoriert.

Wenn sich die Bewegungsrichtung umkehrt, bevor die Achsenposition den Stoppwert erreicht hat, werden weiterhin Triggerpulse ausgegeben.

1. Konfigurieren Sie die digitale Ausgangsleitung (<TrigOutID>), die als Triggerausgang verwendet werden soll:
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 2 A`, wobei A die zu bewegende Achse bezeichnet.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 3 0`, wobei 0 den Triggermodus *Position Distance* bestimmt.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 1 S`, wobei S die Strecke bezeichnet.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 8 Start`, wobei *Start* den Startwert bezeichnet.

- Senden Sie `CTO <TrigOutID> 9 Stopp`, wobei *Stopp* den Stoppwert bezeichnet.
- 2. Wenn Sie die Bedingungen für die Triggerausgabe aktivieren wollen, senden Sie `TRO <TrigOutID> 1`.

Beispiel

Auf der digitalen Ausgangsleitung 1 wird immer dann ein Puls ausgegeben, wenn die Achse 1 des Positionierers eine Strecke von 0,1 µm zurückgelegt hat, solange sich Achse 1 in positiver Bewegungsrichtung im Bereich von 0,2 µm bis 0,55 µm bewegt (Startwert < Stoppwert).

- Senden Sie:

```
CTO 1 2 1
```

```
CTO 1 3 0
```

```
CTO 1 1 0.0001
```

```
CTO 1 8 0.0002
```

```
CTO 1 9 0.00055
```

```
TRO 1 1
```

Triggermodus "Position Distance" mit Start- und Stoppwerten für negative Achsenbewegungsrichtung

Im Folgenden ist das Beispiel von oben mit vertauschten Start- und Stoppwerten gezeigt. Die Triggerung erfolgt in negativer Achsenbewegungsrichtung (Stoppwert < Startwert) im Bereich zwischen 0,55 µm und 0,2 µm.

Beispiel:

- Senden Sie:

```
CTO 1 2 1
```

```
CTO 1 3 0
```

```
CTO 1 1 0.0001
```

```
CTO 1 8 0.00055
```

```
CTO 1 9 0.0002
```

```
TRO 1 1
```

7.3.3 Triggermodus "On Target" einrichten

Im Triggermodus *On Target* wird der On-Target-Status der gewählten Achse (S. 34) am gewählten Triggerausgang ausgegeben.

1. Konfigurieren Sie die digitale Ausgangsleitung (<TrigOutID>), die als Triggerausgang verwendet werden soll:

- Senden Sie `CTO <TrigOutID> 2 A`, wobei A die zu bewegende Achse bezeichnet.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 3 2`, wobei 2 den Triggermodus *On Target* bestimmt.
2. Wenn Sie die Bedingungen für die Triggerausgabe aktivieren wollen, senden Sie `TRO <TrigOutID> 1`.

Beispiel:

Der On-Target-Status von Achse 1 soll auf der digitalen Ausgangsleitung 1 ausgegeben werden.

➤ Senden Sie:

`CTO 1 2 1`

`CTO 1 3 2`

`TRO 1 1`

7.3.4 Triggermodus "Motion Error" einrichten

Der Triggermodus *Motion Error* eignet sich für die Überwachung von Bewegungen. Die gewählte digitale Ausgangsleitung wird aktiv, wenn auf einer der angeschlossenen Achsen ein Bewegungsfehler auftritt. Die Leitung bleibt aktiv, bis der Fehlercode auf 0 zurückgesetzt wird (durch eine Abfrage mit `ERR?`).

INFORMATION

Ein Bewegungsfehler liegt vor, wenn die aktuelle Position während der Bewegung zu sehr von der kommandierten Position abweicht.

Weitere Informationen siehe "Bewegungsfehler" (S. 87).

1. Konfigurieren Sie die digitale Ausgangsleitung (<TrigOutID>), die als Triggerausgang verwendet werden soll:
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 3 5`, wobei 5 den Triggermodus *Motion Error* bestimmt.
2. Wenn Sie die Bedingungen für die Triggerausgabe aktivieren wollen, senden Sie `TRO <TrigOutID> 1`.

7.3.5 Triggermodus "In Motion" einrichten

Im Triggermodus *In Motion* wird der Bewegungsstatus der gewählten Achse am gewählten Triggerausgang ausgegeben. Die Leitung ist aktiv, solange die gewählte Achse in Bewegung ist.

Der Bewegungsstatus kann auch mit den Befehlen #5 (S. 143), #4 (S. 142) und SRG? (S. 211) ausgelesen werden.

INFORMATION

Wenn die Achse in Bewegung ist, dann ist Bit 14 des Statusregisters 1 der Achse gesetzt.

1. Konfigurieren Sie die digitale Ausgangsleitung (<TrigOutID>), die als Triggerausgang verwendet werden soll:
 - Senden Sie CTO <TrigOutID> 2 A, wobei A die zu bewegende Achse bezeichnet.
 - Senden Sie CTO <TrigOutID> 3 6, wobei 6 den Triggermodus *In Motion* bestimmt.
2. Wenn Sie die Bedingungen für die Triggerausgabe aktivieren wollen, senden Sie TRO <TrigOutID> 1.

Beispiel:

Die digitale Ausgangsleitung 1 soll aktiv sein, wenn die Achse 1 des Positionierers in Bewegung ist.

➤ Senden Sie:

CTO 1 2 1

CTO 1 3 6

TRO 1 1

7.3.6 Triggermodus "Position + Offset" einrichten

Der Triggermodus *Position+Offset* eignet sich für Scananwendungen. Der erste Triggerpuls wird ausgegeben, wenn die Achse eine vorgegebene Position erreicht hat (TriggerPosition). Die nächsten Triggerpulse werden jeweils ausgegeben, wenn die Achsenposition gleich der Summe der letzten gültigen Triggerposition und einer vorgegebenen Strecke (TriggerStep) ist. Die Triggerausgabe wird beim Erreichen eines Stoppwertes beendet. Das Vorzeichen des Streckenwertes bestimmt, für welche Bewegungsrichtung Triggerpulse ausgegeben werden sollen.

Die Pulsweite beträgt einen Servozyklus.

Die Einheit für TriggerPosition, TriggerStep und Stoppwert hängt von den Einstellungen der Parameter 0xE und 0xF ab. Standard ist mm.

1. Konfigurieren Sie die digitale Ausgangsleitung (<TrigOutID>), die als Triggerausgang verwendet werden soll:

- Senden Sie `CTO <TrigOutID> 2 A`, wobei A die zu bewegende Achse bezeichnet.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 3 7`, wobei 7 den Triggermodus *Position+Offset* bestimmt.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 1 S`, wobei S die Strecke bezeichnet.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 10 TriPos`, wobei *TriPos* die Position für die Ausgabe des ersten Triggerpulses bezeichnet.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 9 Stopp`, wobei *Stopp* den Stoppwert bezeichnet.
2. Wenn Sie die Bedingungen für die Triggerausgabe aktivieren wollen, senden Sie `TRO <TrigOutID> 1`.

Beispiel 1:

Auf der digitalen Ausgangsleitung 1 soll der erste Triggerpuls ausgegeben werden, wenn die absolute Position von Achse 1 1,5 mm beträgt. Danach soll auf dieser Leitung immer dann ein Puls ausgegeben werden, wenn Achse 1 eine Strecke von 0,1 µm in positiver Richtung zurückgelegt hat. Der letzte Triggerpuls soll ausgegeben werden, wenn die absolute Achsenposition 2,5 mm beträgt.

➤ Senden Sie:

`CTO 1 2 1`

`CTO 1 3 7`

`CTO 1 1 0.0001`

`CTO 1 10 1.5`

`CTO 1 9 2.5`

`TRO 1 1`

Beispiel 2:

Auf der digitalen Ausgangsleitung 2 soll der erste Triggerpuls ausgegeben werden, wenn die absolute Position von Achse B 0,4 mm beträgt. Danach soll auf dieser Leitung immer dann ein Puls ausgegeben werden, wenn Achse B eine Strecke von 1 µm in negativer Richtung zurückgelegt hat. Der letzte Triggerpuls soll ausgegeben werden, wenn die absolute Achsenposition 0,1 mm beträgt.

➤ Senden Sie:

`CTO 2 2 B`

`CTO 2 3 7`

`CTO 2 1 -0.001`

`CTO 2 10 0.4`

`CTO 2 9 0.1`

INFORMATION

Die Geschwindigkeitseinstellung der Achse muss für die mit dem Befehl `CTO` kommandierte Streckeneinstellung (TriggerStep) geeignet sein. Empfohlener Wert:

Maximale Geschwindigkeit = Strecke * 20 kHz / 2

wobei 20 kHz die Frequenz des Servozyklus des C-663 ist.

7.3.7 Triggermodus "Single Position" einrichten

Im Triggermodus *Single Position* ist die gewählte digitale Ausgangsleitung aktiv, wenn die Achsenposition eine vorgegebene Position (TriggerPosition) erreicht hat oder überschreitet.

Die Einheit für TriggerPosition hängt von den Einstellungen der Parameter 0xE und 0xF ab. Standard ist mm.

1. Konfigurieren Sie die digitale Ausgangsleitung (<TrigOutID>), die als Triggerausgang verwendet werden soll:
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 2 A`, wobei A die zu bewegende Achse bezeichnet.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 3 8`, wobei 8 den Triggermodus *Single Position* bestimmt.
 - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 10 TriPos`, wobei *TriPos* die Position bezeichnet, ab der die Ausgangsleitung aktiv sein soll.
2. Wenn Sie die Bedingungen für die Triggerausgabe aktivieren wollen, senden Sie `TRO <TrigOutID> 1`.

Beispiel:

Die digitale Ausgangsleitung 1 soll aktiv sein, wenn die absolute Position von Achse 1 mindestens 1,5 mm beträgt.

- Senden Sie:
- ```
CTO 1 2 1
CTO 1 3 8
CTO 1 10 1.5
```



### 7.3.8 Signalpolarität einstellen

Mit dem CTO-Parameter *Polarity* kann die Polarität des Signals am digitalen Ausgang, der zur Triggerung verwendet wird, gewählt werden. Die Polarität kann folgende Werte haben:

- high-aktiv = 1 (Standardeinstellung)
- low-aktiv = 0
- Konfigurieren Sie die digitale Ausgangsleitung (<TrigOutID>), die als Triggerausgang verwendet werden soll:
  - Senden Sie `CTO <TrigOutID> 7 P`, wobei *P* die Polarität bezeichnet.

Beispiel:

Die Signalpolarität für die digitale Ausgangsleitung 1 soll auf low-aktiv eingestellt werden.

- Senden Sie:  
`CTO 1 7 0`

## 7.4 Digitale Eingangssignale

Die digitalen Eingänge des C-663 sind auf der Buchse **I/O** (S. 288) verfügbar.

- Fragen Sie die Anzahl der am C-663 verfügbaren Eingangsleitungen mit dem Befehl `TIO?` (S. 216) ab.
- Fragen Sie den Status der Eingangsleitungen mit dem Befehl `DIO?` (S. 162) ab.

Anwendungsmöglichkeiten:

- Verwendung in Makros (S. 102). Details und Beispiele zu Makros finden Sie unter "Controllermakros" (S. 113).
- Verwendung als Schaltersignale (S. 102)

### INFORMATION

Die digitalen Eingänge (Pins 1 bis 4) auf der Buchse **I/O** können auch als analoge Eingänge genutzt werden.

- Digital: TTL
- Analog: 0 bis +5 V

### 7.4.1 Befehle und Parameter für digitale Eingänge

#### Befehle

Folgende Befehle stehen für die Verwendung digitaler Eingänge zur Verfügung:

| Befehl | Syntax                               | Funktion                                                                                                                                                                                                                        |
|--------|--------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| CPY    | CPY <Variable><br><CMD?>             | Kopiert den Status einer digitalen Eingangsleitung in eine Variable, wenn in Kombination mit dem Abfragebefehl DIO? verwendet. Verwendung in Makros zum Setzen lokaler Variablen (S. 137).                                      |
| DIO?   | DIO? [{<DIOID>}]                     | Fragt den Status digitaler Eingangsleitungen ab.                                                                                                                                                                                |
| FED    | FED {<AxisID><br><EdgeID> <Param>}   | Startet eine Fahrt zu einer Signalfanke. Die Quelle des Signals kann eine digitale Eingangsleitung sein.                                                                                                                        |
| FNL    | FNL [{<AxisID>}]                     | Startet eine Referenzfahrt zur negativen physikalischen Grenze des Stellwegs. Eine digitale Eingangsleitung kann anstelle des negativen Endschalters als Quelle des negativen Endschaltersignals verwendet werden.              |
| FPL    | FPL [{<AxisID>}]                     | Startet eine Referenzfahrt zur positiven physikalischen Grenze des Stellwegs. Endschalter. Eine digitale Eingangsleitung kann anstelle des positiven Endschalters als Quelle des positiven Endschaltersignals verwendet werden. |
| FRF    | FRF [{<AxisID>}]                     | Startet eine Referenzfahrt zum Referenzschalter. Eine digitale Eingangsleitung kann anstelle des Referenzschalters als Quelle des Referenzschaltersignals verwendet werden.                                                     |
| JRC    | JRC <Jump><br><CMD?> <OP><br><Value> | Kann nur in Makros verwendet werden. Löst einen relativen Sprung des Makroausführungszeigers in Abhängigkeit vom Status einer digitalen Eingangsleitung aus, wenn in Kombination mit dem Abfragebefehl DIO? verwendet.          |
| MEX    | MEX <CMD?> <OP><br><Value>           | Kann nur in Makros verwendet werden. Stoppt Makroausführung in Abhängigkeit vom Status einer digitalen Eingangsleitung, wenn in Kombination mit dem Abfragebefehl DIO? verwendet.                                               |
| WAC    | WAC <CMD?> <OP><br><Value>           | Kann nur in Makros verwendet werden. Wartet, bis eine digitale Eingangsleitung einen bestimmten Status erreicht, wenn in Kombination mit dem Abfragebefehl DIO? verwendet.                                                      |

### Parameter

Folgende Parameter stehen für die Konfiguration digitaler Eingänge zur Verfügung:

| Parameter                                                   | Beschreibung und mögliche Werte                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|-------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Source Of Reference Signal</b><br>0x5C                   | Bestimmt die Quelle des Referenzsignals für die Befehle <b>FREF</b> und <b>FED</b> :<br>0 = Referenzschalter<br>1 = Digitaler Eingang 1<br>2 = Digitaler Eingang 2<br>3 = Digitaler Eingang 3<br>4 = Digitaler Eingang 4                                                                                                                                                               |
| <b>Source Of Negative Limit Signal</b><br>0x5D              | Bestimmt die Quelle(n) des negativen Endschaltersignals für die Befehle <b>FNL</b> und <b>FED</b> über eine Bitmaske:<br>0 = Negativer Endschalter (Standard-Einstellung)<br>1 = Digitaler Eingang 1 (Bit 0)<br>2 = Digitaler Eingang 2 (Bit 1)<br>4 = Digitaler Eingang 3 (Bit 2)<br>8 = Digitaler Eingang 4 (Bit 3)                                                                  |
| <b>Source Of Positive Limit Signal</b><br>0x5E              | Bestimmt die Quelle(n) des positiven Endschaltersignals für die Befehle <b>FPL</b> und <b>FED</b> über eine Bitmaske:<br>0 = Positiver Endschalter (Standard-Einstellung)<br>1 = Digitaler Eingang 1 (Bit 0)<br>2 = Digitaler Eingang 2 (Bit 1)<br>4 = Digitaler Eingang 3 (Bit 2)<br>8 = Digitaler Eingang 4 (Bit 3)                                                                  |
| <b>Invert Digital Input Used For Negative Limit</b><br>0x5F | Invertiert die Polarität der digitalen Eingänge, die als Quellen des negativen Endschaltersignals dienen, über eine Bitmaske:<br>0 = Kein digitaler Eingang invertiert (Standard-Einstellung).<br>1 = Digitaler Eingang 1 invertiert (Bit 0)<br>2 = Digitaler Eingang 2 invertiert (Bit 1)<br>4 = Digitaler Eingang 3 invertiert (Bit 2)<br>8 = Digitaler Eingang 4 invertiert (Bit 3) |
| <b>Invert Digital Input Used For Positive Limit</b><br>0x60 | Invertiert die Polarität der digitalen Eingänge, die als Quellen des positiven Endschaltersignals dienen, über eine Bitmaske:<br>0 = Kein digitaler Eingang invertiert (Standard-Einstellung).<br>1 = Digitaler Eingang 1 invertiert (Bit 0)<br>2 = Digitaler Eingang 2 invertiert (Bit 1)<br>4 = Digitaler Eingang 3 invertiert (Bit 2)<br>8 = Digitaler Eingang 4 invertiert (Bit 3) |

### 7.4.2 Digitale Eingangssignale in Makros verwenden

Die digitalen Eingänge auf der Buchse **I/O** können in Makros wie folgt verwendet werden:

- Bedingte Ausführung des Makros
- Bedingtes Stoppen der Makroausführung
- Bedingter Sprung des Makroausführungs-Zeigers
- Kopieren des Eingangszustands in eine Variable

Weitere Informationen und Beispiele finden Sie unter "Controllermakros" (S. 113).

#### INFORMATION

Um die digitalen Eingangssignale für die Verwendung in Makros zu erzeugen, können Sie die Pushbutton-Box C-170.PB von PI an die Buchse **I/O** (S. 288) anschließen. Sie zeigt über LEDs auch den Status der digitalen Ausgangsleitungen an.

### 7.4.3 Digitale Eingangssignale als Schaltersignale verwenden

Die digitalen Eingänge auf der Buchse **I/O** können als Quelle der Referenz- und Endschaltersignale (z. B. für Referenzfahrten (S. 40)) für eine Achse verwendet werden.

#### Digitalen Eingang als Referenzsignal verwenden

#### INFORMATION

Der Pegel des digitalen Eingangssignals, das Sie anstelle des Referenzschalters verwenden, darf sich über den gesamten Stellweg hinweg nur einmal ändern.

- Verwenden Sie eine geeignete Signalquelle.
- Wenn nötig, invertieren Sie die Signallogik der digitalen Eingangsleitung durch entsprechendes Setzen des Parameters **Invert Reference?** (ID 0x31).

#### INFORMATION

Der Parameter **Has Reference?** (ID 0x14) hat keinen Einfluss auf die Verwendung einer digitalen Eingangsleitung als Quelle des Referenzsignals.

- Wählen Sie die Quelle des Referenzsignals für die Achse aus, indem Sie den Parameter **Source Of Reference Signal** (ID 0x5C) ändern.

Genaue Informationen zum Ändern von Parametern finden Sie in "Anpassen von Einstellungen" (S. 251).

## Digitale Eingänge als Quelle der Endschaltersignale verwenden

### INFORMATION

Mehrere digitale Eingänge können als Quelle für ein Endschaltersignal ausgewählt sein. Wenn ein Endschaltersignal für Referenzfahrten verwendet wird, darf nur eine digitale Eingangsleitung als Quelle des Endschaltersignals ausgewählt sein.

### INFORMATION

Der Pegel des digitalen Eingangssignals, das Sie anstelle eines eingebauten Endschalters verwenden, darf sich über den gesamten Stellweg hinweg nur einmal ändern.

- Verwenden Sie geeignete Signalquellen.
- Wenn nötig, invertieren Sie die Signallogik der digitalen Eingangsleitungen durch entsprechendes Setzen der Parameter **Invert Digital Input Used For Negative Limit** (ID 0x5F) und **Invert Digital Input Used For Positive Limit** (ID 0x60).

### INFORMATION

Der Parameter **Has No Limit Switches?** (ID 0x32) legt fest, ob der C-663 die Signale der eingebauten Endschalter des Positionierers auswertet. Auf die Verwendung von digitalen Eingangsleitungen als Quelle des Endschaltersignals hat dieser Parameter keinen Einfluss.

- Wählen Sie die Quelle(n) des negativen Endschaltersignals für die Achse aus, indem Sie den Parameter **Source Of Negative Limit Signal** (ID 0x5D) ändern.
- Wählen Sie die Quelle(n) des positiven Endschaltersignals für die Achse aus, indem Sie den Parameter **Source Of Positive Limit Signal** (ID 0x5E) ändern.

Genaue Informationen zum Ändern von Parametern finden Sie in "Anpassen von Einstellungen" (S. 251).

### Beispiel:

Die digitalen Eingangsleitungen 1, 3 und 4 sollen für Achse 1 als Quellen des positiven Endschaltersignals verwendet werden. Außerdem soll für Achse 1 die Signalpolarität der Leitungen 1 und 3 invertiert werden. Alle Anpassungen werden nur im flüchtigen Speicher des C-663 vorgenommen.

- Senden Sie:
  - SPA 1 0x5E 13, um die Leitungen 1, 3 und 4 auszuwählen.
  - SPA 1 0x60 5, um die Signalpolarität der Leitungen 1 und 3 zu invertieren.

## 7.5 Analoge Eingangssignale

Die analogen Eingänge des C-663 sind auf der Buchse **I/O** (S. 288) verfügbar.

- Fragen Sie die Anzahl der am C-663 verfügbaren analogen Eingangsleitungen mit dem Befehl **TAC?** (S. 215) ab.
- Fragen Sie die Spannung an den Analogeingängen mit dem Befehl **TAV?** (S. 216) ab.
- Verwenden Sie den Datenrekorder (S. 89), um die Signale der analogen Eingänge aufzuzeichnen.

Anwendungsmöglichkeiten:

- Verwendung in Makros (S. 105): Details und Beispiele zu Makros finden Sie unter "Controllermakros" (S. 113).
- Scan-Anwendungen mit PIMikroMove® (siehe PIMikroMove® Handbuch)

### INFORMATION

Die analogen Eingänge (Pins 1 bis 4) auf der Buchse **I/O** können auch als digitale Eingänge genutzt werden.

- Analog: 0 bis +5 V
- Digital: TTL

### 7.5.1 Befehle für analoge Eingänge

Folgende Befehle stehen für die Verwendung analoger Eingänge zur Verfügung:

| Befehl     | Syntax                                        | Funktion                                                                                                                                                                                                                       |
|------------|-----------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>CPY</b> | CPY <Variable><br><CMD?>                      | Kopiert den Spannungswert einer analogen Eingangsleitung in eine Variable, wenn in Kombination mit dem Abfragebefehl TAV? verwendet. Verwendung in Makros zum Setzen lokaler Variablen (S. 137).                               |
| <b>DRC</b> | DRC {<RecTableID><br><Source><br><RecOption>} | Konfiguriert den Datenrekorder. Mit der Aufzeichnungsoption 81 können die Werte der analogen Eingänge aufgenommen werden.                                                                                                      |
| <b>JRC</b> | JRC <Jump><br><CMD?> <OP><br><Value>          | Kann nur in Makros verwendet werden. Löst einen relativen Sprung des Makroausführungszeigers in Abhängigkeit von der Spannung an einer analogen Eingangsleitung aus, wenn in Kombination mit dem Abfragebefehl TAV? verwendet. |
| <b>MEX</b> | MEX <CMD?> <OP><br><Value>                    | Kann nur in Makros verwendet werden. Stoppt Makroausführung in Abhängigkeit von der Spannung an einer analogen Eingangsleitung, wenn in Kombination mit dem Abfragebefehl TAV? verwendet.                                      |

| Befehl | Syntax                     | Funktion                                                                                                                                                                  |
|--------|----------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| TAC?   | TAC?                       | Fragt die Anzahl installierter Analogleitungen ab.                                                                                                                        |
| TAV?   | TAV?<br>[<AnalogInputID>]  | Fragt die Spannung am Analogeingang ab.                                                                                                                                   |
| WAC    | WAC <CMD?> <OP><br><Value> | Kann nur in Makros verwendet werden. Wartet, bis eine analoge Eingangsleitung eine bestimmte Spannung erreicht, wenn in Kombination mit dem Abfragebefehl TAV? verwendet. |

### 7.5.2 Analoge Eingangssignale in Makros verwenden

Die analogen Eingänge auf der Buchse **I/O** können in Makros wie folgt verwendet werden:

- Bedingte Ausführung des Makros
- Bedingtes Stoppen der Makroausführung
- Bedingter Sprung des Makroausführungs-Zeigers
- Kopieren des Eingangszustands in eine Variable

Weitere Informationen und Beispiele finden Sie unter "Controllermakros" (S. 113).

## 7.6 Joystick-Steuerung

### 7.6.1 Funktionsweise der Joystick-Steuerung

Die Joystick-Achse steuert die Geschwindigkeit der am C-663 angeschlossenen Positionierer-Achse (vom Profilgenerator ausgegebene kommandierte Geschwindigkeit).

Der Zusammenhang zwischen der Auslenkung der Joystick-Achse und der Geschwindigkeit der Positionierer-Achse wird vom C-663 durch eine Lookup-Tabelle hergestellt. Die 256 Werte in der Lookup-Tabelle sind Faktoren, die während der Joysticksteuerung auf die mit dem Befehl **VEL** (S. 223) gesetzte Geschwindigkeit angewendet werden. Der Wertebereich reicht von -1.0000 bis 1.0000.

Die Firmware des Controllers bietet zwei vordefinierte Lookup-Tabellentypen (linear und parabolisch) zur Auswahl an und erlaubt das Füllen der Lookup-Tabelle mit individuellen Werten. Der Inhalt der Lookup-Tabelle ist automatisch im permanenten Speicher des C-663 gespeichert.

Während der Joystick-Steuerung wird als Zielposition die Verfahrbereichsgrenze verwendet, die durch den Parameter 0x15 bzw. 0x30 vorgegeben ist. Details siehe "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 36). Bei Deaktivierung des Joysticks wird als neue Zielposition die aktuelle Position der joystickgesteuerten Achse gesetzt.

**INFORMATION**

Bewegungsbefehle sind nicht zulässig, wenn ein Joystick für die Achse aktiv ist.  
Bei deaktiviertem Motor ist keine Joystick-Steuerung möglich.

**7.6.2 Befehle und Parameter für Joystick-Steuerung****Befehle**

Folgende Befehle stehen für die Verwendung des Joysticks zur Verfügung:

| Befehl | Syntax                                                               | Funktion                                                                                       |
|--------|----------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------|
| JON    | JON {<JoystickID> <uint>}                                            | Aktiviert oder deaktiviert ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist.        |
| JON?   | JON? [{<JoystickID>}]                                                | Fragt den Status der Aktivierung des Joystick-Geräts ab.                                       |
| JAX    | JAX <JoystickID> <JoystickAxis> <AxisID>                             | Bestimmt die Achse, die durch einen an den Controller angeschlossenen Joystick gesteuert wird. |
| JAX?   | JAX? [{<JoystickID> <JoystickAxis>}]                                 | Fragt die Achse ab, die durch einen an den Controller angeschlossenen Joystick gesteuert wird. |
| JAS?   | JAS? [{<JoystickID> <JoystickAxis>}]                                 | Fragt den aktuellen Status einer Joystick-Achse ab (Auslenkung).                               |
| JBS?   | JBS? [{<JoystickID> <JoystickButton>}]                               | Fragt den aktuellen Status einer Joystick-Taste ab (gedrückt oder nicht gedrückt)              |
| JDT    | JDT {<JoystickID> <JoystickAxis> <uint>}                             | Bestimmt einen Standard-Lookup-Tabellentyp für eine Joystick-Achse.                            |
| JLT    | JLT <JoystickID> <JoystickAxis> <Addr> <floatn>                      | Füllt die Lookup-Tabelle für eine Joystick-Achse mit individuellen Werten.                     |
| JLT?   | JLT? [<StartPoint> <NumberOfPoints> [{<JoystickID> <JoystickAxis>}]] | Fragt die aktuell gültigen Werte der Lookup-Tabelle ab.                                        |

**Parameter**

Folgende Parameter stehen für die Verwendung des Joysticks zur Verfügung:

| Parameter                                                                      | Beschreibung und mögliche Werte                                                                                                                                    |
|--------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b><i>Invert Direction Of Motion For Joystick-Controlled Axis?</i></b><br>0x61 | Bestimmt die Bewegungsrichtung für joystickgesteuerte Achsen.<br>0 = Bewegungsrichtung nicht invertiert (Standard-Einstellung)<br>1 = Bewegungsrichtung invertiert |



### 7.6.3 Achsenbewegungen steuern

Im Folgenden wird PIMikroMove® verwendet, um die Joystick-Steuerung für den Positionierer zu aktivieren. Die Kenntnis der entsprechenden GCS-Befehle ist hierfür nicht erforderlich.

#### HINWEIS



##### Unbeabsichtigte Bewegungen bei Joystick-Aktivierung!

Wenn kein Joystick an den C-663 angeschlossen ist, kann die Aktivierung des Joysticks in der Software unbeabsichtigte Bewegungen der angeschlossenen Achse verursachen.

- Aktivieren Sie den Joystick in der Software nur, wenn tatsächlich ein Joystick an den C-663 angeschlossen ist.

#### INFORMATION

Durch die Verwendung von Makros bieten sich vielfältige Einsatzmöglichkeiten für die Joystick-Steuerung. Insbesondere die Joystick-Taste kann in Makros für verschiedenste Zwecke genutzt werden. Details und Beispiele zu Makros finden Sie in "Controllermakros" (S. 113).

#### INFORMATION

Der C-663 unterstützt eine logische Achse und wird daher im Normalfall mit Positionierern eingesetzt, die nur eine Bewegungsachse haben. In diesem Fall ist die Bezeichnung "Achse" gleichbedeutend mit "Positionierer". In den nachfolgenden Handlungsanleitungen wird daher nicht zwischen "Positionierer" und "Achse" unterschieden.

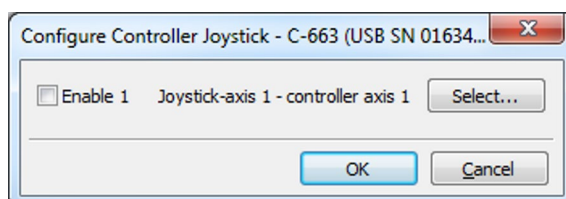
#### Voraussetzungen

- ✓ Sie haben den Positionierer mit PIMikroMove® in Betrieb genommen und erste Bewegungen gestartet (S. 73).
- ✓ Sie haben einen Joystick an den C-663 angeschlossen (S. 57).

#### Achsenbewegung über einen Joystick steuern

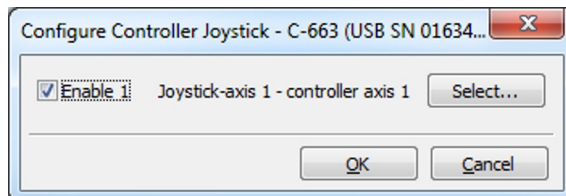
1. Öffnen Sie im Hauptfenster von PIMikroMove® das Fenster **Configure Controller Joystick** über den Menüeintrag **C-663 > Configure controller joystick(s)...**

Das Fenster **Configure Controller Joystick** listet das vom C-663 unterstützte Joystick-Gerät und dessen Joystick-Achse auf.



2. Weisen Sie der Joystick-Achse des angeschlossenen Joystick-Geräts die zu bewegende Achse zu:

- a) Klicken Sie im Fenster **Configure Controller Joystick** auf **Select**.
  - b) Markieren Sie im Fenster **Select controller axis** den korrekten Positionierernamen.
  - c) Klicken Sie im Fenster **Select controller axis** auf **OK**, um die Auswahl zu bestätigen und das Fenster zu schließen.
3. Aktivieren Sie im Fenster **Configure Controller Joystick** das angeschlossene Joystick-Gerät, indem Sie das entsprechende Kontrollkästchen **Enable** markieren.



Wenn die Joystick-Steuerung nicht zufriedenstellend funktioniert oder der Positionierer sich bewegt, obwohl Sie den Joystick nicht betätigen:

- Prüfen Sie, ob der Joystick mechanisch arretiert ist.
  - Kalibrieren Sie den Joystick (S. 108).
4. Steuern Sie die Geschwindigkeit des Positionierers über den Joystick.
  5. Wenn Sie die Joystick-Steuerung deaktivieren möchten, entfernen Sie im Fenster **Configure Controller Joystick** das Häkchen aus dem entsprechenden Kontrollkästchen **Enable**.

#### 7.6.4 Joystick kalibrieren

Nach dem erstmaligen Anschließen eines Joysticks an den C-663 wird die Kalibration der einzelnen Joystick-Achsen empfohlen.

Die Kalibration umfasst die folgenden Schritte:

- Wenn entsprechende Bedienelemente am Joystick-Gerät vorhanden sind: mechanisches Justieren der Joystick-Achsen.
- Kalibration der Joystick-Achsen in PIMikroMove®

#### INFORMATION

Bei der Joystick-Kalibration in PIMikroMove® wird der zu verwendende Lookup-Tabellentyp ausgewählt bzw. die Lookup-Tabelle mit individuellen Werten gefüllt. Dazu muss kein Positionierer am C-663 angeschlossen sein.

In folgenden Fällen ist die Kalibration für eine ordnungsgemäße Joystick-Steuerung notwendig:

- Nach dem Aktivieren der Joystick-Steuerung bewegt sich der Positionierer, obwohl Sie den Joystick nicht betätigen.

- Das Ansprechverhalten des Joysticks entspricht nicht Ihren Anforderungen.
- Sie verwenden die Z-Achse eines Joysticks C-819.30.

### INFORMATION

Die Anzahl der Schreibzyklen im permanenten Speicher ist durch die begrenzte Lebensdauer des Speicherchips (EEPROM) beschränkt.

- Kalibrieren Sie die Joystick-Achsen in PIMikroMove® nur, wenn es notwendig ist.
- Wenden Sie sich an unseren Kundendienst (S. 281), wenn der C-663 unerwartetes Verhalten zeigt.

### INFORMATION

Für die Z-Achse des Joysticks C-819.30 ist keine mechanische Justierung möglich, und sie kann nicht mit den Standard-Lookup-Tabellentypen (linear oder parabolisch) des C-663 betrieben werden.

- Kalibrieren Sie die Z-Achse des Joysticks nach dem Anschließen an den C-663 mit PIMikroMove®.
- Verwenden Sie zur Kalibration der Z-Achse die Methode **Measure Joystick Parameters and Use Custom Lookup Table**.
- Wiederholen Sie die Kalibration der Z-Achse, wenn Sie die Z-Achse an einen anderen Controller anschließen.

### INFORMATION

Der parabolische Lookup-Tabellentyp ermöglicht mehr Feinfühligkeit bei langsamer Fahrt.

### Joystick-Achse mechanisch justieren

- Prüfen Sie bei aktivierter Joystick-Steuerung, ob sich der Positionierer bereits bewegt, wenn Sie den Joystick nicht betätigen.

Wenn ja:

- Prüfen Sie, ob der Joystick mechanisch arretiert ist, und lösen Sie gegebenenfalls die Arretierung.
- Belassen Sie die betroffene Joystick-Achse (d. h. z. B. den Steuerhebel) in Mittelstellung und justieren Sie sie mit den entsprechenden Bedienelementen, bis sich der Positionierer nicht mehr bewegt. Bei den Joysticks C-819.20 und C-819.30 drehen Sie dazu den entsprechenden Drehknopf für die Justierung (S. 111).

Wenn nein:

- Prüfen Sie, ob das Ansprechverhalten des Joysticks Ihren Anforderungen entspricht.

Wenn ja:

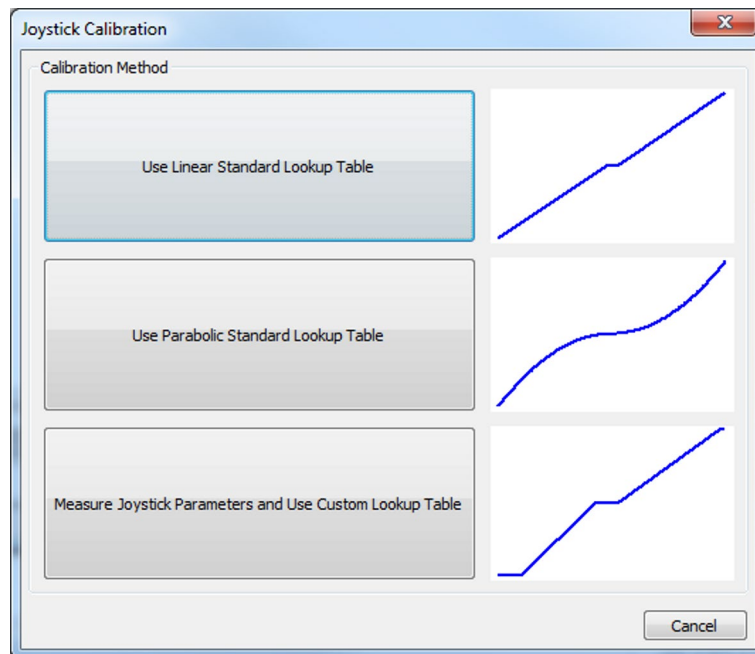
- Die Kalibration ist beendet.

Wenn nein:

- Kalibrieren Sie die Joystick-Achse in PIMikroMove®.

### Joystick-Achse in PIMikroMove® kalibrieren

1. Öffnen Sie im Hauptfenster von PIMikroMove® das Fenster **Joystick Calibration** über den Menüeintrag **C-663 > Calibrate controller joystick....**



2. Wählen Sie die Methode der Kalibration aus, indem Sie auf die entsprechende Schaltfläche klicken:
  - Wenn Sie den linearen Lookup-Tabellentyp für die Joystick-Achse verwenden wollen, klicken Sie auf **Use Linear Standard Lookup Table**. Damit wird der entsprechende Lookup-Tabellentyp geladen, und die Kalibration ist beendet.
  - Wenn Sie den parabolischen Lookup-Tabellentyp für die Joystick-Achse verwenden wollen, klicken Sie auf **Use Parabolic Standard Lookup Table**. Damit wird der entsprechende Lookup-Tabellentyp geladen, und die Kalibration ist beendet.
  - Wenn Sie die Z-Achse eines Joysticks C-819.30 angeschlossen haben oder generell das Verhalten des Joysticks in einer individuellen Lookup-Tabelle abbilden wollen, klicken Sie auf **Measure Joystick Parameters and Use Custom Lookup Table**. Damit öffnet sich das Fenster **Controller Joystick Calibration**.
3. Wenn sich das Fenster **Controller Joystick Calibration** geöffnet hat, folgen Sie den Anweisungen in diesem Fenster.

Auf diese Weise werden individuelle Lookup-Tabellenwerte ermittelt.

Durch Klicken auf **OK** laden Sie die ermittelten Lookup-Tabellenwerte in den permanenten Speicher des C-663. Die Kalibration ist damit beendet.

### 7.6.5 Verfügbare Joystick-Geräte

PI bietet die nachfolgend beschriebenen Joystick-Geräte als optionales Zubehör (S. 12) an.

#### Analoger Joystick C-819.20, 2 Achsen

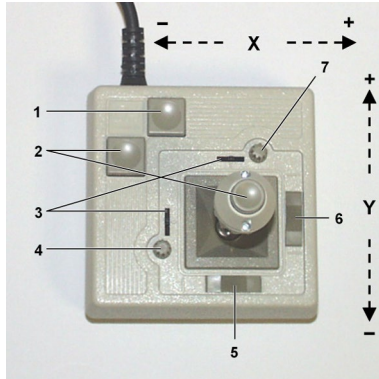


Figure 15: Joystick C-819.20

- 1 Drucktaste für die X-Achse
- 2 Drucktaste für die Y-Achse
- 3 Justageanzeiger
- 4 Drehknopf für Justierung der Y-Achse (Kalibrierung)
- 5 Arretierung der X-Achse
- 6 Arretierung der Y-Achse
- 7 Drehknopf für Justierung der X-Achse (Kalibrierung)

### Analoger Joystick C-819.30, 3 Achsen

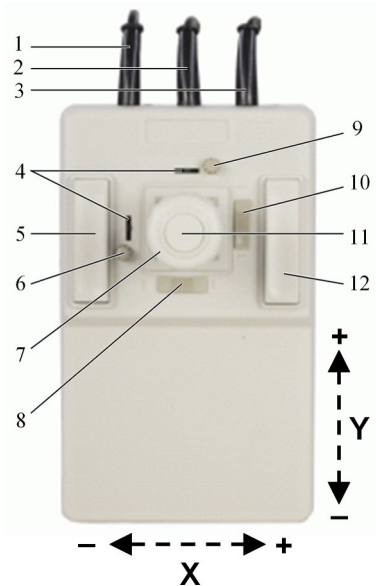


Figure 16: Joystick C-819.30

- 1 Kabel für die Z-Achse
- 2 Kabel für die Y-Achse
- 3 Kabel für die X-Achse
- 4 Justageanzeiger
- 5 Drucktaste für die Y-Achse
- 6 Drehknopf für Justierung der Y-Achse (Kalibrierung)
- 7 XY-Steuerhebel mit Drehknopf für Z-Achse
- 8 Arretierung der X-Achse
- 9 Drehknopf für Justierung der X-Achse (Kalibrierung)
- 10 Arretierung der Y-Achse
- 11 Drucktaste für die Z-Achse
- 12 Drucktaste für die X-Achse

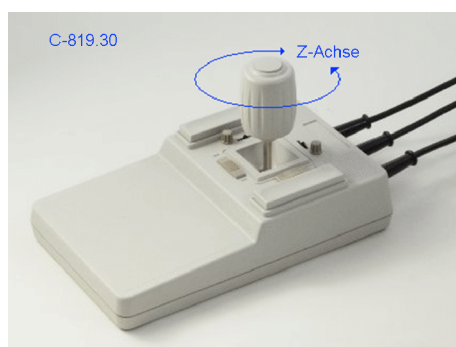


Figure 17: Joystick C-819.30, Drehknopf für die Z-Achse

## 7.7 Controllermakros

### 7.7.1 Übersicht: Makrofunktionalitäten und Beispielmakros

Der C-663 kann Befehlsfolgen als Makros speichern und abarbeiten.

Die folgenden Funktionalitäten machen Makros zu einem wichtigen Werkzeug in vielen Anwendungsgebieten:

- Mehrere Makros können gleichzeitig gespeichert werden.
- Ein beliebiges Makro kann als Startup-Makro festgelegt werden. Das Startup-Makro wird bei jedem Einschalten oder Neustart des C-663 ausgeführt.
- Die Abarbeitung des Makros und das Stoppen der Makroausführung lassen sich an Bedingungen knüpfen. So können auch Schleifen realisiert werden.
- Makros können sich selbst oder andere Makros aufrufen.
- Variablen (S. 137) können für das Makro und im Makro selbst gesetzt und in verschiedenen Operationen verwendet werden.
- Eingangssignale können für Bedingungen und Variablen ausgewertet werden.

In diesem Handbuch finden Sie Beispielmakros für folgende Aufgaben:

- Achse hin und her bewegen (S. 117)
- Makro für Controller aufzeichnen, dessen Adresse verschieden von 1 ist (S. 118)
- Achse mit variablem Verfahrensweg hin und her bewegen (S. 120)
- Mehrfachaufruf eines Makros durch Schleife realisieren (S. 121)
- Achse durch Startup-Makro für den Betrieb vorbereiten (S. 122)
- Synchronisation zweier Controller (S. 124)
- Bewegung per Tastendruck stoppen (S. 126)
- Joystick-Steuerung mit Speicherung von Positionen (S. 127)
- Joystick-Steuerung mit Änderung der Geschwindigkeit (S. 131)

### 7.7.2 Befehle und Parameter für Makros

#### Befehle

Folgende Befehle stehen speziell für die Handhabung von Makros oder für die Verwendung in Makros zur Verfügung:

| Befehl       | Syntax                              | Funktion                                                                                                                       |
|--------------|-------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ADD (S. 147) | ADD <Variable> <FLOAT1><br><FLOAT2> | Addiert zwei Werte und speichert das Ergebnis als Variable (S. 137). Für lokale Variablen nur innerhalb von Makros verwendbar. |

| Befehl        | Syntax                                                | Funktion                                                                                                                                                                      |
|---------------|-------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| CPY (S. 152)  | CPY <Variable> <CMD?>                                 | Kopiert eine Antwort auf einen Befehl in eine Variable (S. 137). Für lokale Variablen nur innerhalb von Makros verwendbar.                                                    |
| DEL (S. 159)  | DEL <uint>                                            | Kann nur in Makros verwendet werden. Verzögert um <uint> Millisekunden.                                                                                                       |
| JRC (S. 187)  | JRC <Jump> <CMD?> <OP> <Value>                        | Kann nur in Makros verwendet werden. Löst einen relativen Sprung des Makroausführungszeigers in Abhängigkeit von einer Bedingung aus.                                         |
| MAC (S. 189)  | MAC BEG <macroname>                                   | Startet die Aufzeichnung eines Makros mit dem Namen <i>macroname</i> auf dem Controller. <i>macroname</i> kann aus bis zu 8 Zeichen bestehen.                                 |
|               | MAC DEF <macroname>                                   | Legt das angegebene Makro als Startup-Makro fest.                                                                                                                             |
|               | MAC DEF?                                              | Fragt das Startup-Makro ab.                                                                                                                                                   |
|               | MAC DEL <macroname>                                   | Löscht das angegebene Makro.                                                                                                                                                  |
|               | MAC END                                               | Stoppt die Makroaufzeichnung.                                                                                                                                                 |
|               | MAC ERR?                                              | Meldet den letzten Fehler, der während der Ausführung eines Makros auftrat.                                                                                                   |
|               | MAC NSTART <macroname> <uint> [<String1> [<String2>]] | Startet das angegebene Makro n-mal hintereinander (n = Anzahl der Ausführungen). Mit <String1> und <String2> können die Werte lokaler Variablen für das Makro gesetzt werden. |
|               | MAC START <macroname> [<String1> [<String2>]]         | Startet eine Ausführung des angegebenen Makros. Mit <String1> und <String2> können die Werte lokaler Variablen für das Makro gesetzt werden.                                  |
| MAC? (S. 192) | MAC? [<macroname>]                                    | Listet alle Makros oder den Inhalt des angegebenen Makros auf.                                                                                                                |
| MEX (S. 195)  | MEX <CMD?> <OP> <Value>                               | Kann nur in Makros verwendet werden. Stoppt die Makroausführung in Abhängigkeit von einer Bedingung.                                                                          |
| RMC? (S. 202) | RMC?                                                  | Listet die aktuell laufenden Makros auf.                                                                                                                                      |
| VAR (S. 222)  | VAR <Variable> <String>                               | Setzt eine Variable (S. 137) auf einen bestimmten Wert oder löscht sie. Für lokale Variablen nur innerhalb von Makros verwendbar.                                             |
| VAR? (S. 223) | VAR? [{<Variable>}]                                   | Gibt Variablenwerte zurück.                                                                                                                                                   |
| WAC (S. 225)  | WAC <CMD?> <OP> <Value>                               | Kann nur in Makros verwendet werden. Wartet, bis eine Bedingung erfüllt ist.                                                                                                  |
| #8 (S. 144)   | -                                                     | Prüft, ob ein Makro auf dem Controller ausgeführt wird.                                                                                                                       |



### Parameter

Folgender Parameter steht für die Arbeit mit Makros zur Verfügung:

| Parameter                          | Beschreibung und mögliche Werte                                                                                                                                                                                                |
|------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Ignore Macro Error?</b><br>0x72 | Legt fest, ob das Controllermakro gestoppt wird, wenn bei dessen Ausführung ein Fehler auftritt. <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ 0 = Bei Fehler Makro anhalten (Standard)</li> <li>▪ 1 = Fehler ignorieren</li> </ul> |

## 7.7.3 Mit Makros arbeiten

Die Arbeit mit Makros umfasst Folgendes:

- Aufzeichnen von Makros (S. 115)
- Starten der Makroausführung (S. 119)
- Stoppen der Makroausführung (S. 121)
- Einrichten eines Startup-Makros (S. 122)
- Löschen von Makros (S. 123)

### INFORMATION

Für die Arbeit mit Controllermakros wird die Verwendung der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® empfohlen. Dort können Sie Controllermakros komfortabel aufzeichnen, starten und verwalten. Details finden Sie im PIMikroMove® Handbuch.

### Makro aufzeichnen

### INFORMATION

Der C-663 kann bis zu 32 Makros gleichzeitig speichern. Maximal 5 Verschachtelungsebenen sind in Makros möglich.

### INFORMATION

Grundsätzlich können alle GCS-Befehle (S. 133) Bestandteil eines Makros werden. Ausnahmen:

- **RBT** für den Neustart des C-663
- **MAC BEG** und **MAC END** für die Makroaufzeichnung
- **MAC DEL** zum Löschen eines Makros

Abfragebefehle können in Makros in Kombination mit den Befehlen **CPY**, **JRC**, **MEX** und **WAC**

verwendet werden. Andernfalls bleiben sie wirkungslos, da Makros keine Antworten an Schnittstellen senden.

### INFORMATION

Wenn Sie ein Makro auf einem C-663 aufzeichnen, dessen Controlleradresse von 1 abweicht, beachten Sie Folgendes beim Eingeben der Befehle, die Bestandteil des Makros sein sollen:

- Wenn Sie mit PITerminal arbeiten und die Kommunikation mit der Schaltfläche **Connect...** hergestellt haben, muss die Empfängeradresse in jeder Befehlszeile eingetippt werden.
- Wenn Sie mit PIMikroMove® arbeiten oder mit PITerminal die Kommunikation mit der Schaltfläche **GCS DLL...** hergestellt haben, wird die Empfängeradresse automatisch mitgesendet und darf nicht eingetippt werden.

### INFORMATION

Um die Anwendung von Makros flexibler zu gestalten, können Sie in Makros lokale und globale Variablen verwenden. Weitere Informationen siehe "Variablen" (S. 137).

### INFORMATION

Die Anzahl der Schreibzyklen im permanenten Speicher ist durch die begrenzte Lebensdauer des Speicherchips beschränkt.

- Zeichnen Sie Makros nur auf, wenn es notwendig ist.
- Verwenden Sie Variablen (S. 137) in Makros, und geben Sie beim Starten der Makroausführung die entsprechenden Variablenwerte an.
- Wenden Sie sich an unseren Kundendienst (S. 281), wenn der C-663 unerwartetes Verhalten zeigt.

### INFORMATION

Ein Makro wird überschrieben, wenn erneut ein Makro mit demselben Namen aufgezeichnet wird.

1. Starten Sie die Makroaufzeichnung.
  - Wenn Sie mit PITerminal oder im Fenster **Command entry** von PIMikroMove® arbeiten: Senden Sie den Befehl `MAC BEG macroname`, wobei *macroname* den Namen des Makros bezeichnet.
  - Wenn Sie in PIMikroMove® auf der Registerkarte **Controller macros** arbeiten: Klicken Sie auf das Symbol **Create new empty macro**, um eine Registerkarte zum Eingeben eines neuen Makros zu erzeugen. Geben Sie **nicht** den Befehl `MAC BEG macroname` ein.
2. Geben Sie unter Verwendung der normalen Befehlssyntax Zeile für Zeile die Befehle ein, die Bestandteil des Makros *macroname* sein sollen.

Makros können sich selbst oder andere Makros in mehreren Verschachtelungsebenen aufrufen.

3. Beenden Sie die Makroaufzeichnung.
  - Wenn Sie mit PITerminal oder im Fenster **Command entry** von PIMikroMove® arbeiten: Senden Sie den Befehl `MAC END`.
  - Wenn Sie in PIMikroMove® auf der Registerkarte **Controller macros** arbeiten: Geben Sie **nicht** den Befehl `MAC END` ein. Klicken auf das Symbol **Send macro to controller** und geben Sie in einem separaten Dialogfenster den Namen des Makros ein.

Das Makro wurde im permanenten Speicher des C-663 abgelegt.

4. Wenn Sie prüfen wollen, ob das Makro korrekt aufgezeichnet wurde:
 

Wenn Sie mit PITerminal oder im Fenster **Command entry** von PIMikroMove® arbeiten:

  - Fragen Sie ab, welche Makros im C-663 gespeichert sind, indem Sie den Befehl `MAC?` senden.
  - Fragen Sie den Inhalt des Makros *macroname* ab, indem Sie den Befehl `MAC? macroname` senden.

Wenn Sie in PIMikroMove® auf der Registerkarte **Controller macros** arbeiten:

- Klicken Sie auf das Symbol **Read list of macros from controller**.
- Markieren Sie das zu prüfende Makro in der Liste auf der linken Seite, und klicken Sie auf das Symbol **Load selected macro from controller**.

#### Beispiel: Achse hin und her bewegen

##### INFORMATION

Bei der Aufzeichnung von Makros auf der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® müssen die Befehle `MAC BEG` und `MAC END` weggelassen werden.

Die Achse 1 soll sich hin und her bewegen. Dazu werden 3 Makros aufgezeichnet. Makro 1 startet die Bewegung in die positive Richtung und wartet, bis die Achse die Zielposition erreicht hat. Makro 2 erfüllt diese Aufgabe für die negative Bewegungsrichtung. Makro 3 ruft die Makros 1 und 2 auf.

- Zeichnen Sie die Makros auf, indem Sie senden:

```
MAC BEG macro1
MVR 1 12.5
WAC ONT? 1 = 1
MAC END
MAC BEG macro2
```

```

MVR 1 -12.5
WAC ONT? 1 = 1
MAC END
MAC BEG macro3
MAC START macro1
MAC START macro2
MAC END

```

#### Beispiel: Makro für Controller aufzeichnen, dessen Adresse verschieden von 1 ist

##### INFORMATION

Bei der Aufzeichnung von Makros auf der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® müssen die Befehle `MAC BEG` und `MAC END` weggelassen werden.

Über die DIP-Schalter ist die Controlleradresse auf 2 eingestellt. In diesem Beispiel erfolgt die Makroaufzeichnung mit PITerminal, wobei die Kommunikation mit der Taste **Connect...** hergestellt wurde (daher muss die Empfängeradresse in jeder Befehlszeile eingetippt werden).

Durch das Makro REF soll für Achse 1 der Motor aktiviert und eine Referenzfahrt zum Referenzschalter gestartet werden.

1. Zeichnen Sie das Makro auf, indem Sie senden:

```

2 MAC BEG ref
2 SVO 1 1
2 DEL 1000
2 FRF 1
2 MAC END

```

2. Prüfen Sie den Inhalt des Makros ref, indem Sie senden:

```
2 MAC? ref
```

Die Antwort lautet:

```

0 2 SVO 1 1
DEL 1000
FRF 1

```

Die erste Zeile der Antwort enthält die Empfänger- und Senderadresse gemäß der GCS-Syntax für mehrzeilige Antworten. Die Empfängeradresse ist jedoch nicht in das Makro aufgenommen worden.

## Makroausführung starten

### INFORMATION

Von der Befehlszeile können sämtliche Befehle gesendet werden, während auf dem Controller ein Makro läuft. Der Makroinhalt und Bewegungsbefehle, die von der Befehlszeile empfangen werden, können sich gegenseitig überschreiben.

### INFORMATION

Zeitgleiche Ausführung mehrerer Makros ist nicht möglich. Es kann jeweils nur ein Makro ausgeführt werden.

### INFORMATION

Sie können die Makroausführung mit den Befehlen `JRC` und `WAC` an Bedingungen knüpfen. Die Befehle müssen im Makro enthalten sein.

Im Folgenden wird PITerminal oder das Fenster **Command entry** von PIMikroMove® verwendet, um Befehle einzugeben. Details zur Arbeit mit der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® finden Sie im PIMikroMove® Handbuch.

1. Wenn die Makroausführung trotz Auftretens eines Fehlers fortgesetzt werden soll:
  - Stellen Sie den Parameter **Ignore Macro Error?** (ID 0x72) entsprechend ein: Senden Sie den Befehl `SPA 1 0x72 Status`, wobei *Status* die Werte 0 oder 1 annehmen kann (0 = Bei Fehler Makro anhalten (Standard); 1 = Makrofehler ignorieren).

Weitere Informationen zum Ändern von Parametern finden Sie in "Anpassen von Einstellungen" (S. 251).

2. Starten Sie die Makroausführung:
  - Wenn das Makro einmal ausgeführt werden soll, senden Sie den Befehl `MAC START macroname string`, wobei *macroname* den Namen des Makros bezeichnet.
  - Wenn das Makro n-mal ausgeführt werden soll, senden Sie den Befehl `MAC NSTART macroname n string`, wobei *macroname* den Namen des Makros bezeichnet und *n* die Anzahl der Ausführungen angibt.

*string* steht für die Werte lokaler Variablen. Die Werte sind nur dann anzugeben, wenn das Makro entsprechende lokale Variablen enthält. Die Reihenfolge der Werte bei der Eingabe muss der Nummerierung der zugehörigen lokalen Variablen entsprechen, beginnend mit dem Wert der lokalen Variablen 1. Die einzelnen Werte müssen durch Leerzeichen voneinander getrennt werden.

3. Wenn Sie die Makroausführung prüfen wollen:
  - Fragen Sie ab, ob ein Makro auf dem Controller ausgeführt wird, indem Sie den Befehl `#8` senden.

- Fragen Sie den Namen des Makros ab, das gerade auf dem Controller ausgeführt wird, indem Sie den Befehl `RMC?` senden.

### Beispiel: Achse mit variablem Verfahrensweg hin und her bewegen

#### INFORMATION

Bei der Aufzeichnung von Makros auf der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® müssen die Befehle `MAC BEG` und `MAC END` weggelassen werden.

Die Achse 1 soll sich hin und her bewegen. Der Verfahrensweg nach links und rechts soll variabel einstellbar sein, ohne dass dazu die verwendeten Makros geändert werden müssen. Deshalb werden lokale und globale Variablen verwendet.

1. Legen Sie die globalen Variablen LEFT und RIGHT an, indem Sie senden:

```
VAR LEFT 5
```

```
VAR RIGHT 15
```

LEFT hat damit den Wert 5, und RIGHT hat den Wert 15. Diese Werte können Sie jederzeit ändern, indem Sie z.B. den Befehl `VAR` erneut senden.

- Legen Sie die globalen Variablen nach jedem Einschalten oder Neustart des C-663 erneut an, da sie nur in den flüchtigen Speicher des C-663 geschrieben werden.

2. Zeichnen Sie das Makro MOVLR auf, indem Sie senden:

```
MAC BEG movlr
```

```
MAC START movwai ${LEFT}
```

```
MAC START movwai ${RIGHT}
```

```
MAC END
```

MOVLR startet das (noch aufzuzeichnende) Makro MOVWAI nacheinander für beide Bewegungsrichtungen. Die Werte der globalen Variablen LEFT und RIGHT werden beim Start von MOVWAI verwendet, um den Wert der in MOVWAI enthaltenen lokalen Variable 1 zu setzen (Dollarzeichen und geschweifte Klammern sind erforderlich, damit die lokale Variable 1 im Makro tatsächlich mit dem Wert der globalen Variable und nicht mit ihrem Namen ersetzt wird).

3. Zeichnen Sie das Makro MOVWAI auf, indem Sie senden:

```
MAC BEG movwai
```

```
MOV 1 $1
```

```
WAC ONT? 1 = 1
```

```
MAC END
```

MOVWAI bewegt die Achse 1 zur Zielposition, die durch den Wert der lokalen Variablen 1 vorgegeben ist, und wartet, bis die Achse die Zielposition erreicht hat.

4. Starten Sie die Ausführung des Makros MOVLR, indem Sie senden:

```
MAC NSTART movlr 5
```

Das Makro MOVLR wird fünfmal hintereinander ausgeführt, d.h. die Achse 1 bewegt sich fünfmal im Wechsel zu den Positionen 5 und 15. Für die Anzahl der Ausführungen können Sie auch einen beliebigen anderen Wert wählen.

### Beispiel: Mehrfachaufruf eines Makros durch Schleife realisieren

#### INFORMATION

Bei der Aufzeichnung von Makros auf der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® müssen die Befehle `MAC BEG` und `MAC END` weggelassen werden.

Das Makro TESTDION prüft den Zustand der digitalen Eingangsleitungen auf der Buchse **I/O**. Es verwendet eine lokale Variable, um die digitale Eingangsleitung zu bezeichnen (1 bis 4). Damit das Makro TESTDION nicht für jede Eingangsleitung separat aufgerufen werden muss, wird ein weiteres Makro mit einer Schleife aufgezeichnet.

- Zeichnen Sie das Makro LOOPDION auf, indem Sie senden:

```
MAC BEG loopdion
VAR COUNTER 1
MAC START TESTDION ${COUNTER}
ADD COUNTER ${COUNTER} 1
JRC -2 VAR? COUNTER < 5
MAC END
```

Die Variable COUNTER wird mit dem Wert 1 angelegt. Anschließend wird das Makro TESTDION für die Eingangsleitung gestartet, deren Kennung durch die Variable COUNTER vorgegeben ist. Danach wird der Wert von COUNTER um 1 hochgesetzt. Solange der Wert von COUNTER kleiner als 5 ist, springt der Makroausführungszeiger anschließend 2 Zeilen zurück, so dass TESTDION nun für die nächste digitale Eingangsleitung gestartet wird.

### Makroausführung stoppen

#### INFORMATION

Sie können das Stoppen der Makroausführung mit dem Befehl `MEX` an eine Bedingung knüpfen. Der Befehl muss im Makro enthalten sein.

Im Folgenden wird PITerminal oder das Fenster **Command entry** von PIMikroMove® verwendet, um Befehle einzugeben. Details zur Arbeit mit der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® finden Sie im PIMikroMove®-Handbuch.

- Stoppen Sie die Makroausführung mit den Befehlen `#24` oder `STP`.
- Wenn Sie prüfen wollen, ob während der Makroausführung ein Fehler aufgetreten ist, senden Sie den Befehl `MAC ERR?`. Die Antwort zeigt den letzten Fehler an, der aufgetreten ist.

### Startup-Makro einrichten

Ein beliebiges Makro kann als Startup-Makro festgelegt werden. Das Startup-Makro wird bei jedem Einschalten oder Neustart des C-663 ausgeführt.

#### INFORMATION

Das Löschen eines Makros löscht nicht seine Auswahl als Startup-Makro.

Im Folgenden wird PITerminal oder das Fenster **Command entry** von PIMikroMove® verwendet, um Befehle einzugeben. Details zur Arbeit mit der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® finden Sie im PIMikroMove® Handbuch.

- Legen Sie mit dem Befehl `MAC DEF macroname` ein Makro als Startup-Makro fest, wobei *macroname* den Namen des Makros bezeichnet.
- Wenn Sie die Auswahl des Startup-Makros aufheben und kein anderes Makro als Startup-Makro festlegen wollen, senden Sie nur `MAC DEF`.
- Fragen Sie den Namen des aktuell festgelegten Startup-Makros ab, indem Sie den Befehl `MAC DEF?` senden.

### Beispiel: Achse durch Startup-Makro für Betrieb vorbereiten

#### INFORMATION

Bei der Aufzeichnung von Makros auf der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® müssen die Befehle `MAC BEG` und `MAC END` weggelassen werden.

Das Makro STARTCL schaltet für Achse 1 die Joystick-Steuerung aus, aktiviert den Motor und startet eine Referenzfahrt zum negativen Endschalter. Indem STARTCL als Startup-Makro festgelegt wird, ist die Achse 1 sofort nach dem Einschalten für den Betrieb bereit.

- Senden Sie:  

```
MAC BEG startcl
JON 1 0
SVO 1 1
DEL 1000
```



```
FNL 1
MAC END
MAC DEF startcl
```

### INFORMATION

Bei Verwendung dieses Makros sollten die Parametereinstellungen des C-663 im permanenten Speicher an den angeschlossenen Positionierer angepasst sein. Alternativ können die Parametereinstellungen im flüchtigen Speicher auch durch das Startup-Makro gesetzt werden. Weitere Informationen siehe "Anpassen von Einstellungen" (S. 251).

### Makro löschen

### INFORMATION

Ein laufendes Makro kann nicht gelöscht werden.

Im Folgenden wird PITerminal oder das Fenster **Command entry** von PIMikroMove® verwendet, um Befehle einzugeben. Details zur Arbeit mit der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® finden Sie im PIMikroMove® Handbuch.

- Löschen Sie ein Makro mit dem Befehl `MAC DEL macroname`, wobei *macroname* den Namen des Makros bezeichnet.

## 7.7.4 Controllermakros sichern und laden

Das Sichern von Controllermakros auf dem PC kann z. B. vor der Aktualisierung der Firmware (S. 271) sinnvoll sein.


### INFORMATION

Für das Sichern und Laden von Controllermakros wird die Verwendung der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® empfohlen. Eine detaillierte Beschreibung der Registerkarte finden Sie im PIMikroMove® Handbuch.


### Controllermakros mit PIMikroMove® auf dem PC sichern

1. Wählen Sie im Hauptfenster von PIMikroMove® die Registerkarte **Controller macros**.
2. Wählen Sie in der Liste **Macros on controller** die Makros aus, die Sie auf den PC sichern wollen:

- Zur Auswahl eines einzelnen Makros klicken Sie den gewünschten Listeneintrag an.
- Zur Auswahl mehrerer Makros klicken Sie mit gedrückter Umschalt-Taste (Shift) alle gewünschten Listeneinträge an.
- Um die Auswahl aufzuheben, klicken Sie auf eine freie Fläche in der Liste.


Durch die Auswahl eines oder mehrerer Makros wird die Schaltfläche  (*Save selected macros to PC*) aktiv.

3. Speichern Sie die ausgewählten Makros auf dem PC:

- a) Klicken Sie auf die Schaltfläche , um ein Fenster zur Verzeichnisauswahl zu öffnen.
- b) Wählen Sie das Verzeichnis auf dem PC aus, in dem Sie die Makros speichern wollen.
- c) Klicken Sie auf **Speichern**.

Die Makros werden als Textdateien (<Makroname>.txt) im ausgewählten Verzeichnis des PC gespeichert.

#### Controllermakros mit PIMikroMove® vom PC in den C-663 laden

1. Wählen Sie im Hauptfenster von PIMikroMove® die Registerkarte **Controller macros**.
2. Laden Sie Makros vom PC in den C-663:
  - a) Klicken Sie auf die Schaltfläche , um ein Dateiauswahlfenster zu öffnen.
  - b) Wählen Sie im Dateiauswahlfenster die Textdateien (<Makroname>.txt) aus, deren Inhalt Sie als Makro vom PC in den C-663 laden wollen.
  - c) Klicken Sie auf **Öffnen**.

Für jede ausgewählte Textdatei (<Makroname>.txt) wird der Inhalt als Makro <Makroname> in den C-663 geladen.

### 7.7.5 Makrobeispiel: Synchronisation zweier Controller

#### INFORMATION

Bei der Aufzeichnung von Makros auf der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® müssen die Befehle `MAC BEG` und `MAC END` weggelassen werden.

| Aktion                                                                                                                                                       | Befehl                                                                | Ergebnis                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Digitale Ausgangsleitung 1 auf der Buchse I/O des Master-Controllers mit der digitalen Eingangsleitung 1 auf der Buchse I/O des Slave-Controllers verbinden. | -<br>Geeignetes Kabel verwenden.<br>Pinbelegung siehe "I/O" (S. 288). | Das digitale Ausgangssignal des Master-Controllers kann als Trigger für die Bewegung der Achse verwendet werden, die an den Slave-Controller angeschlossen ist.                                                                                                                                                                           |
| Auf dem Master-Controller und auf dem Slave-Controller die Bewegung vorbereiten.                                                                             | SVO 1 1<br>FRF 1 1<br>VEL 1 0<br>MOV 1 5.5                            | Für beide Controller: Der Motor ist aktiviert und die Achse hat eine Referenzfahrt ausgeführt – hier zum Referenzschalter. Die Geschwindigkeit ist auf null gesetzt. Somit bewegt sich die Achse vorerst nicht, obwohl das Bewegungskommando für die Fahrt zur absoluten Position 5,5 schon gesendet wurde.                               |
| Makro MASTER auf dem Master-Controller aufzeichnen.                                                                                                          | MAC BEG master<br>DIO 1 1<br>VEL 1 100<br>MAC END                     | Das Makro hat folgende Aufgaben: <ul style="list-style-type: none"> <li>Digitale Ausgangsleitung 1 des Mastercontrollers in den Zustand high schalten, um den Slave-Controller zu triggern</li> <li>Geschwindigkeit auf 100 setzen, um die Bewegung zu starten</li> </ul>                                                                 |
| Makro SLAVE auf dem Slave-Controller aufzeichnen.                                                                                                            | MAC BEG slave<br>WAC DIO? 1 = 1<br>VEL 1 100<br>MAC END               | Das Makro hat folgende Aufgaben: <ul style="list-style-type: none"> <li>Bedingung setzen: Das Makro wird erst dann weiter ausgeführt, wenn die digitale Eingangsleitung 1 den Zustand high hat (d.h. wenn der Mastercontroller das Triggersignal ausgibt).</li> <li>Geschwindigkeit auf 100 setzen, um die Bewegung zu starten</li> </ul> |
| Makro SLAVE auf dem Slave-Controller starten.                                                                                                                | MAC START slave                                                       | Die Achse am Slave-Controller bewegt sich noch nicht, da die Bedingung zur weiteren Makroausführung noch nicht erfüllt ist.                                                                                                                                                                                                               |
| Makro MASTER auf dem Master-Controller starten.                                                                                                              | MAC START master                                                      | Beide Achsen bewegen sich, da ihre Geschwindigkeit jetzt jeweils von Null verschieden ist. Die Bewegung erfolgt synchron.                                                                                                                                                                                                                 |

### 7.7.6 Makrobeispiel: Bewegung per Tastendruck stoppen

#### INFORMATION

Um die digitalen Eingangssignale für die Verwendung in Makros zu erzeugen, können Sie die Pushbutton-Box C-170.PB von PI an die Buchse **I/O** anschließen. Sie zeigt über LEDs auch den Status der digitalen Ausgangsleitungen an.

#### INFORMATION

Bei der Aufzeichnung von Makros auf der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® müssen die Befehle `MAC BEG` und `MAC END` weggelassen werden.

| Aktion                                                                                                                                 | Befehl                                                                                                                                                                                     | Ergebnis                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Digitale Eingangsleitung 1 auf der Buchse <b>I/O</b> mit einer geeigneten Signalquelle verbinden.                                      | -<br>Pinbelegung siehe "I/O" (S. 288).                                                                                                                                                     | Das digitale Eingangssignal kann z.B. für einen bedingten Sprung des Makroausführungs-Zeigers verwendet werden.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| Makro HALT auf dem Controller aufzeichnen.                                                                                             | <code>MAC BEG halt</code><br><code>MVR 1 5</code><br><code>JRC 2 DIO? 1 = 1</code><br><code>JRC -1 ONT? 1 = 0</code><br><code>HLT 1</code><br><code>MAC END</code>                         | Das Makro hat folgende Aufgaben: <ul style="list-style-type: none"> <li>Relative Bewegung der Achse 1 starten</li> <li>Bedingung setzen: Wenn die digitale Eingangsleitung 1 den Zustand high hat (bei Verwendung der Pushbutton-Box: Taste 1 ist gedrückt), springt der Makroausführungs-Zeiger zwei Zeilen nach vorn. Damit wird die Achse angehalten. Andernfalls wird die Makroausführung mit der nächsten Zeile fortgesetzt.</li> <li>Bedingung setzen: Solange die Achse 1 die Zielposition noch nicht erreicht hat, springt der Makroausführungs-Zeiger eine Zeile zurück. Damit wird eine Schleife eingerichtet.</li> </ul> |
| Makro HALT auf dem Controller starten.                                                                                                 | <code>MAC START halt</code>                                                                                                                                                                | Die Bewegung der Achse 1 startet. Sie wird durch Schalten der digitalen Eingangsleitung 1 in den Zustand high (z.B. durch Tastendruck) angehalten. Unabhängig davon, ob die Achse die Zielposition erreicht hat oder vorher angehalten wurde, wird der Fehlercode durch den Befehl <code>HLT</code> auf 10 gesetzt.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| Wenn der Fehlercode 10 stört: alternatives Makro HALTVAR aufzeichnen, das eine Variable verwendet. Details siehe "Variablen" (S. 137). | <code>MAC BEG haltvar</code><br><code>MVR 1 5</code><br><code>JRC 2 DIO? 1 = 1</code><br><code>JRC -1 ONT? 1 = 0</code><br><code>CPY TARGET POS? 1</code><br><code>MOV 1 \${TARGET}</code> | Das Makro hat die selben Aufgaben wie das Makro HALT. Jedoch wird Achse 1 bei Tastendruck nicht durch den Befehl <code>HLT</code> angehalten, sondern das Ergebnis der Abfrage <code>POS? 1</code> wird in die Variable TARGET kopiert. Diese Variable wird dann als Zielposition für den Befehl <code>MOV</code> verwendet. Somit bleibt die Achse, wo sie gerade war. Zur Bereinigung                                                                                                                                                                                                                                             |

| Aktion                                    | Befehl                | Ergebnis                                                                                                                                                                                                                               |
|-------------------------------------------|-----------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                           | VAR TARGET<br>MAC END | wird TARGET mit dem Befehl VAR als leer definiert, wodurch die Variable gelöscht wird.                                                                                                                                                 |
| Makro HALTVAR auf dem Controller starten. | MAC START haltvar     | Die Bewegung der Achse 1 startet. Sie wird durch Schalten der digitalen Eingangsleitung 1 in den Zustand high (z.B. durch Tastendruck) angehalten. Fehlercode 10 wird nicht gesetzt, weil kein Halte- oder Stoppbefehl verwendet wird. |

### 7.7.7 Makrobeispiel: Joysticksteuerung mit Speicherung von Positionen

#### Aufgabe:

Achse 1 soll mit einem Joystick gesteuert werden. Die Joysticksteuerung soll nur aktiv sein, wenn gleichzeitig der Joystick-Button gedrückt ist. Durch die Tasten einer angeschlossenen Pushbutton-Box sollen außerdem bis zu vier Positionen im Controller gespeichert bzw. von der Achse angefahren werden können. Die LEDs der Pushbutton-Box sollen anzeigen, ob der Controller zum Speichern der aktuellen Position bereit ist und ob die Speicherung erfolgt ist.

#### Lösungsansatz:

Die Makros STARTUP, MAINLOOP, TESTJOYB, TESTDION und MVAX2ST werden auf dem Controller aufgezeichnet. Sie verwenden die globalen Variablen STORE1, STORE2, STORE3, STORE4, COUNTER sowie die lokalen Variablen 1 und 2.

#### INFORMATION

Bei der Aufzeichnung von Makros auf der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® müssen die Befehle MAC BEG und MAC END weggelassen werden.

| Aktion                                                              | Befehl | Ergebnis                                                                                                                                                                                                                                              |
|---------------------------------------------------------------------|--------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Pushbutton-Box C-170.PB von PI an der Buchse I/O anschließen.       | -      | Die digitalen Eingangsleitungen 1 bis 4 sind in den Zustand high geschaltet, solange die entsprechende Taste gedrückt ist. Die Zustände der digitalen Ausgangsleitungen 1 bis 4 werden durch die LEDs dargestellt, die in den Tasten integriert sind. |
| Joystick C-819.20 oder C-819.30 an der Buchse Joystick anschließen. | -      | Für Befehle ist die angeschlossene Joystick-Achse zugänglich als Achse 1 von Joystick-Gerät 1, und die Joystick-Taste ist zugänglich als Taste 1 von Joystick-Gerät 1.                                                                                |

| Aktion                                                                 | Befehl                                                                                                                                                                                | Ergebnis                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Motor für Achse 1 aktivieren.                                          | SVO 1 1                                                                                                                                                                               | Der Motor muss aktiviert sein, damit Achse 1 über einen Joystick gesteuert werden kann.                                                                                                                                                                                                                                                             |
| Referenzfahrt für Achse 1 starten.                                     | FRF 1                                                                                                                                                                                 | Die Achse startet eine Referenzfahrt – hier zum Referenzschalter. Danach können absolute Achsenpositionen kommandiert werden.                                                                                                                                                                                                                       |
| Bestimmen, welche Achse über die Joystick-Achse gesteuert werden soll. | JAX 1 1 1                                                                                                                                                                             | Achse 1 wird der Joystick-Achse 1 des Joystickgeräts 1 zugewiesen. Die Joysticksteuerung ist noch nicht aktiv.                                                                                                                                                                                                                                      |
| Makro STARTUP auf dem Controller aufzeichnen.                          | MAC BEG startup<br>CPY STORE1 POS? 1<br>CPY STORE2 POS? 1<br>CPY STORE3 POS? 1<br>CPY STORE4 POS? 1<br>MAC START MAINLOOP<br>MAC END                                                  | Das Makro hat folgende Aufgaben: <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Variablen zur Speicherung der Position initialisieren</li> <li>▪ Makro MAINLOOP für die Hauptschleife starten</li> </ul>                                                                                                                                                  |
| Makro MAINLOOP auf dem Controller aufzeichnen.                         | MAC BEG mainloop<br>MAC START TESTJOYB<br>VAR COUNTER 1<br>MAC START TESTDION<br>\${COUNTER}<br>ADD COUNTER \${COUNTER} 1<br>JRC -2 VAR? COUNTER < 5<br>MAC START MAINLOOP<br>MAC END | Das Makro hat folgende Aufgaben: <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Makro TESTJOYB für Joysticksteuerung starten</li> <li>▪ Makro TESTDION nacheinander für alle digitalen Eingänge (d.h. alle Tasten der Pushbutton-Box) starten, unter Verwendung einer Schleife</li> <li>▪ Sich selbst aufrufen, um die Hauptschleife zu bilden</li> </ul> |
| Makro TESTJOYB auf dem Controller aufzeichnen.                         | MAC BEG testjoyb                                                                                                                                                                      | Das Makro hat folgende Aufgaben:                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|                                                                        | MEX JBS? 1 1 = 0                                                                                                                                                                      | ▪ Makroausführung stoppen, wenn Joystick-Taste 1 nicht gedrückt ist                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
|                                                                        | JON 1 1                                                                                                                                                                               | ▪ Joystick-Gerät 1 aktivieren                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
|                                                                        | DIO 0 15                                                                                                                                                                              | ▪ Alle LEDs an der Pushbutton-Box einschalten                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
|                                                                        | JRC 6 JBS? 1 1 = 0                                                                                                                                                                    | ▪ 6 Zeilen nach vorn springen (zu JON 1 0), wenn Joystick-Taste 1 nicht mehr gedrückt ist                                                                                                                                                                                                                                                           |
|                                                                        | DEL 50                                                                                                                                                                                | ▪ 50 ms warten                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|                                                                        | DIO 0 0                                                                                                                                                                               | ▪ Alle LEDs an der Pushbutton-Box ausschalten                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |

| Aktion                                         | Befehl                | Ergebnis                                                                                                                                                                                                                                                                         |
|------------------------------------------------|-----------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                                | JRC 3 JBS? 1 1 = 0    | <ul style="list-style-type: none"> <li>3 Zeilen nach vorn springen (zu JON 1 0), wenn Joystick-Taste 1 nicht mehr gedrückt ist</li> </ul>                                                                                                                                        |
|                                                | DEL 50                | <ul style="list-style-type: none"> <li>Weitere 50 ms warten</li> </ul>                                                                                                                                                                                                           |
|                                                | JRC -6 JBS? 1 1 = 1   | <ul style="list-style-type: none"> <li>6 Zeilen zurück springen (zu DIO 0 15), wenn Joystick-Taste 1 immer noch gedrückt ist</li> </ul>                                                                                                                                          |
|                                                | JON 1 0               | <ul style="list-style-type: none"> <li>Joystick-Gerät 1 deaktivieren</li> </ul>                                                                                                                                                                                                  |
|                                                | DIO 0 0               | <ul style="list-style-type: none"> <li>Alle LEDs an der Pushbutton-Box ausschalten</li> </ul>                                                                                                                                                                                    |
|                                                | MAC END               |                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| Makro TESTDION auf dem Controller aufzeichnen. | MAC BEG testdion      | Das Makro hat folgende Aufgaben:                                                                                                                                                                                                                                                 |
|                                                | MEX VAR? 0 != 1       | <ul style="list-style-type: none"> <li>Makroausführung stoppen, wenn die Anzahl der beim Start von TESTDION angegebenen lokalen Variablen nicht 1 ist</li> </ul>                                                                                                                 |
|                                                | MEX DIO? \$1 = 0      | <ul style="list-style-type: none"> <li>Makroausführung stoppen, wenn die durch die lokale Variable 1 angegebene Taste der Pushbutton-Box nicht mehr gedrückt ist (entsprechende Eingangsleitung hat den Zustand low)</li> </ul>                                                  |
|                                                | DEL 300               | <ul style="list-style-type: none"> <li>300 ms warten</li> </ul>                                                                                                                                                                                                                  |
|                                                | JRC 3 DIO? \$1 = 1    | <ul style="list-style-type: none"> <li>Wenn die Taste immer noch gedrückt ist, 3 Zeilen nach vorn springen (zu DEL 400)</li> </ul>                                                                                                                                               |
|                                                | MAC START MVAX2ST \$1 | <ul style="list-style-type: none"> <li>Makro MVAX2ST starten, da die Taste nur kurz gedrückt wurde. Der Wert der lokalen Variablen 1 wird auch für die lokale Variable 1 in MVAX2ST verwendet. MVAX2ST bewegt Achse 1 zur Position, die für die Taste hinterlegt ist.</li> </ul> |
|                                                | MEX DIO? \$1 = 0      | <ul style="list-style-type: none"> <li>Makroausführung stoppen, wenn die Taste nicht mehr gedrückt ist</li> </ul>                                                                                                                                                                |
|                                                | DEL 400               | <ul style="list-style-type: none"> <li>400 ms warten</li> </ul>                                                                                                                                                                                                                  |
|                                                | MEX DIO? \$1 = 0      | <ul style="list-style-type: none"> <li>Makroausführung stoppen, wenn die Taste nicht mehr gedrückt ist</li> </ul>                                                                                                                                                                |

| Aktion                                        | Befehl              | Ergebnis                                                                                                                                                                      |
|-----------------------------------------------|---------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                               | DIO \$1 1           | <ul style="list-style-type: none"> <li>Die zur gedrückten Taste gehörende LED der Pushbutton-Box einschalten, um die Speicherung der aktuellen Position anzuzeigen</li> </ul> |
|                                               | WAC DIO? \$1 = 0    | <ul style="list-style-type: none"> <li>Das Makro wird erst dann weiter ausgeführt, wenn die Taste nicht mehr gedrückt ist</li> </ul>                                          |
|                                               | DIO \$1 0           | <ul style="list-style-type: none"> <li>LED ausschalten</li> </ul>                                                                                                             |
|                                               | CPY STORE\$1 POS? 1 | <ul style="list-style-type: none"> <li>Aktuelle Position der Achse 1 in der durch die lokale Variable 1 bezeichneten globalen Variable speichern</li> </ul>                   |
|                                               | MAC END             |                                                                                                                                                                               |
| Makro MVAX2ST auf dem Controller aufzeichnen. | MAC BEG MVAX2ST     | Das Makro hat folgende Aufgaben:                                                                                                                                              |
|                                               | CPY 2 VAR? STORE\$1 | <ul style="list-style-type: none"> <li>Fragt die durch die lokale Variable 1 bezeichnete Speichervariable ab und kopiert ihren Wert in die lokale Variable 2</li> </ul>       |
|                                               | MOV 1 \$2           | <ul style="list-style-type: none"> <li>Bewegung der Achse 1 zur Zielposition starten, die durch die lokale Variable 2 vorgegeben ist</li> </ul>                               |
|                                               | MAC END             |                                                                                                                                                                               |



| Aktion                                                                                                                                                                                                               | Befehl            | Ergebnis                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <p>Makro STARTUP auf dem Controller starten.<br/>Alternativ:<br/>Wenn die Variablen zur Speicherung von Positionen nicht initialisiert werden sollen, stattdessen das Makro MAINLOOP auf dem Controller starten.</p> | MAC START startup | <p>Die Joystick-Steuerung wird durch Drücken der Joystick-Taste aktiviert. Bei aktivierter Joystick-Steuerung blinken die LEDs der Pushbutton-Box schnell und zeigen damit an, dass die Tasten der Box nicht betätigt werden sollen. Nach dem Loslassen der Joystick-Taste ist die Joystick-Steuerung deaktiviert und die LEDs schalten sich ab. Die Pushbutton-Box kann jetzt zum Anfahren von gespeicherten Positionen oder zur Speicherung der aktuellen Position verwendet werden.</p> <p>Um den Positionierer zu einer gespeicherten Position zu bewegen, wird die entsprechende Taste der Pushbutton-Box kurz gedrückt.</p> <p>Um die aktuelle Position des Positionierers zu speichern, wird eine Taste an der Pushbutton-Box so lange gedrückt, bis die LED der Taste aufleuchtet.</p> |

### 7.7.8 Makrobeispiel: Joysticksteuerung mit Änderung der Geschwindigkeit

#### INFORMATION

Bei der Aufzeichnung von Makros auf der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® müssen die Befehle MAC BEG und MAC END weggelassen werden.



| Aktion                                                                     | Befehl  | Ergebnis                                                                                                                                                               |
|----------------------------------------------------------------------------|---------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Joystick C-819.20 oder C-819.30 an der Buchse <b>Joystick</b> anschließen. | -       | Für Befehle ist die angeschlossene Joystick-Achse zugänglich als Achse 1 von Joystick-Gerät 1, und die Joystick-Taste ist zugänglich als Taste 1 von Joystick-Gerät 1. |
| Motor für Achse 1 aktivieren.                                              | SVO 1 1 | Der Motor muss aktiviert sein, damit Achse 1 über einen Joystick gesteuert werden kann.                                                                                |

| Aktion                                                                 | Befehl              | Ergebnis                                                                                                                                                                |
|------------------------------------------------------------------------|---------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Referenzfahrt für Achse 1 starten.                                     | FRF 1               | Die Achse startet eine Referenzfahrt – hier zum Referenzschalter. Danach können absolute Achsenpositionen kommandiert werden.                                           |
| Bestimmen, welche Achse über die Joystick-Achse gesteuert werden soll. | JAX 1 1 1           | Achse 1 wird der Joystick-Achse 1 des Joystickgeräts 1 zugewiesen. Die Joysticksteuerung ist noch nicht aktiv.                                                          |
| Makro JOYVEL auf dem Controller aufzeichnen.                           | MAC BEG joyvel      | Das Makro hat folgende Aufgaben:                                                                                                                                        |
|                                                                        | JON 1 1             | ▪ Joystick-Gerät 1 aktivieren                                                                                                                                           |
|                                                                        | JRC 3 JBS? 1 1 = 1  | ▪ Wenn die Joystick-Taste 1 gedrückt ist, 3 Zeilen nach vorn springen (zu VEL 1 1).                                                                                     |
|                                                                        | VEL 1 0.5           | ▪ Die Maximalgeschwindigkeit während der Joystick-Steuerung beträgt 0,5.                                                                                                |
|                                                                        | JRC -2 JBS? 1 1 = 0 | ▪ Wenn die Joystick-Taste 1 nicht gedrückt ist, 2 Zeilen zurück springen, um eine Schleife zu bilden.                                                                   |
|                                                                        | VEL 1 1             | ▪ Die Maximalgeschwindigkeit während der Joystick-Steuerung beträgt 1.                                                                                                  |
|                                                                        | JRC -4 JON? 1 = 1   | ▪ Wenn Joystick-Gerät 1 noch aktiv ist, 4 Zeilen zurück springen, um eine Schleife zu bilden.                                                                           |
|                                                                        | MAC END             |                                                                                                                                                                         |
| Makro JOYVEL auf dem Controller starten.                               | MAC START joyvel    | Langsame Fahrt:<br>Bewegen Sie den Steuerhebel des Joysticks.<br>Schnelle Fahrt:<br>Halten Sie die Drucktaste 1 des Joysticks gedrückt und bewegen Sie den Steuerhebel. |

## 8 GCS-Befehle

### 8.1 Schreibweise

Für die Festlegung der GCS-Syntax und die Beschreibung der Befehle wird folgende Schreibweise verwendet:

|                                                                                     |                                                                                                                                                                         |
|-------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <...>                                                                               | Spitze Klammern kennzeichnen ein Befehlsargument, das die Kennung eines Elements oder ein befehlspezifischer Parameter sein kann.                                       |
| [...]                                                                               | Eckige Klammern kennzeichnen eine optionale Angabe.                                                                                                                     |
| {...}                                                                               | Geschweifte Klammern kennzeichnen die Wiederholung von Angaben, d. h. es kann auf mehr als ein Element (z. B. mehrere Achsen) in einer Befehlszeile zugegriffen werden. |
|  | LineFeed (ASCII-Zeichen 10) ist das Standard-Abschlusszeichen (Zeichen am Ende einer Befehlszeile).                                                                     |
|  | Space (ASCII-Zeichen 32) steht für ein Leerzeichen.                                                                                                                     |
| "..."                                                                               | Anführungszeichen zeigen an, dass die von ihnen eingeschlossenen Zeichen ausgegeben werden oder einzugeben sind.                                                        |

### 8.2 GCS-Syntax für Syntaxversion 2.0

Ein GCS-Befehl besteht aus 3 Buchstaben, z. B. CMD. Dem dazugehörigen Abfragebefehl wird am Ende ein Fragezeichen hinzugefügt, z. B. CMD?.

Befehlskürzel:

CMD ::= Buchstabe1 Buchstabe2 Buchstabe3 [?]

Ausnahmen:

- Einzeichenbefehle, wie z. B. Befehle für schnelles Abfragen, bestehen aus nur einem ASCII-Zeichen. Geschrieben wird das ASCII-Zeichen als Kombination aus # und dem Code des Zeichens in Dezimalschreibweise, z. B. als `#24`.
- `*IDN?` (für GPIB-Kompatibilität).

Beim Befehlskürzel wird nicht zwischen Groß- und Kleinschreibung unterschieden. Das Befehlskürzel und alle Argumente (z. B. Achsen- und Kanalkennungen, Parameter etc.) müssen mit einem Leerzeichen (SP) voneinander getrennt werden. Die Befehlszeile endet mit dem Abschlusszeichen (LF).

CMD[SP<Argument>]LF

CMD?[SP<Argument>]LF

Ausnahme:

- Auf Einzeilenbefehle folgt kein Abschlusszeichen. Die Antwort auf einen Einzeilenbefehl enthält hingegen ein Abschlusszeichen.

Das Argument <AxisID> wird für die logischen Achsen des Controllers verwendet. Je nach Controller kann die Achsenkennung aus bis zu 16 Zeichen bestehen. Alle alphanumerischen Zeichen und der Unterstrich sind erlaubt. Die vom C-663 unterstützten Kennungen sind im Abschnitt "Kommandierbare Elemente" (S. 18) beschrieben.

Beispiel 1:

Achse 1 soll zur Position 10.0 bewegt werden. Die Einheit hängt vom Controller ab (z. B. µm oder mm).

Senden: MOVSP1SP10.0LF

Mehr als ein Befehlskürzel pro Zeile ist nicht erlaubt. Mehrere Gruppen von Argumenten sind nach einem Befehlskürzel erlaubt.

Beispiel 2:

Zwei Achsen, die mit demselben Controller verbunden sind, sollen bewegt werden:

Senden: MOVSP1SP17.3SP2SP2.05LF

Wenn ein Teil der Befehlszeile nicht ausgeführt werden kann, wird die gesamte Zeile nicht ausgeführt.

Wenn alle Argumente optional sind und weggelassen werden, wird der Befehl für alle möglichen Werte der Argumente ausgeführt.

Beispiel 3:

Alle Parameter im flüchtigen Speicher sollen zurückgesetzt werden.

Senden: RPALF

Beispiel 4:

Die Position aller Achsen soll abgefragt werden.

Senden: POS?LF

Die Antwort-Syntax lautet wie folgt:

[<Argument>[SP<Argument>]]="]<Wert>LF

In mehrzeiligen Antworten wird in der letzten Zeile das Leerzeichen von dem Abschlusszeichen weggelassen:

```
{[<Argument>[{SP}<Argument>]]"]="<Wert>SP LF}
```

```
[<Argument>[{SP}<Argument>]]"]="<Wert>LF für die letzte Zeile!
```

In der Antwort werden die Argumente in derselben Reihenfolge aufgelistet wie im Abfragebefehl.

Abfragebefehl:

```
CMD?SP<Arg3>SP<Arg1>SP<Arg2>LF
```

Antwort auf diesen Befehl:

```
<Arg3>"]="<Wert3>SP LF
```

```
<Arg1>"]="<Wert1>SP LF
```

```
<Arg2>"]="<Wert2> LF
```

Beispiel 5:

Senden: TSP?SP2SP1LF

Empfangen: 2=-1158.4405SP LF

1=+0000.0000LF

### INFORMATION

Beim C-663 kann nur ein einzelnes Element pro Befehlszeile adressiert werden (z. B. Achse oder Parameter).

Beispiel:

Durch Senden der Befehlszeile

```
SEP 100 1 0x32 0
```

wird ein neuer Wert des Parameters 0x32 für Achse 1 im permanenten Speicher gespeichert, das Senden der Befehlszeile

```
SEP 100 1 0x32 0 1 0x14 1
```

ist jedoch nicht möglich, weil zwei Parameter geändert werden sollen.

Wenn der Befehl dies unterstützt, können auch alle Elemente durch Weglassen der Elementkennung adressiert werden.

Beispiel:

Durch Senden der Befehlszeile

```
SEP?
```

werden die Werte aller Parameter aus dem permanenten Speicher abgefragt.

### 8.3 Empfänger- und Senderadresse

Grundsätzlich sind die Adressen des anzusprechenden Controllers (Empfänger) und des Senders in jeder Befehlszeile erforderlich. Dies gilt selbst für Einzeichenbefehle (z. B. #4), oder für die Aufzeichnung von Makros. Weil aber nur der PC Befehlszeilen an die Controller senden darf, kann seine Adresse (0) weggelassen werden. Jedoch sind sowohl die Empfänger- als auch die Senderadresse in jeder Controllerantwort enthalten. Mehrzeilige Antworten enthalten die Empfänger- und Senderadresse nur in der ersten Zeile.

Beispiel:

In einem Terminal-Programm wie z. B. PIRterminal wird mit dem Befehl \*IDN? die Ident-Bezeichnung eines Controllers mit der Adresse 2 (hier: ein C-863.11) abgefragt.

Senden: `2 0 *IDN?`

oder

Senden: `2 *IDN?`

Die Antwort lautet in beiden Fällen:

```
0 2 (c)2011 Physik Instrumente(PI) Karlsruhe, C-863.11,0,1.2.0.0
```

Ausnahme:

Die Empfängeradresse kann weggelassen werden, wenn der anzusprechende Controller die Adresse 1 hat, selbst wenn dieser Controller Bestandteil eines Daisy-Chain-Netzwerks ist. Wenn die Empfängeradresse beim Ansprechen des Controllers weggelassen wird, werden Empfänger- und Senderadresse auch in der Antwort des Controllers weggelassen.

Beispiel:

Senden: `*IDN?`

Der Controller mit der Adresse 1 (hier: ein C-863.11) antwortet:

```
©2011 Physik Instrumente(PI) Karlsruhe, C-863.11,0,1.2.0.0
```

Senden: `1 *IDN?`

Derselbe Controller antwortet:

```
0 1 (c)2011 Physik Instrumente(PI) Karlsruhe, C-863.11,0,1.2.0.0
```

Informationen zur Einstellung der Controlleradresse finden Sie im Abschnitt "DIP-Schalter-Einstellungen anpassen" (S. 61). Die Controlleradresse kann im Bereich von 1 bis 16 liegen; die Standardadresse ist 1. Der PC hat immer die Adresse 0. Mit der Sammeladresse 255 können alle Controller in einem Daisy-Chain-Netzwerk gleichzeitig angesprochen werden, wobei dann jedoch keine Antworten an den PC gesendet werden.

## 8.4 Variablen

Für eine flexiblere Programmierung unterstützt der C-663 Variablen. Während globale Variablen immer verfügbar sind, gelten lokale Variablen immer nur für ein bestimmtes Makro. Typischerweise werden Variablen in Makros verwendet.

Variablen sind nur im flüchtigen Speicher (RAM) vorhanden. Die Variablenwerte haben den Datentyp `STRING`.

Für Variablennamen gelten folgende Konventionen:

- Variablennamen dürfen keine Sonderzeichen enthalten (insbesondere kein "\$").
- Höchstens 8 Zeichen sind erlaubt.
- Die Namen von globalen Variablen können aus den Zeichen A bis Z und 0 bis 9 bestehen. Sie müssen mit einem Buchstaben beginnen.
- Die Namen von lokalen Variablen dürfen keine Buchstaben enthalten. Mögliche Zeichen sind 0 bis 9.
- Der Variablenname kann auch über den Wert einer anderen Variablen angegeben werden.

Wenn der Wert einer Variablen verwendet werden soll, muss folgende Schreibweise angewandt werden:

- Dem Variablennamen muss ein "\$" vorangestellt werden.
- Variablennamen, die aus mehreren Zeichen bestehen, müssen in geschweifte Klammern gesetzt werden.

Wenn der Variablenname aus nur einem Zeichen besteht, können die geschweiften Klammern weggelassen werden.

Wenn die geschweiften Klammern bei Variablennamen weggelassen werden, die aus mehreren Zeichen bestehen, wird das erste Zeichen nach dem "\$" als der Variablenname interpretiert.

### Lokale Variablen:

- Lokale Variablen können nur in Makros verwendet werden.
- Derzeit unterstützt die Controllerfirmware drei lokale Variablen: 0, 1 und 2.
- Die Werte der lokalen Variablen 1 und 2 werden als Argumente der Befehle `MAC START` oder `MAC NSTART` beim Start des Makros angegeben.

Befehlsformate:

```
MAC START <macroname> [<String1> [<String2>]]
```

```
MAC NSTART <macroname> <uint> [<String1> [<String2>]]
```

<STRING1> und <STRING2> geben die Werte für die im Makro verwendeten lokalen Variablen 1 und 2 an. <STRING1> und <STRING2> können direkt oder über Variablenwerte angegeben werden. <uint> bestimmt, wievielmals das Makro ausgeführt werden soll. Weitere Informationen finden Sie in der Beschreibung des Befehls `MAC` (S. 189).

- Die lokale Variable 0 kann nur gelesen werden. Ihr Wert gibt an, wieviele Argumente (d.h. Werte von lokalen Variablen) beim Start des Makros angegeben wurden.
- Innerhalb eines Makros können die Werte lokaler Variablen mit den Befehlen `ADD` (S. 147), `CPY` (S. 152) und `VAR` (S. 222) verändert und mit dem Befehl `VAR` gelöscht werden (Ausnahme: lokale Variable 0).
- Solange das Makro ausgeführt wird, können die Werte der lokalen Variablen abgefragt werden mit:

```
VAR? 0
```

```
VAR? 1
```

```
VAR? 2
```

Die Abfragen können innerhalb oder außerhalb des Makros gesendet werden.

#### Globale Variablen:

- Globale Variablen können innerhalb und außerhalb von Makros verwendet werden.
- Die maximale Anzahl globaler Variablen beträgt 10.
- Globale Variablen werden mit den Befehlen `ADD`, `CPY` oder `VAR` angelegt und verändert. Sie können mit dem Befehl `VAR` gelöscht werden.
- Die Variablenwerte können mit `VAR?` abgefragt werden.

## 8.5 Befehlsübersicht

| Befehl | Argumente                    | Beschreibung                             |
|--------|------------------------------|------------------------------------------|
| #4     |                              | Request Status Register (S. 142)         |
| #5     |                              | Request Motion Status (S. 143)           |
| #7     |                              | Request Controller Ready Status (S. 144) |
| #8     |                              | Query If Macro Is Running (S. 144)       |
| #24    |                              | Stop All Axes (S. 145)                   |
| *IDN?  |                              | Get Device Identification (S. 145)       |
| ACC    | {<AxisID> <Acceleration>}    | Set Closed-Loop Acceleration (S. 146)    |
| ACC?   | [{<AxisID>}]                 | Get Closed-Loop Acceleration (S. 146)    |
| ADD    | <Variable> <FLOAT1> <FLOAT2> | Add and Save To Variable (S. 147)        |
| BRA    | BRA {<AxisID> <BrakeState>}  | Set Brake Activation State (S. 149)      |
| BRA?   | BRA? [{<AxisID>}]            | Get Brake Activation State (S. 150)      |
| CCL    | <Level> [<PSWD>]             | Set Command Level (S. 150)               |



| Befehl | Argumente                                         | Beschreibung                                     |
|--------|---------------------------------------------------|--------------------------------------------------|
| CCL?   |                                                   | Get Command Level (S. 151)                       |
| CPY    | <Variable> <CMD?>                                 | Copy Into Variable (S. 152)                      |
| CST?   | {{<AxisID>}}                                      | Get Assignment Of Stages To Axes (S. 152)        |
| CSV?   |                                                   | Get Current Syntax Version (S. 153)              |
| CTO    | {<TrigOutID> <CTOPam> <Value>}                    | Set Configuration Of Trigger Output (S. 153)     |
| CTO?   | {{<TrigOutID> <CTOPam>}}                          | Get Configuration Of Trigger Output (S. 157)     |
| DEC    | {<AxisID> <Deceleration>}                         | Set Closed-Loop Deceleration (S. 158)            |
| DEC?   | {{<AxisID>}}                                      | Get Closed-Loop Deceleration (S. 158)            |
| DEL    | <uint>                                            | Delay The Command Interpreter (S. 159)           |
| DFH    | {{<AxisID>}}                                      | Define Home Position (S. 159)                    |
| DFH?   | {{<AxisID>}}                                      | Get Home Position Definition (S. 161)            |
| DIO    | {<DIOID> <OutputOn>}                              | Set Digital Output Lines (S. 161)                |
| DIO?   | {{<DIOID>}}                                       | Get Digital Input Lines (S. 162)                 |
| DRC    | {<RecTableID> <Source> <RecOption>}               | Set Data Recorder Configuration (S. 163)         |
| DRC?   | {{<RecTableID>}}                                  | Get Data Recorder Configuration (S. 164)         |
| DRL?   | {{<RecTableID>}}                                  | Get Number Of Recorded Points (S. 165)           |
| DRR?   | <StartPoint> <NumberOfPoints><br>{{<RecTableID>}} | Get Recorded Data Values (S. 165)                |
| DRT    | {<RecTableID> <TriggerSource> <Value>}            | Set Data Recorder Trigger Source (S. 167)        |
| DRT?   | {{<RecTableID>}}                                  | Get Data Recorder Trigger Source (S. 168)        |
| ERR?   |                                                   | Get Error Number (S. 168)                        |
| FED    | {<AxisID> <EdgeID> <Param>}                       | Find Edge (S. 169)                               |
| FNL    | {{<AxisID>}}                                      | Fast Reference Move To Negative Limit (S. 171)   |
| FPL    | {{<AxisID>}}                                      | Fast Reference Move To Positive Limit (S. 172)   |
| FRF    | {{<AxisID>}}                                      | Fast Reference Move To Reference Switch (S. 173) |
| FRF?   | {{<AxisID>}}                                      | Get Referencing Result (S. 174)                  |
| GOH    | {{<AxisID>}}                                      | Go To Home Position (S. 174)                     |

| Befehl | Argumente                                                                                                                                                                               | Beschreibung                                    |
|--------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------|
| HDR?   |                                                                                                                                                                                         | Get All Data Recorder Options (S. 175)          |
| HLP?   |                                                                                                                                                                                         | Get List Of Available Commands (S. 176)         |
| HLT    | [[<AxisID>]]                                                                                                                                                                            | Halt Motion Smoothly (S. 177)                   |
| HPA?   |                                                                                                                                                                                         | Get List Of Available Parameters (S. 177)       |
| HPV?   | HPV?                                                                                                                                                                                    | Get List Of Possible Parameter Values (S. 179)  |
| JAS?   | [[<JoystickID> <JoystickAxis>]]                                                                                                                                                         | Query Joystick Axis Status (S. 180)             |
| JAX    | <JoystickID> <JoystickAxis> <AxisID>                                                                                                                                                    | Set Axis Controlled By Joystick (S. 181)        |
| JAX?   | [[<JoystickID> <JoystickAxis>]]                                                                                                                                                         | Get Axis Controlled By Joystick (S. 181)        |
| JBS?   | [[<JoystickID> <JoystickButton>]]                                                                                                                                                       | Query Joystick Button Status (S. 182)           |
| JDT    | {<JoystickID> <JoystickAxis> <uint>}                                                                                                                                                    | Set Joystick Default Lookup Table (S. 182)      |
| JLT    | [<JoystickID> <JoystickAxis> <Addr> <floatn>]                                                                                                                                           | Fill Joystick Lookup Table (S. 183)             |
| JLT?   | [<StartPoint> <NumberOfPoints> [[<JoystickID> <JoystickAxis>]]]                                                                                                                         | Get Joystick Lookup Table Values (S. 185)       |
| JON    | {<JoystickID> <uint>}                                                                                                                                                                   | Set Joystick Activation Status (S. 186)         |
| JON?   | [[<JoystickID>]]                                                                                                                                                                        | Get Joystick Activation Status (S. 187)         |
| JRC    | <Jump> <CMD?> <OP> <Value>                                                                                                                                                              | Jump Relatively Depending On Condition (S. 187) |
| LIM?   | [[<AxisID>]]                                                                                                                                                                            | Indicate Limit Switches (S. 188)                |
| MAC    | <keyword> [[<parameter>]]<br>BEG <macro><br>DEF <macro><br>DEF?<br>DEL <macro><br>END<br>ERR?<br>NSTART <macro> <uint> [<String1> [<String2>]]<br>START <macro> [<String1> [<String2>]] | Call Macro Function (S. 189)                    |
| MAC?   | [<macroname>]                                                                                                                                                                           | List Macros (S. 192)                            |
| MAN?   | <CMD>                                                                                                                                                                                   | Get Help String For Command (S. 193)            |
| MAT    | <Variable> <=> <FLOAT1> <OP> <FLOAT2>                                                                                                                                                   | Calculate And Save To Variable (S. 194)         |
| MEX    | <CMD?> <OP> <Value>                                                                                                                                                                     | Stop Macro Execution Due To Condition (S. 195)  |
| MOV    | {<AxisID> <Position>}                                                                                                                                                                   | Set Target Position (S. 196)                    |

| Befehl | Argumente                            | Beschreibung                                     |
|--------|--------------------------------------|--------------------------------------------------|
| MOV?   | [[<AxisID>]]                         | Get Target Position (S. 197)                     |
| MVR    | {<AxisID> <Distance>}                | Set Target Relative To Current Position (S. 198) |
| ONT?   | [[<AxisID>]]                         | Get On-Target State (S. 199)                     |
| POS    | {<AxisID> <Position>}                | Set Real Position (S. 200)                       |
| POS?   | [[<AxisID>]]                         | Get Real Position (S. 201)                       |
| RBT    |                                      | Reboot System (S. 201)                           |
| RMC?   |                                      | List Running Macros (S. 202)                     |
| RON    | {<AxisID> <ReferenceOn>}             | Set Reference Mode (S. 202)                      |
| RON?   | [[<AxisID>]]                         | Get Reference Mode (S. 203)                      |
| RPA    | [[<ItemID> <PamID>]]                 | Reset Volatile Memory Parameters (S. 203)        |
| RTR    | <RecordTableRate>                    | Set Record Table Rate (S. 204)                   |
| RTR?   |                                      | Get Record Table Rate (S. 205)                   |
| SAI    | {<AxisID> <NewIdentifier>}           | Set Current Axis Identifiers (S. 205)            |
| SAI?   | [ALL]                                | Get List Of Current Axis Identifiers (S. 206)    |
| SEP    | <Pswd> {<ItemID> <PamID> <PamValue>} | Set Non-Volatile Memory Parameters (S. 206)      |
| SEP?   | [[<ItemID> <PamID>]]                 | Get Non-Volatile Memory Parameters (S. 207)      |
| SPA    | {<ItemID> <PamID> <PamValue>}        | Set Volatile Memory Parameters (S. 208)          |
| SPA?   | [[<ItemID> <PamID>]]                 | Get Volatile Memory Parameters (S. 210)          |
| SRG?   | {<AxisID> <RegisterID>}              | Query Status Register Value (S. 211)             |
| STE    | <AxisID> <Amplitude>                 | Start Step And Response Measurement (S. 212)     |
| STP    |                                      | Stop All Axes (S. 213)                           |
| SVO    | {<AxisID> <MotorState>}              | Set Motor State (S. 214)                         |
| SVO?   | [[AxisID]]                           | Get Motor State (S. 215)                         |
| TAC?   |                                      | Tell Number Of Analog Input Lines (S. 215)       |
| TAV?   | [[<AnalogInputID>]]                  | Get Analog Input Voltage (S. 216)                |
| TCV?   | [[AxisID]]                           | Get Commanded Closed-Loop Velocity (S. 216)      |

| Befehl | Argumente                    | Beschreibung                                           |
|--------|------------------------------|--------------------------------------------------------|
| TIO?   |                              | Tell Number Of Digital I/O Lines (S. 216)              |
| TMN?   | [[<AxisID>]]                 | Get Minimum Commandable Position (S. 217)              |
| TMX?   | [[<AxisID>]]                 | Get Maximum Commandable Position (S. 218)              |
| TNR?   |                              | Get Number Of Record Tables (S. 218)                   |
| TRO    | {<TrigOutID> <TrigMode>}     | Set Trigger Output State (S. 218)                      |
| TRO?   | [[<TrigOutID>]]              | Get Trigger Output State (S. 219)                      |
| TRS?   | [[<AxisID>]]                 | Indicate Reference Switch (S. 219)                     |
| TSP    | {<InputSignalID> <Position>} | Set Input Signal Position Value (S. 220)               |
| TSP?   | [[<InputSignalID>]]          | Get Input Signal Position Value (S. 221)               |
| TVI?   |                              | Tell Valid Character Set For Axis Identifiers (S. 221) |
| VAR    | <Variable> <String>          | Set Variable Value (S. 222)                            |
| VAR?   | [[<Variable>]]               | Get Variable Value (S. 223)                            |
| VEL    | {<AxisID> <Velocity>}        | Set Closed-Loop Velocity (S. 223)                      |
| VEL?   | [[<AxisID>]]                 | Get Closed-Loop Velocity (S. 224)                      |
| VER?   |                              | Get Versions Of Firmware And Drivers (S. 225)          |
| WAC    | <CMD?> <OP> <Value>          | Wait For Condition (S. 225)                            |
| WPA    | <Pswd> [[<ItemID> <PamID>]]  | Save Parameters To Non-Volatile Memory (S. 226)        |

## 8.6 Befehlsbeschreibungen für GCS 2.0

### #4 (Request Status Register)

Beschreibung: Fragt die Systemstatus-Information ab.

Format: #4

Argumente: Keine

Antwort: Die Antwort ist bit-codiert. Für die individuellen Codes siehe unten.

Hinweise: Dieser Befehl ist funktionsgleich mit SRG? (S. 211), aber es wird nur ein Zeichen über die Schnittstelle gesendet. Deshalb kann #4 auch verwendet werden, wenn der Controller zeitaufwändige Aufgaben ausführt.

Für den C-663 ist die Antwort die Summe der folgenden Codes in Hexadezimalformat:

| Bit          | 15               | 14                       | 13          | 12       | 11 | 10 | 9 | 8           |
|--------------|------------------|--------------------------|-------------|----------|----|----|---|-------------|
| Beschreibung | On-Target-Status | Führt Referenzierung aus | In Bewegung | Motor an | -  | -  | - | Fehler-flag |

| Bit          | 7                          | 6                          | 5                          | 4                          | 3 | 2                | 1                | 0                |
|--------------|----------------------------|----------------------------|----------------------------|----------------------------|---|------------------|------------------|------------------|
| Beschreibung | Digitale Eingangsleitung 4 | Digitale Eingangsleitung 3 | Digitale Eingangsleitung 2 | Digitale Eingangsleitung 1 | - | Pos. Endschalter | Referenzschalter | Neg. Endschalter |

Beispiel:

Senden: #4

Empfangen: 0x9005

Hinweis: Die Antwort wird im Hexadezimalformat angegeben. Sie besagt: die Achse ist an der Zielposition (On-Target-Status = wahr), der Motor ist aktiviert, es ist kein Fehler aufgetreten, der Status der digitalen Eingangsleitungen 1 bis 4 ist low, und der Positionierer befindet sich auf der positiven Seite des Referenzschalters (Endschalter sind nicht aktiv; beachten Sie, dass die Logik der Signale in diesem Beispiel invertiert ist).

**#5 (Request Motion Status)**

Beschreibung: Fragt den Bewegungsstatus der Achsen ab.

Format: #5

Argumente: Keine

Antwort: Die Antwort <uint> ist bit-codiert und wird als hexadezimale Summe der folgenden Codes zurückgegeben:

1 = erste Achse bewegt sich

2 = zweite Achse bewegt sich

4 = dritte Achse bewegt sich

...

0 gibt an, dass die Bewegung aller Achsen abgeschlossen ist.

**#7 (Request Controller Ready Status)**

Beschreibung: Fragt den Bereitschaftsstatus des Controllers ab (prüft, ob Controller zum Ausführen eines neuen Befehls bereit ist).

Hinweis: Verwenden Sie #5 (S. 143) anstelle von #7, um zu verifizieren, ob die Bewegung beendet ist.

Format: #7

Argumente: Keine

Antwort: B1h (ASCII Zeichen 177 = "±" in Windows) wenn Controller bereit ist

B0h (ASCII Zeichen 176 = "°" in Windows) wenn Controller nicht bereit ist  
(z. B. führt eine Referenzfahrt aus)

Fehlersuche: Die Antwortzeichen können in nicht-westeuropäischen Zeichensätzen oder anderen Betriebssystemen unterschiedlich angezeigt werden.

**#8 (Query if Macro Is Running)**

Beschreibung: Prüft, ob ein Makro auf dem Controller ausgeführt wird.

Format: #8

Argumente: Keine

Antwort: <uint>=0 wenn kein Makro ausgeführt wird  
<uint>=1 wenn ein Makro aktuell ausgeführt wird

### #24 (Stop All Axes)

Beschreibung: Stoppt alle Achsen abrupt. Nähere Angaben siehe Hinweise unten.

Setzt den Fehlercode auf 10.

Dieser Befehl ist funktionsgleich mit STP (S. 213), aber es wird nur ein Zeichen über die Schnittstelle gesendet.

Format: #24

Argumente: Keine

Antwort: Keine

Hinweise: #24 stoppt jede Bewegung, die durch Bewegungsbefehle (z. B. MOV (S. 196), MVR (S. 198), GOH (S. 174), STE (S. 212)), Befehle zur Referenzierung (FNL (S. 171), FPL (S. 172), FRF (S. 173)) und Makros (MAC (S. 189)) verursacht wird. Stoppt auch die Makroausführung.

Nachdem die Achsen gestoppt wurden, werden ihre Zielpositionen auf ihre aktuellen Positionen gesetzt.

HLT (S. 177) stoppt im Gegensatz zu #24 die Bewegung mit angegebener Abbremsung im Hinblick auf die Systemträgheit.

### \*IDN? (Get Device Identification)

Beschreibung: Fragt die Ident-Bezeichnung des Geräts ab.

Format: \*IDN?

Argumente: Keine

Antwort: Mit dem Abschlusszeichen (line feed) beendeter einzeliger Text mit Controllernamen, Seriennummer und Firmwareversion

Hinweise: Beim C-663 antwortet \*IDN? etwa Folgendes:

```
(c) 2023 Physik Instrumente (PI) GmbH &
Co. KG, C-663.12, 116026229, 1.2.0.0
```

### ACC (Set Closed-Loop Acceleration)

Beschreibung: Setzt die Beschleunigung für die angegebenen Achsen.

ACC kann verändert werden, während die Achse sich bewegt.

Format: ACC {<AxisID> <Acceleration>}

Argumente: <AxisID> ist eine Achse des Controllers

<Acceleration> ist der Wert der Beschleunigung in physikalischen Einheiten pro  $s^2$ .

Antwort: Keine

Fehlersuche: Unzulässige Achsenkennung

Hinweise: Der kleinstmögliche Wert für <Acceleration> ist 0.

ACC ändert den Wert des Parameters **Closed-Loop Acceleration (Phys. Unit/s<sup>2</sup>)** (0xB) im flüchtigen Speicher des C-663. Der Parameterwert kann mit WPA (S. 226) als Standard gespeichert werden, Details siehe "Anpassen von Einstellungen" (S. 251).

Der maximale Wert, der mit dem Befehl ACC gesetzt werden kann, wird durch den Parameter **Maximum Closed-Loop Acceleration (Phys. Unit/s<sup>2</sup>)** (0x4A) angegeben.

### ACC? (Get Closed-Loop Acceleration)

Beschreibung: Fragt den mit ACC (S. 146) gesetzten Wert der Beschleunigung ab.

Werden alle Argumente weggelassen, wird der mit ACC gesetzte Wert aller Achsen abgefragt.

Format: ACC? [{<AxisID>}]



Argumente: <AxisID> ist eine Achse des Controllers

Antwort: {<AxisID>=" "<float> LF}

wobei

<float> der mit ACC gesetzte Beschleunigungswert ist, in physikalischen Einheiten pro  $s^2$ .

**ADD (Add And Save To Variable)**

Beschreibung: Addiert zwei Werte und speichert das Ergebnis als Variable (S. 137).

Die Variable ist nur im flüchtigen Speicher (RAM) vorhanden.

Format: ADD <Variable> <FLOAT1> <FLOAT2>

Argumente: <Variable> ist der Name der Variable, in der das Ergebnis gespeichert werden soll.

<FLOAT1> ist der erste Summand.

<FLOAT2> ist der zweite Summand.

Für die Summanden werden Gleitkommazahlen erwartet. Sie können direkt angegeben werden oder über den Wert einer Variablen.

Antwort: Keine

Hinweise: Lokale Variablen können mit ADD nur in Makros gesetzt werden.

Beispiel 1: Wert \$B wird zu Wert \$A addiert und das Ergebnis wird als Variable C gespeichert:

```
ADD C $A $B
```

Beispiel 2: Der Name der Variablen, in die das Ergebnis kopiert werden soll, wird über den Wert einer anderen Variablen angegeben:

Senden: VAR?

Empfangen:

```
A=468
```

```
B=123
```

```
3Z=WORKS
```

Senden: `ADD A${3Z} $A $B`

Senden: `VAR?`

Empfangen:

`A=468`

`B=123`

`AWORKS=591`

`3Z=WORKS`

Senden: `ADD ${3Z} $A $B`

Senden: `VAR?`

Empfangen:

`A=468`

`B=123`

`AWORKS=591`

`WORKS=591`

`3Z=WORKS`

Beispiel 3:

Unter Verwendung der nachstehenden Makros ist es möglich, mit LEDs, die an die digitalen Ausgangsleitungen des Controllers angeschlossen sind, ein "Blinklicht" zu erzeugen. \$1 und \$2 sind Werte lokaler Variablen und müssen als Argumente des Befehls MAC START oder MAC NSTART beim Start der Makros angegeben werden (siehe unten).

DIO 0 <bitmask>: Setzt die Ausgangskanäle gemäß <bitmask>. "DIO 0 5" aktiviert beispielsweise die Kanäle 1 und 3 und deaktiviert alle anderen Kanäle (5 ist 0000 0101 in Binärschreibweise).

Führen Sie folgende Schritte zur Implementierung des "Blinklichts" durch:

1. Schreiben Sie das Makro "STEPS":

`MAC BEG STEPS`

`DIO 0 $1`

`ADD 1 $1 1`

`DEL $2`

`JRC -3 VAR? 1 <= 15`

`ADD 1 $1 -1`

`DIO 0 $1`

`DEL $2`

`JRC -3 VAR? 1 > 0`

`MAC END`

## 2. Schreiben Sie das Makro "TEST":

```
MAC BEG TEST
MAC START STEPS 0 $1
ADD 1 $1 10
JRC -2 VAR? 1 < 110
VAR 1 10
ADD 2 $2 -1
JRC -5 VAR? 2 > 0
MAC END
```

## 3. Starten Sie das Makro TEST mit Argumenten, die die Variablenwerte \$1 und \$2 definieren:

```
MAC START Test 10 50
```

Bedeutung der Variablenwerte dabei:

\$1: Verzögerung in ms zwischen jedem Schritt im Makro STEPS. Der Wert wird durch das Makro TEST jeweils um 10 erhöht, bis er 110 erreicht hat.

\$2: Anzahl der Wiederholungen der gesamten "Blinklicht"-Prozedur.

**BRA (Set Brake Activation State)**

Beschreibung: Aktiviert/deaktiviert Bremse für angegebene Achsen.

Format: BRA {<AxisID> <BrakeState>}

Argumente: <AxisID> ist eine Achse des Controllers

<BrakeState> kann die folgenden Werte haben:  
 0 = Bremse deaktiviert  
 1 = Bremse aktiviert

Antwort: Keine

Fehlersuche: Unzulässige Achsenkennung

Hinweise: Die Bremse kann nur verwendet werden, wenn der Parameter 0x1A (**Has Brake?**) den Wert 1 ("ja") hat. Wenn der Parameter 0x1A (**Has Brake?**) den Wert 1 ("ja") hat, gilt Folgendes:

- Die Bremse kann mit BRA nur aktiviert oder deaktiviert werden, wenn der Motor deaktiviert ist. Sichern Sie den Positionierer gegen unbeabsichtigte Bewegungen, bevor Sie die Bremse mit BRA deaktivieren!
- Das Aktivieren des Motors mit SVO (S. 214) beeinflusst den Aktivierungszustand der Bremse:

- Aktivieren des Motors deaktiviert die Bremse.
- Deaktivieren des Motors aktiviert die Bremse.
- Beim Auftreten eines Bewegungsfehlers (S. 87) wird der Motor deaktiviert, und die Bremse wird aktiviert.

Wenn der integrierte Bremsentreiber des C-663 verwendet werden soll, muss zusätzlich der Parameter 0x3094 (**Internal Brake**) den Wert 1 haben. Weitere Informationen siehe die Beschreibungen in "Parameterübersicht" (S. 260).

### BRA? (Get Brake Activation State)

|               |                                                                                                                                                                                                       |
|---------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Fragt den Status der Bremsenaktivierung für die angegebenen Achsen ab.</p> <p>Werden keine Argumente angegeben, wird der Status aller Achsen abgefragt.</p>                                        |
| Format:       | BRA? [{<AxisID>}]                                                                                                                                                                                     |
| Argumente:    | <AxisID> ist eine Achse des Controllers                                                                                                                                                               |
| Antwort:      | <p>{&lt;AxisID&gt;="&lt;BrakeState&gt; LF}</p> <p>wobei</p> <p>&lt;BrakeState&gt; der aktuelle Status der Bremsenaktivierung der Achse ist:<br/> 0 = Bremse deaktiviert<br/> 1 = Bremse aktiviert</p> |
| Fehlersuche:  | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                             |

### CCL (Set Command Level)

|               |                                                                                                                                                                                                                                 |
|---------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Ändert die aktive "Befehlsebene" und bestimmt somit die Verfügbarkeit von Befehlen und von Schreibzugriff auf Systemparameter.                                                                                                  |
| Format:       | CCL <Level> [<PSWD>]                                                                                                                                                                                                            |
| Argumente:    | <p>&lt;Level&gt; ist eine Befehlsebene des Controllers</p> <p>&lt;PSWD&gt; ist das Kennwort, das für den Wechsel in die entsprechende Befehlsebene erforderlich ist</p> <p>Es gelten folgende Befehlsebenen und Kennwörter:</p> |

Level = 0 ist die Werkseinstellung, alle Befehle, die dem "normalen" Benutzer zur Verfügung gestellt werden, sowie der Lesezugriff auf alle Parameter sind zugänglich, kein Kennwort erforderlich.

Level = 1 fügt zusätzliche Befehle und den Schreibzugriff für Parameter der Ebene 1 hinzu (Befehle und Parameter der Ebene 0 sind inbegriffen). Das erforderliche Kennwort lautet "advanced".

Level > 1 ist nur für PI-Servicepersonal vorgesehen. Die Benutzer können nicht zu einer Ebene > 1 wechseln. Wenn Sie Probleme mit Parametern der Ebene 2 oder höher haben sollten, wenden Sie sich an den Kundendienst (S. 281).

Antwort: Keine  
 Fehlersuche: Ungültiges Kennwort  
 Hinweise: Beim C-663 legen die Befehlsebenen nur das Schreibrecht auf die Parameter fest. Die Verfügbarkeit der Befehle des C-663 ist unabhängig von der aktiven Befehlsebene.

HPA? (S. 177) listet die Parameter einschließlich der Information darüber, welche Befehlsebene Schreibzugriff auf sie erlaubt. Weitere Informationen zur Parameterverwendung siehe "Anpassen von Einstellungen" (S. 251).

Nach dem Einschalten oder Neustart des Controllers ist die aktive Befehlsebene immer 0.

#### **CCL? (Get Command Level)**

Beschreibung: Fragt die aktive "Befehlsebene" ab.  
 Format: CCL?  
 Argumente: Keine  
 Antwort: <Level> ist die aktuell aktive Befehlsebene; uint.  
 Hinweise: <Level> sollte 0 oder 1 sein.

<Level> = 0 ist die Werkseinstellung, auf Parameter der Ebene 0 besteht Schreibzugriff, auf alle Parameter besteht Lesezugriff

<Level> = 1 lässt Schreibzugriff für Parameter der Ebene 1 zu (Parameter von Ebene 0 sind inbegriffen)

**CPY (Copy Into Variable)**

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|---------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Kopiert eine Antwort auf einen Befehl in eine Variable (S. 137).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
|               | Die Variable ist nur im flüchtigen Speicher (RAM) vorhanden.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| Format:       | CPY <Variable> <CMD?>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| Argumente:    | <Variable> ist der Name der Variablen, in die die Befehlsantwort kopiert werden soll.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|               | <CMD?> ist ein Abfragebefehl in seiner üblichen Schreibweise. Die Antwort muss ein einzelner Wert sein (und nicht mehr).                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| Antwort:      | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| Hinweise:     | Lokale Variablen können mit CPY nur in Makros gesetzt werden.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Beispiel 1:   | <p>Unter Verwendung des nachstehenden Makros ist es möglich, die digitalen Eingangs- und Ausgangsleitungen des Controllers durchzukontaktieren. 1 ist eine lokale Variable, deren Wert als Argument des Befehls MAC START oder MAC NSTART beim Start der Makros angegeben werden muss.</p> <p>Schreiben Sie das Makro "connect":</p> <pre>MAC BEG connect CPY 1 DIO? 0 DIO 0 \$1 MAC START CONNECT MAC END</pre> |
| Beispiel 2:   | <p>Es ist möglich, den Wert einer Variable (z. B. SOURCE) in eine andere Variable (z. B. TARGET) zu kopieren:</p> <pre>CPY TARGET VAR? SOURCE</pre>                                                                                                                                                                                                                                                              |

**CST? (Get Assignment Of Stages To Axes)**

|               |                                                                                          |
|---------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Frägt den Namen des Positionierertyps ab, der an die angegebene Achse angeschlossen ist. |
| Format:       | CST? [{<AxisID>}]                                                                        |
| Argumente:    | <AxisID> ist eine Achse des Controllers                                                  |

Antwort: {<AxisID>=" "<string> LF}

wobei

<string> der Name des Positionierertyps ist, der der Achse zugewiesen ist.

Hinweise: Der Positionierername wird vom Parameter **Stage Name** gelesen (ID 0x3C), dessen Werkseinstellungswert "DEFAULT\_STAGE" ist. Sie können mit SPA (S. 208) oder SEP (S. 206) den Parameterwert auf den Namen Ihres Positionierers setzen. Einzelheiten finden Sie in der Parameterübersicht (S. 260).

### CSV? (Get Current Syntax Version)

Beschreibung: Fragt die GCS-Syntaxversion ab, die in der Firmware verwendet wird.

Format: CSV?

Argumente: Keine

Antwort: Die aktuelle GCS-Syntaxversion

Hinweise: 1.0 (für GCS 1.0) oder 2.0 (für GCS 2.0) sind mögliche Antworten.

### CTO (Set Configuration Of Trigger Output)

Beschreibung: Konfiguriert die Bedingungen für die Triggerausgabe für die angegebene digitale Ausgangsleitung.

Format: CTO {<TrigOutID> <CTOPam> <Value>}

Argumente: <TrigOutID> ist eine digitale Ausgangsleitung des Controllers; weitere Angaben siehe unten.

<CTOPam> ist die ID des CTO-Parameters im Dezimalformat; vorhandene IDs siehe unten.

<Value> ist der Wert, auf den der CTO-Parameter gesetzt wird; siehe unten.

Antwort: Keine

Hinweise: Die Bedingungen für die Triggerausgabe werden aktiv, wenn sie mit TRO (S. 218) aktiviert werden. Verwenden Sie DIO (S. 161) nicht für digitale Ausgangsleitungen, bei denen die Triggerausgabe mit TRO aktiviert ist.

Die CTO-Einstellungen gehen verloren, wenn C-663 ausgeschaltet oder neugestartet wird. Durch Speichern in einem Makro können sie auf einfache Weise beibehalten werden.

Vorhandene  
Ausgangs-  
leitungen und  
Triggerbe-  
dingungen:

<TrigOutID> entspricht den digitalen Ausgangsleitungen 1 bis 4, IDs = 1 bis 4; siehe "I/O" (S. 288).

<CTOPam> Parameter-IDs, verfügbar für C-663:

- 1 = TriggerStep
- 2 = Axis
- 3 = TriggerMode
- 7 = Polarity
- 8 = StartThreshold
- 9 = StopThreshold
- 10 = TriggerPosition

<Value> verfügbar für die entsprechende <CTOPam> ID:

für TriggerStep: Strecke

für Axis: die Kennung der Achse, die mit der digitalen Ausgangsleitung verbunden werden soll. Irrelevant für den Triggermodus MotionError.

für TriggerMode (Standardwert ist 0):

- 0 = PositionDistance;  
es wird jedes Mal ein Triggerpuls geschrieben, wenn die Achse die Strecke TriggerStep zurückgelegt hat (<CTOPam> ID 1). Optional können Werte für StartThreshold und StopThreshold (<CTOPam> IDs 8 und 9) definiert werden, um die Triggerausgabe nur für einen begrenzten Positionsbereich und eine bestimmte Bewegungsrichtung zu aktivieren (negativ oder positiv; Hinweis: Falls sich die Bewegungsrichtung umkehrt, bevor die Achsenposition den Stop-Schwellenwert erreicht hat, werden weiterhin Triggerpulse erzeugt). Werden StartThreshold und StopThreshold auf den gleichen Wert gesetzt, werden sie nicht verwendet.
- 2 = OnTarget;  
der On-Target-Status der gewählten Achse wird an die gewählte digitale Ausgangsleitung übertragen (dieser Status kann auch mit dem Befehl ONT? gelesen werden).



- 5 = MotionError;  
die gewählte digitale Ausgangsleitung wird aktiv, wenn ein Bewegungsfehler auftritt. Die Leitung bleibt aktiv, bis der Fehlercode auf 0 zurückgesetzt wird (durch eine Abfrage mit ERR?).
- 6 = InMotion;  
die gewählte digitale Ausgangsleitung ist solange aktiv, wie die gewählte Achse in Bewegung ist (der Bewegungszustand kann auch mit Befehlen, z. B. SRG? oder #5, gelesen werden).
- 7 = Position+Offset;  
der erste Triggerpuls wird geschrieben, wenn die Achse die durch TriggerPosition (<CTOPam> ID 10) angegebene Position erreicht hat. Die nächsten Triggerpulse werden jeweils geschrieben, wenn die Achsenposition gleich der Summe der letzten gültigen Triggerposition und der durch TriggerStep (<CTOPam> ID 1) angegebenen Strecke ist. Die Triggerausgabe wird beendet, wenn die Achsenposition den durch StopThreshold (<CTOPam> ID 9) angegebenen Wert übersteigt. Das Vorzeichen des Wertes TriggerStep bestimmt, für welche Bewegungsrichtung Triggerpulse ausgegeben werden sollen. Die Triggerverarbeitung erfolgt durch den DSP des C-663.
- 8 = SinglePosition;  
die gewählte digitale Ausgangsleitung ist aktiv, wenn die Achsenposition die durch TriggerPosition (<CTOPam> ID 10) angegebene Position erreicht hat oder überschreitet.

für Polarity (Standardwert ist 1): setzt die Signalpolarität für die digitale Ausgangsleitung

0 = low-aktiv

1 = high-aktiv

für StartThreshold/StopThreshold: Positionswert;  
bei Verwendung für den Triggermodus PositionDistance müssen beide Schwellenwerte gesetzt werden, um den Positionsbereich und die Bewegungsrichtung für die Triggerausgabe zu bestimmen;  
StopThreshold wird als Stopp-Bedingung für den Triggermodus Position+Offset verwendet

für TriggerPosition: Positionswert;  
bei Verwendung im Triggermodus Position+Offset wird an dieser Position der erste Triggerpuls ausgegeben;  
bei Verwendung im Triggermodus SinglePosition ist die Ausgangsleitung aktiv, wenn diese Position erreicht oder überschritten ist

Anwendungsbeispiele und weitere Angaben siehe "Digitale Ausgangssignale" (S. 91) und nachstehende Zeilen.

Beispiel 1: Ein Puls soll an der digitalen Ausgangsleitung 1 (ID 1) erzeugt werden, wenn Achse 1 eine Distanz von 0,05 µm zurückgelegt hat. Folgende Parameter müssen gesetzt werden:

```
TrigOutID = 1
Axis = 1
TriggerMode = 0
TriggerStep = 0.05
Senden: CTO 1 2 1
Senden: CTO 1 3 0
Senden: CTO 1 1 0.00005
```

Beispiel 2: In diesem Beispiel soll die digitale Ausgangsleitung 1 von low auf high gesetzt werden, wenn Achse A ihre Bewegung beginnt. Folgende Parameter müssen gesetzt werden:

```
TrigOutID = 1
Axis = A (Achsenkennung wurde mit SAI geändert)
TriggerMode = 6
Polarity = high-aktiv
Sie müssen also Folgendes senden:
CTO 1 2 A
CTO 1 3 6
CTO 1 7 1
```

Beispiel 3: L-509.1xxxxx (Stellweg: 26 mm) wird mit Achse 1 verbunden. Die Referenzposition von L-509.1xxxxx ist 13 mm. Von ihrer Referenzposition ausgehend soll die Achse abwechselnd vorwärts und rückwärts bewegt werden; Triggerpulse sollen für beide Bewegungsrichtungen in einem Bereich von 1 mm mit dem Triggermodus Position+Offset ausgegeben werden. Zu diesem Zweck werden zwei Makros in den Controller geschrieben. Das Makro TRIGREF initialisiert den Controller und kann auch als Startup-Makro festgelegt werden, während das Makro TRIGGER die Bewegung und somit die Triggerausgabe startet. Schreiben Sie die Makros wie nachstehend beschrieben. Nähere Angaben zu Makros siehe "Mit Makros arbeiten" (S. 115).

Stellen Sie sicher, dass die Geschwindigkeitseinstellung für die Achse zur CTO-Einstellung für die Strecke passt.  
Empfohlener Wert:  
Höchstgeschwindigkeit = Strecke \* 20 kHz / 2  
wobei 20 kHz die Frequenz des Regelzyklus des C-663 ist.

Bei einer Geschwindigkeit von 20 mm/s ergibt sich eine Frequenz des Triggersignals von 1 kHz.

- Zeichnen Sie ein Makro namens TRIGREF mit folgendem Inhalt auf:

```
CTO 1 3 7
SVO 1 1
FRF
TRO 1 1
MAC START TRIGGER
```

- Zeichnen Sie ein Makro namens TRIGGER mit folgendem Inhalt auf:

```
CTO 1 1 0.02
CTO 1 9 15
CTO 1 10 14
DEL 1000
DRT 0 2 0
MOV 1 15.01
WAC POS? 1 > 14.8
MEX CTO? 1 10 < 13.9
CTO 1 1 -0.02
CTO 1 9 14
CTO 1 10 15
DEL 1000
MOV 1 13.99
WAC POS? 1 < 14
MEX CTO? 1 10 > 14.1
MAC START TRIGGER
```

### CTO? (Get Configuration Of Trigger Output)

**Beschreibung:** Fragt die Werte ab, die für die angegebenen Trigger-Ausgangsleitungen und Parameter gesetzt wurden.

**Format:** CTO? [{<TrigOutID> <CTOPam>}]

**Argumente:** <TrigOutID>: ist eine digitale Ausgangsleitung des Controllers; siehe CTO.

<CTOPam>: Parameter-ID; siehe CTO.

Werden alle Argumente weggelassen, enthält die Antwort die Werte für alle Parameter und alle Ausgangsleitungen.

Antwort: {<TrigOutID> <CTOPam>="<Value> LF}

Für <Value> siehe CTO.

### DEC (Set Closed-Loop Deceleration)

Beschreibung: Setzt die Abbremsung für die angegebenen Achsen.

DEC kann verändert werden, während die Achse sich bewegt.

Format: DEC {<AxisID> <Deceleration>}

Argumente: <AxisID> ist eine Achse des Controllers.

<Deceleration> ist der Wert der Abbremsung in physikalischen Einheiten pro  $s^2$ .

Antwort: Keine

Fehlersuche: Unzulässige Achsenkennung

Hinweise: Der kleinstmögliche Wert für <Deceleration> ist 0.

DEC ändert den Wert des Parameters **Closed Loop Deceleration (Phys. Unit/s<sup>2</sup>)** (0xC) im flüchtigen Speicher des C-663. Der Parameterwert kann mit WPA (S. 226) als Standard gespeichert werden, Details siehe "Anpassen von Einstellungen" (S. 251).

Der maximale Wert, der mit dem Befehl DEC gesetzt werden kann, wird durch den Parameter **Maximum Closed-Loop Deceleration (Phys. Unit/s<sup>2</sup>)** (0x4B) angegeben.

### DEC? (Get Closed-Loop Deceleration)

Beschreibung: Fragt den mit DEC (S. 158) gesetzten Wert der Abbremsung ab.

Werden alle Argumente weggelassen, wird der mit DEC gesetzte Wert aller Achsen abgefragt.

Format: DEC? [{<AxisID>}]

Argumente: <AxisID> ist eine Achse des Controllers.

Antwort: {<AxisID>="<float> LF}

wobei

<float> der mit DEC gesetzte Wert der Abbremsung ist, in physikalischen Einheiten pro  $s^2$ .

### DEL (Delay the Command Interpreter)

Beschreibung: Verzögert um <uint> Millisekunden.

Format: DEL <uint>

Argumente: <uint> ist der Verzögerungswert in Millisekunden.

Antwort: Keine

Hinweise: DEL kann nur in Makros verwendet werden. Verwechseln Sie nicht MAC DEL (löscht Makros) mit DEL (verzögert).

Weitere Informationen finden Sie in der Beschreibung des Befehls MAC (S. 189) und im Abschnitt "Controllermakros" (S. 113).

### DFH (Define Home Position)

Beschreibung: Definiert die Nullposition für die angegebene Achse neu, indem der Positionswert an der aktuellen Position auf null gesetzt wird.

Werden alle Argumente weggelassen, definiert DHF die Nullposition aller Achsen neu.

Format: DFH [{<AxisID>}]

Argumente: <AxisID> ist eine Achse des Controllers

Antwort: keine

Fehlersuche: Unzulässige Achsenkennung

Hinweise: DFH setzt die aktuelle Position der Achse auf null und speichert den Positionswert, der beim Befehlsaufruf gültig war, als Offset im flüchtigen Speicher. Durch Addition dieses Offsets zur Antwort werden die Ausgabewerte folgender Befehle an die neue Nullposition angepasst:

- POS? (S. 201) (Abfrage der aktuellen Position)

- TMN? (S. 217) (Abfrage der kleinsten kommandierbaren Position)
- TMX? (S. 218) (Abfrage der größten kommandierbaren Position)

Der Offset wird in folgenden Fällen auf null zurückgesetzt:

- Beim Einschalten und Neustart des C-663
- Bei der Referenzierung

Die folgenden Werte werden durch DFH **nicht** geändert:

- Ausgabewert für TSP? (S. 221) (Abfrage der aktuellen Sensorposition)
- Parameter für die Definition von Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen (S. 36)

Beispiel:

Senden: MOV 1 9.87

Senden: POS? 1

Empfangen: 1=9.8700005

Senden: DFH? 1

Empfangen: 1=0.0000000

Senden: TMN? 1

Empfangen: 1=0.0000000

Senden: TMX? 1

Empfangen: 1=14.9999982

Hinweis: Achse 1 wird zur absoluten Position 9,87 mm bewegt. Anschließend werden die aktuelle Achsenposition (mit POS?), der aktuelle Offsetwert (mit DFH?) sowie die kleinste und größte kommandierbare Position (mit TMN? und TMX?) abgefragt.

Senden: DFH 1

Senden: POS? 1

Empfangen: 1=0.0000000

Senden: DFH? 1

Empfangen: 1=9.8700005

Senden: TMN? 1

Empfangen: 1=-9.8700005

Senden: TMX? 1

Empfangen: 1=5.1299978

Hinweis: Die Achse hat sich nicht bewegt. Mit DFH wurde die aktuelle Achsenposition als neue Nullposition festgelegt. Der Offsetwert für Achse 1 beträgt deshalb nun 9,87 mm. Die Werte für die kleinste und größte kommandierbare Position wurden durch Addition des Offsets an die neue Nullposition angepasst.

**DFH? (Get Home Position Definition)**

|               |                                                                                                                                                                                                                                     |
|---------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Fragt den Positionswert ab, der für die angegebene Achse aktuell als Offset zum Verschieben der Nullposition verwendet wird.</p> <p>Werden alle Argumente weggelassen, wird der Positionswert aller Achsen abgefragt.</p>        |
| Format:       | DFH? [{<AxisID>}]                                                                                                                                                                                                                   |
| Argumente:    | <AxisID> ist eine Achse des Controllers                                                                                                                                                                                             |
| Antwort:      | {<AxisID>="<PositionOffset> LF}                                                                                                                                                                                                     |
|               | wobei                                                                                                                                                                                                                               |
|               | <PositionOffset> ist die Achsenposition, die zum Zeitpunkt der Verarbeitung des letzten DFH-Befehls gültig war. Dieser Positionswert wird intern als Offset für die Berechnung der aktuellen Achsenposition verwendet.              |
| Fehlersuche:  | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                                                           |
| Hinweise:     | <p>Der Offset wird in folgenden Fällen auf null zurückgesetzt:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Beim Einschalten und Neustart des C-663</li> <li>▪ Bei der Referenzierung</li> </ul> <p>Siehe DFH für ein Beispiel.</p> |

**DIO (Set Digital Output Lines)**

|               |                                                                                                                                                                                                        |
|---------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Schaltet die angegebene(n) digitale(n) Ausgangsleitung(en) in den angegebenen Status.</p> <p>Verwenden Sie TIO? (S. 216), um die Anzahl installierter digitaler I/O-Leitungen abzufragen.</p>       |
| Format:       | DIO {<DIOID> <OutputOn>}                                                                                                                                                                               |
| Argumente:    | <p>&lt;DIOID&gt; ist eine digitale Ausgangsleitung des Controllers; weitere Angaben siehe unten.</p> <p>&lt;OutputOn&gt; ist der Status der digitalen Ausgangsleitung; nähere Angaben siehe unten.</p> |
| Antwort:      | Keine                                                                                                                                                                                                  |
| Hinweise:     | Mit dem Befehl DIO können die digitalen                                                                                                                                                                |

Ausgangsleitungen 1 bis 4, die sich auf der Buchse **I/O** (S. 288) befinden, aktiviert/deaktiviert werden. Mit dem C-663 können Sie pro Befehl DIO sowohl eine einzelne Leitung setzen als auch alle Leitungen auf einmal.

Die für die Leitungen zu verwendenden Kennungen <DIOID> sind 1 bis 4. Mit der Kennung 0 werden alle Leitungen gemäß einem durch <OutputOn> angegebenen Bitmuster gesetzt.

Wenn <OutputOn>=1 wird die Leitung auf HIGH/ON gesetzt, wenn <OutputOn>=0 wird sie auf LOW/OFF gesetzt.

Verwenden Sie DIO nicht für Ausgangsleitungen, bei denen die Triggerausgabe mit TRO (S. 218) aktiviert ist.

#### DIO? (Get Digital Input Lines)

**Beschreibung:** Fragt den Status der angegebenen digitalen Eingangsleitungen ab.

Verwenden Sie TIO? (S. 216), um die Anzahl verfügbarer digitaler I/O-Leitungen abzufragen.

**Format:** DIO? [{<DIOID>}]

**Argumente:** <DIOID> ist die Kennung der digitalen Eingangsleitung; nähere Angaben siehe unten.

**Antwort:** {<DIOID>="<InputOn> LF}

wobei

<InputOn> den Status der digitalen Eingangsleitung angibt; nähere Angaben siehe unten.

**Hinweise:** Mit dem Befehl DIO? können die digitalen Eingangsleitungen 1 bis 4, die sich auf der Buchse **I/O** (S. 288) befinden, direkt gelesen werden.

Die für die Leitungen zu verwendenden Kennungen <DIOID> sind 1 bis 4. Wenn die Kennung weggelassen wird oder 0 ist, werden alle Leitungen abgefragt.

Wenn <InputOn>=0, ist das digitale Eingangssignal LOW/OFF, wenn <InputOn>=1, ist das digitale



Eingangssignal HIGH/ON. Wenn <DIOID> 0 ist, ist <InputOn> ein Bitmuster, das den Status aller Leitungen im Hexadezimalformat angibt.

### DRC (Set Data Recorder Configuration)

**Beschreibung:** Bestimmt für die angegebene Datenrekordertabelle die zu verwendende Datenquelle und die aufzunehmende Datenart (Aufzeichnungsoption).

**Format:** DRC {<RecTableID> <Source> <RecOption>}

**Argumente:** <RecTableID> ist eine Datenrekordertabelle des Controllers, siehe unten.

<Source> ist die ID der Datenquelle, zum Beispiel einer Achse oder eines Kanals des Controllers. Die erforderliche Quelle ist von der ausgewählten Aufzeichnungsoption abhängig.

<RecOption> bezeichnet die aufzuzeichnende Datenart (Aufzeichnungsoption).

Für Details siehe die nachfolgende Liste der verfügbaren Aufzeichnungsoptionen und der entsprechenden Datenquellen

**Antwort:** Keine

**Hinweise:** Der C-663 hat 4 Datenrekordertabellen mit 1024 Punkten pro Tabelle.

Mit HDR? (S. 175) erhalten Sie eine Liste aller verfügbaren Aufzeichnungs- und Triggeroptionen sowie zusätzliche Informationen über die Datenaufzeichnung. Die Anzahl der verfügbaren Datenrekordertabellen kann mit TNR? (S. 218) gelesen werden.

Nähere Informationen siehe "Datenrekorder" (S. 89).

Verfügbare Aufzeichnungsoptionen mit den entsprechenden Datenquellen:

- 0=Nothing is recorded
- Datenquelle ist die Achse:
- 1=Commanded position of axis
  - 2=Actual position of axis
  - 3=Position error of axis
  - 70=Commanded velocity of axis
  - 71=Commanded acceleration of axis
  - 73=Motor output of axis (dimensionsloser Stellwert)

- 74=Kp of axis
- 75=Ki of axis
- 76=Kd of axis
- 77=Kv of axis
- 80=Signal status register of axis
- 90=active parameterset (nur relevant, wenn der Controller mehrere Gruppen von Regelparametern unterstützt)

Datenquelle ist ein analoger Eingang:

- 81=Analog input (channel = 1 - 4)

Datenquelle ist ein Motorausgang (siehe Pinbelegung (S. 287)):

- 100=Current Phase A [mA]
- 101=Current Phase B [mA]

Hinweis: Die analogen Eingänge für die Aufzeichnungsoption 81 können die Leitungen Input 1 bis Input 4 der Buchse **I/O** (S. 288) sein. Verwenden Sie für diese Datenquellen die Kennungen 1 bis 4.

Die Datenquellen-Kennungen 5 und 6 bezeichnen die Eingänge für die Achse und Taste des Joystick-Geräts:

5 = Achse 1 des Joystick-Geräts

6 = Taste 1 des Joystick-Geräts

### **DRC? (Get Data Recorder Configuration)**

**Beschreibung:** Fragt die Einstellungen für die aufzuzeichnenden Daten ab.

**Format:** DRC? [{<RecTableID>}]

**Argumente:** <RecTableID>: ist eine Datenrekordertabelle des Controllers; wird die Angabe weggelassen, enthält die Antwort die Einstellungen für alle Tabellen.

**Antwort:** Die aktuellen DRC-Einstellungen:

```
{<RecTableID>=" "<Source> <RecOption> LF}
```

wobei

<Source>: die Datenquelle ist, zum Beispiel eine Achse oder ein Kanal des Controllers. Der Quelltyp ist von der Aufzeichnungsoption abhängig.

<RecOption>: bezeichnet die aufzuzeichnende Datenart (Aufzeichnungsoption).

Mit HDR? (S. 175) können die verfügbaren Aufzeichnungsoptionen abgefragt werden.

#### **DRL? (Get Number of Recorded Points)**

**Beschreibung:** Fragt die Anzahl der in der letzten Aufzeichnung enthaltenen Punkte ab.

**Format:** DRL? [{<RecTableID>}]

**Argumente:** <RecTableID> ist eine Datenrekordertabelle des Controllers

**Antwort:** {<RecTableID>="<uint> LF}

wobei

<uint> die Anzahl der in der letzten Aufzeichnung enthaltenen Punkte ist.

**Hinweise:** Die Anzahl der Punkte wird für die Datenrekordertabelle auf Null zurückgesetzt, wenn ihre Konfiguration mit DRC (S. 163) geändert wird.

#### **DRR? (Get Recorded Data Values)**

**Beschreibung:** Fragt die zuletzt aufgezeichneten Daten ab.

In Abhängigkeit von der Anzahl der zu lesenden Punkte kann das Abfragen einige Zeit in Anspruch nehmen!

Es ist möglich, die Daten zu lesen, während die Aufzeichnung noch läuft.

**Format:** DRR? [<StartPoint> <NumberOfPoints> [{<RecTableID>}]]

**Argumente:** <StartPoint> ist der erste in der Datenrekordertabelle zu lesende Punkt, beginnt mit Index 1.

<NumberOfPoints> bezeichnet die Anzahl der je Tabelle zu lesenden Punkte.

<RecTableID> ist eine Datenrekordertabelle des Controllers.

**Antwort:** Die aufgezeichneten Daten im GCS-Array-Format siehe separates Handbuch für GCS Array, SM146E, und

untenstehendes Beispiel.

Hinweise:

Wenn <RecTableID> weggelassen wird, werden die Daten von allen Tabellen gelesen, deren Aufzeichnungsoption von Null verschieden ist.

Mit HDR? (S. 175) erhalten Sie eine Liste aller verfügbaren Aufzeichnungs- und Triggeroptionen sowie zusätzliche Informationen über die Datenaufzeichnung.

Weitere Informationen siehe die Beschreibung des Befehls DRC (S. 163) sowie "Datenrekorder" (S. 89).

Beispiel:

```
rtr?
10
drr? 1 20
REM C-663
#
VERSION = 1
TYPE = 1
SEPARATOR = 32
DIM = 2
SAMPLE TIME = 0.000500
NDATA = 20
#
NAME0 = Actual Position of Axis
AXIS:1
NAME1 = Position Error of Axis AXIS:1
#
END HEADER
5.00000 0.00000
4.99998 0.00002
5.00000 0.00000
5.00000 0.00000
5.00000 0.00000
5.00000 0.00000
5.00000 0.00000
5.00000 0.00000
4.99998 0.00002
5.00000 0.00000
4.99998 0.00002
5.00000 0.00000
5.00000 0.00000
5.00000 0.00000
5.00000 0.00000
4.99998 0.00002
5.00000 0.00000
```

|         |         |
|---------|---------|
| 4.99998 | 0.00002 |
| 4.99998 | 0.00002 |
| 5.00000 | 0.00002 |
| 4.99998 | 0.00004 |

**DRT (Set Data Recorder Trigger Source)**

**Beschreibung:** Definiert eine Trigger-Quelle für die angegebene Datenrekordertabelle.

**Format:** DRT <RecTableID> <TriggerSource> <Value>

**Argumente:** <RecTableID> ist eine Datenrekordertabelle des Controllers. Nähere Angaben siehe unten.

<TriggerSource> ID der Trigger-Quelle, Liste verfügbarer Optionen siehe unten.

<Value> ist abhängig von der Trigger-Quelle, kann ein Dummy sein; siehe unten.

**Antwort:** Keine

**Hinweise:** Zurzeit ist nur 0 für <RecTableID> gültig; dies bedeutet, dass die angegebene Triggerquelle für alle Datenrekordertabellen gesetzt wird, deren Aufzeichnungsoption von Null verschieden ist.

Unabhängig von der eingestellten Triggeroption wird die Datenaufzeichnung immer ausgelöst, wenn eine Sprungantwortmessung mit STE (S. 212) durchgeführt wird.

Mit HDR? (S. 175) erhalten Sie eine Liste aller verfügbaren Aufzeichnungs- und Triggeroptionen sowie zusätzliche Informationen über die Datenaufzeichnung.

Weitere Informationen siehe die Beschreibung des Befehls DRC (S. 163) sowie "Datenrekorder" (S. 89).

**Verfügbare Triggeroptionen:** 0 = default setting  
Datenaufzeichnung wird mit STE ausgelöst; <Value> muss ein Dummy sein.

1 = any command changing target position  
z. B. MVR (S. 198), MOV (S. 196); <Value> muss ein Dummy sein.

2 = next command

setzt Trigger nach Ausführung zurück; <Value> muss ein Dummy sein.

6 = any command changing target position, reset trigger after execution

z. B. MVR, MOV; setzt Trigger nach Ausführung zurück; <Value> muss ein Dummy sein.

### **DRT? (Get Data Recorder Trigger Source)**

**Beschreibung:** Fragt die Triggerquelle für die Datenrekordertabellen ab.

**Format:** DRT? [{<RecTableID>}]

**Argumente:** <RecTableID> ist eine Datenrekordertabelle des Controllers.

**Antwort:** {<RecTableID>=" "<TriggerSource> <Value> LF}

wobei

<TriggerSource> die ID der Triggerquelle ist.

<Value> ist abhängig von der Triggerquelle.

Weitere Informationen finden Sie in der Beschreibung des Befehls DRT (S. 167).

**Hinweise:** Da alle Datenrekordertabellen des C-663 dieselbe Triggerquelle haben, wird die Antwort auf DRT? als einzelne Zeile wie folgt angegeben

0=<TriggerSource> <Value>

### **ERR? (Get Error Number)**

**Beschreibung:** Fragt den Fehlercode <int> des zuletzt aufgetretenen Fehlers ab und setzt den Fehler auf 0 zurück.

Es wird nur der letzte Fehler zwischengespeichert. Deshalb sollten Sie ERR? nach jedem Befehl aufrufen.

Eine Auflistung der Fehlercodes und ihrer Beschreibungen ist unter "Fehlercodes" (S. 227) zu finden.

|              |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
|--------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Format:      | ERR?                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| Argumente:   | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Antwort:     | Der Fehlercode des zuletzt aufgetretenen Fehlers (Integer).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| Fehlersuche: | Kommunikationsstörung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Hinweise:    | <p>Bei gleichzeitigem Zugriff mehrerer Instanzen auf den Controller bekommt nur die erste Instanz, die den Befehl ERR? sendet, den Fehlercode geliefert. Da der Fehlercode durch die Abfrage auf 0 zurückgesetzt wird, ist der Fehler für jede weitere abfragende Instanz nicht sichtbar.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ Wenn möglich, greifen Sie immer nur mit einer Instanz auf den Controller zu.</li> <li>➤ Wenn der Controller bei fehlerhaftem Systemverhalten keinen Fehlercode sendet, prüfen Sie, ob der Fehlercode durch ein Makro oder Skript oder durch PC-Software (z. B. PIMikroMove®) regelmäßig im Hintergrund abgefragt wird.</li> </ul> <p>Wenn die Ursache eines Fehlers weiterhin besteht, wird der entsprechende Fehlercode sofort nach der Abfrage mit ERR? wieder neu gesetzt.</p> |

### FED (Find Edge)

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
|---------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Bewegt die angegebene Achse zu einer angegebenen Signalfanke.</p> <p>FED setzt keinen bestimmten Positionswert an der ausgewählten Flanke (im Gegensatz zu den Befehlen FNL (S. 171), FPL (S. 172) und FRF (S. 173) zur Referenzierung), d. h. die Achse ist nach Verwendung von FED nicht "referenziert".</p> <p>Enthält der Befehl mehrere Achsen, werden sie synchron bewegt.</p> |
| Format:       | FED {<AxisID> <EdgeID> <Param>}                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| Argumente:    | <p>&lt;AxisID&gt; ist eine Achse des Controllers.</p> <p>&lt;EdgeID&gt; ist der Flankentyp, zu dem sich die Achse bewegen soll. Nähere Angaben zu vorhandenen Flankentypen siehe unten.</p>                                                                                                                                                                                             |

|                                        |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
|----------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                        | <Param> ist von der ausgewählten Flanke abhängig und bestimmt sie näher. Nähere Angaben siehe unten.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Antwort:                               | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| Fehlersuche:                           | Unzulässige Achsenkennung; Endschalter und/oder Referenzschalter sind deaktiviert (siehe unten); SVO? (S. 215) antwortet mit dem Wert 0.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Hinweise:                              | Der Motor muss mit SVO (S. 214) für die kommandierte Achse vor dem Einsatz dieses Befehls aktiviert werden.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|                                        | Anhand von Parametern (ID 0x14 für Referenzschalter; ID 0x32 für Endschalter) ermittelt die Firmware des C-663 das Vorhandensein oder Fehlen von Referenz- und Endschaltern. Gemäß den Werten dieser Parameter aktiviert oder deaktiviert der C-663 FED-Bewegungen zu den entsprechenden Signalfanken. Passen Sie die Parameterwerte mit SPA (S. 208) oder SEP (S. 206) Ihrer Hardware entsprechend an. Weitere Informationen finden Sie in der Parameterübersicht (S. 260).  |
|                                        | Sie können die digitalen Eingangsleitungen anstelle der Schalter als Quellen der Schaltersignale für FED verwenden. Weitere Informationen siehe "Digitale Eingangssignale" (S. 99).                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
|                                        | FED kann verwendet werden, um den physikalischen Stellweg einer neuen Mechanik zu messen und so die Werte für die entsprechenden Parameter zu ermitteln: Den Abstand vom negativen zum positiven Endschalter, den Abstand zwischen dem negativen Endschalter und dem Referenzschalter (Parameter ID 0x17) und den Abstand zwischen Referenzschalter und positivem Endschalter (Parameter ID 0x2F). Weitere Informationen siehe "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 36). |
|                                        | Die Bewegung kann durch #24 (S. 145), STP (S. 213) und HLT (S. 177) gestoppt werden.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
|                                        | Bewegungsbefehle wie FED sind nicht zulässig, wenn der Joystick für die Achse aktiv ist. Weitere Informationen siehe "Joystick-Steuerung" (S. 105).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| Vorhandene Flankenarten und Parameter: | Die folgenden Flankenarten und deren Parametereinstellungen sind vorhanden:<br><br>1 = negativer Endschalter, <Param> muss 0 sein<br>2 = positiver Endschalter, <Param> muss 0 sein<br>3 = Referenzschalter, <Param> muss 0 sein                                                                                                                                                                                                                                              |



**FNL (Fast Reference Move To Negative Limit)**

**Beschreibung:** Startet eine Referenzfahrt.

Bewegt die angegebene Achse zur negativen physikalischen Grenze ihres Stellwegs und setzt die aktuelle Position auf einen definierten Wert. Nähere Angaben siehe unten.

Enthält der Befehl mehrere Achsen, werden sie synchron bewegt.

**Format:** FNL [{<AxisID>}]

**Argumente:** <AxisID> ist eine Achse des Controllers; wenn die Angabe weggelassen wird, sind alle Achsen betroffen.

**Antwort:** Keine

**Fehlersuche:** Unzulässige Achsenkennung

**Hinweise:** Der Motor muss mit SVO (S. 214) für die kommandierte Achse vor dem Einsatz dieses Befehls aktiviert werden. Wenn die Referenzfahrt erfolgreich war, ist anschließend eine absolute Bewegung möglich.

Die negative physikalische Grenze des Stellwegs wird durch den negativen Endschalter des Positionierers verkörpert. Die Differenz der Werte der Parameter 0x16 und 0x17 wird als aktuelle Position gesetzt, wenn die Achse am negativen Endschalter ist.

Sie können ein digitales Eingangssignal anstelle des negativen Endschalters als Quelle des negativen Endschaltersignals für FNL verwenden. Weitere Informationen siehe "Digitale Eingangssignale" (S. 99).

Die Bewegung kann durch #24 (S. 145), STP (S. 213) und HLT (S. 177) gestoppt werden.

Verwenden Sie FRF? (S. 174), um zu prüfen, ob die Referenzfahrt erfolgreich war.

Um die beste Wiederholgenauigkeit zu erreichen, führen Sie die Referenzierung immer auf die gleiche Weise durch.

Wenn Verfahrbereichsgrenzen (Parameter 0x15 und 0x30) für die Verringerung des Stellwegs verwendet werden, können die Endschalter nicht für Referenzfahrten verwendet werden.

Weitere Informationen siehe "Referenzierung" (S. 40) und "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 36).

### **FPL (Fast Reference Move To Positive Limit)**

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
|---------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Startet eine Referenzfahrt.</p> <p>Bewegt die angegebene Achse zur positiven physikalischen Grenze ihres Stellwegs und setzt die aktuelle Position auf einen definierten Wert. Nähere Angaben siehe unten.</p> <p>Enthält der Befehl mehrere Achsen, werden sie synchron bewegt.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| Format:       | FPL [{<AxisID>}]                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| Argumente:    | <AxisID> ist eine Achse des Controllers; wenn die Angabe weggelassen wird, sind alle Achsen betroffen.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Antwort:      | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| Fehlersuche:  | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| Hinweise:     | <p>Der Motor muss mit SVO (S. 214) für die kommandierte Achse vor dem Einsatz dieses Befehls aktiviert werden. Wenn die Referenzfahrt erfolgreich war, ist anschließend eine absolute Bewegung möglich.</p> <p>Die positive physikalische Grenze des Stellwegs wird durch den positiven Endschalter des Positionierers verkörpert. Die Summe der Werte der Parameter 0x16 und 0x2F wird als aktuelle Position gesetzt, wenn die Achse am positiven Endschalter ist.</p> <p>Sie können ein digitales Eingangssignal anstelle des positiven Endschalters als Quelle des positiven Endschaltsignals für FPL verwenden. Weitere Informationen siehe "Digitale Eingangssignale" (S. 99).</p> <p>Die Bewegung kann durch #24 (S. 145), STP (S. 213) und HLT (S. 177) gestoppt werden.</p> <p>Verwenden Sie FRF? (S. 174), um zu prüfen, ob die Referenzfahrt erfolgreich war.</p> |

Um die beste Wiederholgenauigkeit zu erreichen, führen Sie die Referenzierung immer auf die gleiche Weise durch.

Wenn Verfahrbereichsgrenzen (Parameter 0x15 und 0x30) für die Verringerung des Stellwegs verwendet werden, können die Endschalter nicht für Referenzfahrten verwendet werden.

Weitere Informationen siehe "Referenzierung" (S. 40) und "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 36).

### FRF (Fast Reference Move To Reference Switch)

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
|---------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Startet eine Referenzfahrt.</p> <p>Bewegt die angegebene Achse zum Referenzschalter und setzt die aktuelle Position auf einen definierten Wert. Nähere Angaben siehe unten.</p> <p>Enthält der Befehl mehrere Achsen, werden sie gleichzeitig gestartet.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| Format:       | FRF [{<AxisID>}]                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| Argumente:    | <AxisID> ist eine Achse des Controllers; wenn die Angabe weggelassen wird, sind alle Achsen betroffen.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Antwort:      | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| Fehlersuche:  | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| Hinweise:     | <p>Der Motor muss mit SVO (S. 214) für die kommandierte Achse vor dem Einsatz dieses Befehls aktiviert werden. Wenn die Referenzfahrt erfolgreich war, ist anschließend eine absolute Bewegung möglich.</p> <p>Der Wert des Parameters 0x16 wird als die aktuelle Position gesetzt, wenn die Achse am Referenzschalter ist.</p> <p>Sie können ein digitales Eingangssignal anstelle des Referenzschalters als Quelle des Referenzsignals für den Befehl FRF verwenden. Weitere Informationen siehe "Digitale Eingangssignale" (S. 99).</p> <p>Die Bewegung kann durch #24 (S. 145), STP (S. 213) und HLT (S. 177) gestoppt werden.</p> <p>Verwenden Sie FRF? (S. 174), um zu prüfen, ob die</p> |

Referenzfahrt erfolgreich war.

Verwenden Sie FNL (S. 171) oder FPL (S. 172) anstelle von FRF (S. 173), um eine Referenzfahrt für eine Achse auszuführen, die keinen Referenzschalter, sondern Endschalter hat.

Um die beste Wiederholgenauigkeit zu erreichen, führen Sie die Referenzierung immer auf die gleiche Weise durch. Der Befehl FRF fährt den Referenzschalter immer von der gleichen Seite an, unabhängig davon, wo sich die Achse beim Befehlsaufruf befindet.

Weitere Informationen siehe "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 36).

#### **FRF? (Get Referencing Result)**

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|---------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Fragt ab, ob die angegebene Achse referenziert ist oder nicht.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| Format:       | FRF? [{<AxisID>}]                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| Argumente:    | <AxisID>: ist eine Achse des Controllers.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| Antwort:      | {<AxisID>="<uint> LF}                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|               | wobei                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|               | <uint> angibt, ob die Achse erfolgreich referenziert wurde (=1) oder nicht (=0).                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| Fehlersuche:  | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| Hinweise:     | Eine Achse gilt als "referenziert", wenn der aktuelle Positionswert auf eine bekannte Position gesetzt ist. Dies ist der Fall, wenn eine Referenzfahrt erfolgreich durchgeführt wurde mit FNL (S. 171), FPL (S. 172) bzw. FRF (S. 173) oder wenn die Position direkt mit POS (S. 200) eingestellt wurde (abhängig von der mit RON (S. 202) ausgewählten Referenzierungsmethode). |

#### **GOH (Go To Home Position)**

Beschreibung: Bewegt die angegebene Achse zur Nullposition.

GOH [{<AxisID>}]

ist identisch mit  
MOV {<AxisID> 0}

Die Bewegung kann durch #24 (S. 145), STP (S. 213) und  
HLT (S. 177) gestoppt werden.

Format: GOH [{<AxisID>}]

Argumente: <AxisID>: ist eine Achse des Controllers; wenn die Angabe  
weggelassen wird, sind alle Achsen betroffen.

Antwort: Keine

Fehlersuche: Unzulässige Achsenkennung

### **HDR? (Get All Data Recorder Options)**

Beschreibung: Zeigt einen Hilfetext an, der alle verfügbaren  
Informationen zur Datenaufzeichnung enthält  
(Aufzeichnungsoptionen und Triggeroptionen, Information  
über zusätzliche Parameter und Befehle für die  
Datenaufzeichnung).

Format: HDR?

Argumente: Keine

Antwort #RecordOptions  
{<RecOption>="<DescriptionString>[ of <Channel>]}

#TriggerOptions  
[{<TriggerOption>="<DescriptionString>}]

#Parameters to be set with SPA  
[{<ParameterID>="<DescriptionString>}]

#Additional information  
[{<Command description>("<Command>")}]

#Sources for Record Options  
[{<RecOption>="<Source>}]

end of help

Beispiel:

Für den C-663 lautet die Antwort auf HDR? wie folgt:

```
#RecordOptions
0=Nothing is recorded
1=Commanded Position of Axis
2=Actual Position of Axis
3=Position Error of Axis
70=Commanded Velocity of Axis
71=Commanded Acceleration of Axis
73=Motor Output of Axis
74=Kp of Axis
75=Ki of Axis
76=Kd of Axis
80=Signal Status Register of Axis
81=Analog input (Channel = 1 - 9)
#TriggerOptions
0=default setting
1=any command changing position (e.g.
MOV)
2=next command
6=any command changing position (e.g.
MOV), reset trigger after execution
#Additional information
4 record tables
1024 datapoints per table
end of help
```

Hinweise:

TriggerOptions = 0 (default) heißt, dass die Aufzeichnung durch den Befehl STE (S. 212) ausgelöst wird.

Option 73 (Motor Output of Axis) ist für C-663 nicht relevant und nur aus Kompatibilitätsgründen vorhanden.

#### HLP? (Get List Of Available Commands)

|               |                                                                 |
|---------------|-----------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Zeigt einen Hilfetext an, der alle verfügbaren Befehle enthält. |
| Format:       | HLP?                                                            |
| Argumente:    | Keine                                                           |
| Antwort:      | Liste der verfügbaren Befehle                                   |
| Fehlersuche:  | Kommunikationsstörung                                           |

### HLT (Halt Motion Smoothly)

**Beschreibung:** Stoppt die Bewegung der angegebenen Achsen sanft. Nähere Angaben siehe Hinweise unten.

Fehlercode 10 wird gesetzt.

#24 (S. 145) und STP (S. 213) stoppen die aktuelle Bewegung hingegen so schnell wie für den Controller möglich, ohne Berücksichtigung von maximaler Geschwindigkeit und Beschleunigung.

**Format:** HLT [{<AxisID>}]

**Argumente:** <AxisID>: ist eine Achse des Controllers; wenn die Angabe weggelassen wird, werden alle Achsen angehalten.

**Antwort:** Keine

**Fehlersuche:** Unzulässige Achsenkennung

**Hinweise:** HLT stoppt die Bewegung mit angegebener Systemabbremung im Hinblick auf die Systemträgheit.

HLT stoppt jede Bewegung, die durch Bewegungsbefehle (z. B. MOV (S. 196), MVR (S. 198), GOH (S. 174), STE (S. 212)), Befehle zur Referenzierung (FNL (S. 171), FPL (S. 172), FRF (S. 173)) und Makros (MAC (S. 189)) verursacht wird.

Nachdem die Achsen gestoppt wurden, werden ihre Zielpositionen auf ihre aktuellen Positionen gesetzt.

### HPA? (Get List Of Available Parameters)

**Beschreibung:** Antwortet mit einem Hilfe-String, der alle verfügbaren Parameter mit Kurzbeschreibungen enthält. Weitere Informationen siehe "Parameterübersicht" (S. 260).

**Format:** HPA?

**Argumente:** Keine

**Antwort** {<PamID>="<string> LF}

wobei

<PamID> die ID eines Parameters im Hexadezimalformat ist

<string> ein String ist, der den entsprechenden Parameter beschreibt.

Der String hat folgendes Format:

```
<CmdLevel>TAB<MaxItem>TAB<DataType>TAB<FunctionGroupDescription>TAB<ParameterDescription>[{TAB<PossibleValue>="<ValueDescription>}]
```

wobei

<CmdLevel> die Befehlsebene ist, die Schreibzugriff auf den Parameterwert erlaubt.

<MaxItem> ist die maximale Anzahl von Elementen des gleichen Typs, die von dem Parameter betroffen sind. Bei C-663 ist ein "Element" eine Achse oder das gesamte System.

<DataType> ist der Datentyp des Parameterwertes, er kann INT, FLOAT oder CHAR sein.

<FunctionGroupDescription> ist der Name der Funktionsgruppe, zu der der Parameter gehört.

<ParameterDescription> ist der Name des Parameters.

<PossibleValue> ist ein Wert aus dem zulässigen Datenbereich.

<ValueDescription> ist die Bedeutung des entsprechenden Wertes.

Die mit HPA? aufgelisteten Parameter können anhand der folgenden Befehle geändert und/oder gespeichert werden:

SPA (S. 208) beeinflusst die Parametereinstellungen im flüchtigen Speicher (RAM).

WPA (S. 226) kopiert Parametereinstellungen vom flüchtigen in den permanenten Speicher.

SEP (S. 206) schreibt die Parametereinstellungen direkt in den permanenten Speicher (ohne die Einstellungen im flüchtigen Speicher zu ändern).

RPA (S. 203) setzt den flüchtigen Speicher auf die Werte aus dem permanenten Speicher zurück.



**HPV? (Get Parameter Value Description)**

**Beschreibung:** Antwortet mit einem Hilfe-String, der mögliche Parameterwerte enthält. Wenn Sie stattdessen HPA? verwenden, erhalten Sie einen Hilfe-String, der alle verfügbaren Parameter mit Kurzbeschreibungen enthält.

**Format:** HPV?

**Argumente:** Keine

**Antwort:** <string> hat folgendes Format:

```
"#Possible parameter values are:
{<PamID> <ItemID> "=" <ListType>
[{TAB <PossibleValue> "=" <ValueDescription>}] }
#CCL levels are:
{<PamID> <ItemID> "="<CmdLevel> }
#HPA_Category enabled
end of help"
```

wobei

<PamID> die ID eines Parameters im Hexadezimalformat ist

<ItemID> ein Element (Achse, Kanal, ganzes System) des Controllers ist; bei item=0 gilt die Beschreibung für alle Elemente

<ListType> bestimmt, wie die möglichen im String aufgeführten Parameterwerte zu interpretieren sind:  
 0 = Parameter gilt nicht für dieses Element  
 1 = Aufzählung  
 2 = min./max.

<PossibleValue> ist ein Wert aus dem zulässigen Datenbereich

<ValueDescription> ist die Bedeutung des entsprechenden Wertes

Einige Parameter sind für bestimmte Elemente schreibgeschützt (durch eine Befehlsebene > 1). Diese Parameter werden unterhalb der Zeile „#CCL levels are“ aufgeführt.

<CmdLevel> ist die Befehlsebene, die Schreibzugriff auf den Parameterwert erlaubt.

Die Zeile "#HPA\_Category enabled" wird von der PC-Software für Anzeigezwecke ausgewertet.

Hinweise: Bei C-663 werden die Angaben

```
#Possible parameter values are:
```

und

```
#CCL levels are:
```

in der Antwort auf HPV? weggelassen, weil alle erforderlichen Informationen bereits in der Antwort auf HPA? enthalten sind.

### JAS? (Query Joystick Axis Status)

Beschreibung: Fragt den aktuellen Status der angegebenen Achse des angegebenen Joystick-Gerätes ab, das an den Controller angeschlossen ist.

Format: JAS? [{<JoystickID> <JoystickAxis>}]

Argumente: <JoystickID> ist ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist; nähere Angaben siehe unten.

<JoystickAxis> ist eine der Achsen des Joystick-Gerätes; nähere Angaben siehe unten.

Antwort: {<JoystickID> <JoystickAxis>="<Amplitude>}

wobei

<Amplitude> der Faktor ist, der gerade auf die aktuell gültige Geschwindigkeitseinstellung der angesteuerten Bewegungsachse angewendet wird; er entspricht der aktuellen Auslenkung der Joystick-Achse. Nähere Angaben siehe unten.

Hinweise: An die Buchse **Joystick** (S. 289) des C-663 kann ein Joystick-Gerät angeschlossen werden, die Kennung ist 1. Der C-663 unterstützt eine Achse des Joystick-Geräts, die Kennung der Joystick-Achse ist 1. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18).

Der Faktor <Amplitude> wird auf die mit VEL (S. 223) gesetzte Geschwindigkeit angewendet, der Bereich reicht von -1.0 bis 1.0. Beispiele: Bei einem Faktor von 0 ist die

Joystick-Achse in Mittelstellung; bei Faktor -0.7 ist die Joystick-Achse um ca. 2/3 in negative Richtung ausgelenkt, vorausgesetzt, dass eine lineare Lookup-Tabelle aktuell gültig ist (ein Beispiel finden Sie in der Beschreibung des Befehls JLT (S. 183)).

#### JAX (Set Axis Controlled By Joystick)

- Beschreibung:** Bestimmt die Achse, die durch einen an den Controller angeschlossenen Joystick gesteuert wird.
- Jede Achse des Controllers kann nur durch eine Joystick-Achse gesteuert werden.
- Format:** JAX <JoystickID> <JoystickAxis> <AxisID>
- Argumente:** <JoystickID> ist ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist; nähere Angaben siehe unten.
- <JoystickAxis> ist eine der Achsen des Joystick-Gerätes; nähere Angaben siehe unten.
- <AxisID> ist eine Achse des Controllers.
- Antwort:** Keine
- Hinweise:** An die Buchse **Joystick** (S. 289) des C-663 kann ein Joystick-Gerät angeschlossen werden, die Kennung ist 1. Der C-663 unterstützt eine Achse des Joystick-Geräts, die Kennung der Joystick-Achse ist 1. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18).

#### JAX? (Get Axis Controlled By Joystick)

- Beschreibung:** Fragt die Achse ab, die durch einen an den Controller angeschlossenen Joystick gesteuert wird.
- Format:** JAX? [{<JoystickID> <JoystickAxis>}]
- Argumente:** <JoystickID> ist ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist; nähere Angaben siehe unten.
- <JoystickAxis> ist eine der Achsen des Joystick-Gerätes; nähere Angaben siehe unten.

|           |                                                                                                                                                                                                                                                                              |
|-----------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Antwort:  | <code>{&lt;JoystickID&gt; &lt;JoystickAxis&gt; "=" &lt;AxisID&gt; }LF}</code>                                                                                                                                                                                                |
|           | wobei                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|           | <AxisID> eine Achse des Controllers ist.                                                                                                                                                                                                                                     |
| Hinweise: | An die Buchse <b>Joystick</b> (S. 289) des C-663 kann ein Joystick-Gerät angeschlossen werden, die Kennung ist 1. Der C-663 unterstützt eine Achse des Joystick-Geräts, die Kennung der Joystick-Achse ist 1. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18). |

### JBS? (Query Joystick Button Status)

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                              |
|---------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Fragt den aktuellen Status der angegebenen Taste des angegebenen Joystick-Gerätes ab, das an den Controller angeschlossen ist.                                                                                                                                               |
| Format:       | <code>JBS? [{&lt;JoystickID&gt; &lt;JoystickButton&gt;}]</code>                                                                                                                                                                                                              |
| Argumente:    | <p>&lt;JoystickID&gt; ist ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist; nähere Angaben siehe unten.</p> <p>&lt;JoystickButton&gt; ist eine der Tasten des Joystick-Gerätes; nähere Angaben siehe unten.</p>                                                   |
| Antwort:      | <code>{&lt;JoystickID&gt; &lt;JoystickButton&gt; "=" &lt;State&gt;}</code>                                                                                                                                                                                                   |
|               | wobei                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|               | <State> angibt, ob die Joystick-Taste gedrückt ist; 0 = nicht gedrückt, 1 = gedrückt.                                                                                                                                                                                        |
| Hinweise:     | An die Buchse <b>Joystick</b> (S. 289) des C-663 kann ein Joystick-Gerät angeschlossen werden, die Kennung ist 1. Der C-663 unterstützt eine Taste des Joystick-Geräts, die Kennung der Joystick-Taste ist 1. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18). |

### JDT (Set Joystick Default Lookup Table)

|               |                                                                                                                                      |
|---------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Setzt den Typ der Lookup-Tabelle für die angegebene Achse des angegebenen Joystick-Gerätes, das an den Controller angeschlossen ist. |
|               | Der aktuell gültige Inhalt der Lookup-Tabelle für die angegebene Joystick-Achse wird durch die mit JDT                               |

|                             |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
|-----------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                             | getroffene Auswahl überschrieben.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| Format:                     | JDT {<JoystickID> <JoystickAxis> <uint>}                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Argumente:                  | <p>&lt;JoystickID&gt; ist ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist; nähere Angaben siehe unten.</p> <p>&lt;JoystickAxis&gt; ist eine der Achsen des Joystick-Gerätes; nähere Angaben siehe unten.</p> <p>&lt;uint&gt; definiert den zu verwendenden Typ des Lookup-Tabellen-Profiles; nähere Angaben siehe unten.</p>                                                                                                                    |
| Antwort:                    | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| Hinweise:                   | <p>An die Buchse <b>Joystick</b> (S. 289) des C-663 kann ein Joystick-Gerät angeschlossen werden, die Kennung ist 1. Der C-663 unterstützt eine Achse des Joystick-Geräts, die Kennung der Joystick-Achse ist 1. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18).</p> <p><b>Beachten Sie, dass die Anzahl von Schreibzyklen im permanenten Speicher begrenzt ist. Ändern Sie den Typ der Lookup-Tabelle nur, wenn dies notwendig ist.</b></p> |
| Vorhandene Lookup-Tabellen: | <p>Der C-663 stellt folgende Typen der Lookup-Tabellen-Profile zur Verfügung:</p> <p>1 = linear (Standard)<br/>2 = parabolisch</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |

#### JLT (Fill Joystick Lookup Table)

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|---------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Füllt die Lookup-Tabelle für die angegebene Achse des angegebenen Joystick-Gerätes, das an den Controller angeschlossen ist.</p> <p>Die Amplituden der Joystick-Achsen (d. h. deren Auslenkungen) werden auf die aktuell gültigen Geschwindigkeitseinstellungen der Controllerachsen abgebildet. Es gibt für jede Joystick-Achse eine Lookup-Tabelle, die diese Zuordnung festlegt. Diese Tabelle kann mit JLT geschrieben werden, oder es kann ein Standardtabellenprofil, das vom Controller zur Verfügung gestellt wird, mit dem Befehl JDT (S. 182) geladen werden.</p> <p>Jede Lookup-Tabelle besteht aus 256 Punkten. Der erste Punkt entspricht standardmäßig der maximalen Auslenkung der Joystick-Achse in negativer Richtung, der 256. Punkt entspricht der maximalen Auslenkung in</p> |
|---------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|

|            |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
|------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|            | positiver Richtung.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Format:    | JLT <JoystickID> <JoystickAxis> <Addr> <floatn>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| Argumente: | <p>&lt;JoystickID&gt; ist ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist; nähere Angaben siehe unten.</p> <p>&lt;JoystickAxis&gt; ist eine der Achsen des Joystick-Gerätes; nähere Angaben siehe unten.</p> <p>&lt;Addr&gt; ist der Index eines Punktes in der Lookup-Tabelle, beginnt mit 1.</p> <p>&lt;floatn&gt; ist der Wert von Punkt n.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| Antwort:   | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| Hinweise:  | <p>An die Buchse <b>Joystick</b> (S. 289) des C-663 kann ein Joystick-Gerät angeschlossen werden, die Kennung ist 1. Der C-663 unterstützt eine Achse des Joystick-Geräts, die Kennung der Joystick-Achse ist 1. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18).</p> <p>Die Werte &lt;floatn&gt; sind Faktoren, die während der Joysticksteuerung auf die mit VEL (S. 223) gesetzte Geschwindigkeit angewendet werden, der Bereich reicht von -1.0000 bis 1.0000.</p> <p>Die Werte &lt;floatn&gt; werden automatisch im permanenten Speicher des C-663 abgelegt.</p> <p>Beispiel: In der aktuellen Lookup-Tabelle hat Punkt 1 den Wert -1, d. h. die angesteuerte Achse bewegt sich mit voller Geschwindigkeit in negativer Richtung bei maximaler negativer Auslenkung des Joysticks. Die Punkte 124 bis 133 haben den Wert 0, d. h. in Mittelstellung des Joysticks und in einem kleinen Bereich um den Mittelpunkt herum ist die Geschwindigkeit 0 und die angesteuerte Achse bewegt sich nicht. Punkt 236 hat den Wert 0.8369, d. h. wenn die Auslenkung der Joystick-Achse ca. 2/3 in positiver Richtung beträgt, bewegt sich die angesteuerte Achse in positiver Richtung mit ca. 4/5 der vollen Geschwindigkeit. Punkt 256 hat den Wert 1, d. h. die angesteuerte Achse bewegt sich mit voller Geschwindigkeit in positiver Richtung bei maximaler positiver Auslenkung des Joysticks.</p> <p><b>Beachten Sie, dass die Anzahl von Schreibzyklen im permanenten Speicher begrenzt ist. Schreiben Sie Werte in die Lookup-Tabelle nur, wenn dies notwendig ist.</b></p> |

**JLT? (Get Joystick Lookup Table Values)**

**Beschreibung:** Fragt die aktuell gültigen Werte der Lookup-Tabelle ab.

**Format:** JLT? [<StartPoint> <NumberOfPoints> [{<JoystickID> <JoystickAxis>}]]

**Argumente:** <StartPoint> ist der Startpunkt in der Lookup-Tabelle, beginnt mit 1.

<NumberOfPoints> bezeichnet die Anzahl der je Joystick-Achse zu lesenden Punkte; die maximale Anzahl ist 256.

<JoystickID> ist ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist; nähere Angaben siehe unten.

<JoystickAxis> ist eine der Achsen des Joystick-Gerätes; nähere Angaben siehe unten.

**Antwort:** Die Inhalte der Lookup-Tabellen im GCS-Array-Format, siehe separates Handbuch für GCS Array, SM 146E, und untenstehendes Beispiel.

**Hinweise:** Bei C-663 müssen <JoystickID> und <JoystickAxis> im Befehl JLT? weggelassen werden, während <StartPoint> und <NumberOfPoints> immer erforderlich sind.

Die Werte <floatn> in der Lookup-Tabelle sind Faktoren, die bei der Joystick-Steuerung auf die mit VEL (S. 223) gesetzte Geschwindigkeit angewendet werden, der Bereich reicht von -1.0000 bis 1.0000.

**Beispiel:**

```
jlt? 1 20
TYPE = 1
#
SEPARATOR = 32
DIM = 1
NDATA = 20
NAME0 = Joysticktable 1
END HEADER
-1.0000
-0.9922
-0.9834
-0.9756
```

|         |
|---------|
| -0.9678 |
| -0.9590 |
| -0.9512 |
| -0.9434 |
| -0.9346 |
| -0.9268 |
| -0.9189 |
| -0.9102 |
| -0.9023 |
| -0.8945 |
| -0.8857 |
| -0.8779 |
| -0.8701 |
| -0.8613 |
| -0.8535 |
| -0.8457 |

**JON (Set Joystick Activation Status)**

**Beschreibung:** Aktiviert oder deaktiviert ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist.

**Format:** JON {<JoystickID> <uint>}

**Argumente:** <JoystickID> ist ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist; nähere Angaben siehe unten.

<uint> 1 aktiviert das Joystick-Gerät, 0 deaktiviert das Joystick-Gerät.

**Antwort:** Keine

**Hinweise:** An die Buchse **Joystick** (S. 289) des C-663 kann ein Joystick-Gerät angeschlossen werden, die Kennung ist 1. Weitere Informationen siehe "Analogen Joystick anschließen" (S. 57).

Bevor ein Joystick-Gerät mit JON aktiviert werden kann, müssen seine Achsen den Controllerachsen mit JAX (S. 181) zugewiesen werden.

Wenn ein an den C-663 angeschlossener Joystick mit dem Befehl JON aktiviert ist, steuert dieser Joystick die Achsengeschwindigkeit (die vom Profilgenerator ausgegebene "kommandierte Geschwindigkeit"). Während der Joystick-Steuerung wird die Zielposition auf



die Verfahrbereichsgrenze eingestellt, die durch den Parameter 0x15 bzw. 0x30 vorgegeben ist. Einzelheiten zu den Parametern finden Sie in "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 36). Beim Deaktivieren des Joysticks wird die Zielposition auf die aktuelle Position der joystickgesteuerten Achse eingestellt.

Bewegungsbefehle wie MOV (S. 196) sind nicht zulässig, wenn ein Joystick für die Achse aktiv ist. Weitere Informationen siehe "Joystick-Steuerung" (S. 105).

### JON? (Get Joystick Activation Status)

|               |                                                                                                                                                                                        |
|---------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Fragt den Status der Aktivierung des angegebenen Joystick-Geräts ab, das an den Controller angeschlossen ist.                                                                          |
| Format:       | JON? [{<JoystickID>}]                                                                                                                                                                  |
| Argumente:    | <JoystickID> ist ein Joystick-Gerät, das an den Controller angeschlossen ist; nähere Angaben siehe unten.                                                                              |
| Antwort:      | {<JoystickID>="<uint>}                                                                                                                                                                 |
|               | wobei                                                                                                                                                                                  |
|               | <uint> ist der Status der Joystickaktivierung: 1 = Joystick-Gerät aktiv, 0 = Joystick-Gerät deaktiviert.                                                                               |
| Hinweise:     | An die Buchse <b>Joystick</b> (S. 289) des C-663 kann ein Joystick-Gerät angeschlossen werden, die Kennung ist 1. Weitere Informationen siehe "Analogen Joystick anschließen" (S. 57). |

### JRC (Jump Relatively Depending On Condition)

|               |                                                                                                                                                                                                                       |
|---------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Springt relativ, abhängig von einer angegebenen Bedingung des folgenden Typs: ein angegebener Wert wird mit einem abgefragten Wert gemäß einer angegebenen Regel verglichen.                                          |
|               | Kann nur in Makros verwendet werden.                                                                                                                                                                                  |
| Format:       | JRC <Jump> <CMD?> <OP> <Value>                                                                                                                                                                                        |
| Argumente:    | <Jump> ist die Größe des relativen Sprungs. -1 bedeutet, dass der Makroausführungs-Zeiger zurück zur vorherigen Zeile springt, 0 bedeutet, dass der Befehl erneut ausgeführt wird, was dem Verhalten von WAC (S. 225) |

entspricht. 1 springt zur nächsten Zeile, was den Befehl überflüssig macht, 2 überspringt den nächsten Befehl. Es sind nur Sprünge innerhalb des aktuellen Makros zulässig.

<CMD?> ist ein Abfragebefehl in seiner üblichen Schreibweise. Die Antwort muss ein einzelner Wert sein (und nicht mehr). Beispiel siehe unten.

<OP> ist der zu verwendende Operator. Folgende Operatoren sind möglich:

= <= < > >= !=

Wichtig: Vor und nach dem Operator muss ein Leerzeichen stehen!

<Value> ist der Wert, der mit der Antwort auf <CMD?> zu vergleichen ist.

Antwort: Keine

Fehlersuche: Korrektes Sprungziel prüfen

Beispiel: Mit dem folgenden Makro können Sie die Bewegung der Achse 1 durch einen Stoppknopf anhalten, der an einem digitalen Eingang angeschlossen ist. Die Überprüfung des Stoppknopfes erfolgt so lange, bis die Achse die Zielposition erreicht hat (Abfrage ONT?). Wenn der Stoppknopf gedrückt wird, solange die Zielposition noch nicht erreicht ist: Das Ergebnis der Abfrage POS? 1 wird in die Variable TARGET kopiert. Diese Variable wird dann als zweites Argument für den Befehl MOV verwendet. Somit bleibt der Positionierer, wo er gerade war. Zur Bereinigung wird TARGET mit dem Befehl VAR als leer definiert, wodurch die Variable gelöscht wird.

Schreiben Sie das Makro "stop":

```
MAC BEG stop
MOV 1 20
JRC 2 DIO? 1 = 1
JRC -1 ONT? 1 = 0
CPY TARGET POS? 1
MOV 1 ${TARGET}
VAR TARGET
MAC END
```

### LIM? (Indicate Limit Switches)

Beschreibung: Fragt ab, ob die Achsen Endschalter haben.

Format: LIM? [{<AxisID>}]

|              |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|--------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Argumente:   | <AxisID>: ist eine Achse des Controllers.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| Antwort:     | {<AxisID>=" "<uint> LF}                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
|              | wobei                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|              | <uint> angibt, ob die Achse Endschalter hat (=1) oder nicht (=0).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| Fehlersuche: | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| Hinweise:    | <p>Anhand eines Parameters (ID 0x32) ermittelt die Firmware des C-663 das Vorhandensein oder Fehlen von Endschaltern. Entsprechend dem Wert dieses Parameters aktiviert oder deaktiviert der C-663 das Stoppen der Bewegung an den Endschaltern und Referenzfahrten unter Verwendung von FNL (S. 171) oder FPL (S. 172).</p> <p>Passen Sie den Parameterwert Ihrer Hardware entsprechend mit SPA (S. 208) oder SEP (S. 206) an. Weitere Informationen finden Sie in "Endschaltererkennung" (S. 35).</p> <p>Sie können die digitalen Eingangsleitungen anstelle der Endschalter als Quelle der negativen oder positiven Endschaltersignale verwenden. Weitere Informationen finden Sie in "Digitale Eingangssignale" (S. 99).</p> |

### MAC (Call Macro Function)

|               |                                                                                                               |
|---------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Ruft eine Makrofunktion auf. Erlaubt das Aufzeichnen, Löschen und Ausführen von Makros auf dem Controller.    |
| Format:       | MAC <keyword> {<parameter>}                                                                                   |
|               | insbesondere:                                                                                                 |
|               | MAC BEG <macroname>                                                                                           |
|               | MAC DEF <macroname>                                                                                           |
|               | MAC DEF?                                                                                                      |
|               | MAC DEL <macroname>                                                                                           |
|               | MAC END                                                                                                       |
|               | MAC ERR?                                                                                                      |
|               | MAC NSTART <macroname> <uint> [<String1> [<String2>]]                                                         |
|               | MAC START <macroname> [<String1> [<String2>]]                                                                 |
| Argumente:    | <keyword> legt fest, welche Makrofunktion aufgerufen wird. Die folgenden Schlüsselwörter und Parameter werden |

verwendet:

MAC BEG <macroname>

Startet die Aufzeichnung eines Makros mit dem Namen *macroname* auf dem Controller; darf nicht in einem Makro verwendet werden; die Befehle, die folgen, bilden das Makro. Die Aufzeichnung wird mit MAC END beendet. Beachten Sie, dass fehlerhafter Makroinhalt nicht durch Senden des Befehls ERR? ermittelt werden kann.

MAC END

Stoppt die Makroaufzeichnung (kann nicht Bestandteil eines Makros werden).

MAC ERR?

Meldet den letzten Fehler, der während der Ausführung eines Makros auftrat.

Antwort: <macroname> <uint1> "=" <uint2> <"<"CMD">">

wobei <macroname> der Name des Makros ist, <uint1> ist die Zeile im Makro, <uint2> ist der Fehlercode, und <"<"CMD">"> ist der fehlerhafte Befehl, der an den Parser gesendet wurde.

MAC DEF <macroname>

Legt das angegebene Makro als Startup-Makro fest. Dieses Makro wird automatisch nach dem nächsten Einschalten oder Neustart des Controllers ausgeführt. Wird <macroname> weggelassen, wird die Auswahl des aktuellen Startup-Makros annulliert.

MAC DEF?

Fragt das Startup-Makro ab.

Antwort: <macroname>

Ist kein Startup-Makro festgelegt, ist die Antwort ein leerer String mit dem Abschlusszeichen.

MAC DEL <macroname>

Löscht das angegebene Makro.

MAC NSTART <macroname> <uint> [<String1> [<String2>]]

Wiederholt das angegebene Makro <uint> Mal. Eine neue Ausführung wird gestartet, wenn die letzte beendet ist.

<String1> und <String2> sind optionale Argumente, die die Werte der lokalen Variablen 1 und 2 angeben, die in dem angegebenen Makro verwendet werden. <String1> und <String2> können direkt oder über Variablenwerte angegeben werden. Die Makroausführung schlägt fehl, wenn das Makro lokale Variablen enthält, aber <String1> und <String2> im Befehl MAC NSTART weggelassen werden. Nähere Angaben siehe "Variablen" (S. 137).

MAC START <macroname> [<String1> [<String2>]]

Startet eine Ausführung des angegebenen Makros.

<String1> und <String2> haben die gleiche Funktion wie bei

|              |                                                                                                                            |
|--------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|              | MAC NSTART.                                                                                                                |
| Antwort:     | Keine                                                                                                                      |
| Fehlersuche: | Makroaufzeichnung ist aktiv (Schlüsselworte BEG, DEL) oder inaktiv (END)<br>Makro enthält unzulässigerweise den Befehl MAC |
| Hinweise:    | Während einer Makroaufzeichnung ist keine Makroausführung erlaubt.                                                         |

Wird ein Makro für einen Controller aufgezeichnet, dessen Adresse von 1 abweichend ist, muss die Empfängeradresse Bestandteil jeder Befehlszeile sein, sie wird jedoch nicht zum Bestandteil des Makroinhalts. PIMikroMove® sendet die Empfängeradresse bei der Makroaufzeichnung automatisch mit, so dass sie dort nicht eingegeben werden darf. Weitere Informationen siehe "Mit Makros arbeiten" (S. 115) und "Empfänger- und Senderadresse" (S. 136).

Bei der Aufzeichnung von Makros auf der Registerkarte **Controller macros** in PIMikroMove® müssen die Befehle `MAC BEG` und `MAC END` weggelassen werden.

Ein Makro kann von einem Makro mit demselben Namen überschrieben werden.

Makros können lokale und globale Variablen beinhalten. Weitere Informationen siehe "Variablen" (S. 137).

Ein laufendes Makro sendet keine Antworten an eine Schnittstelle.

In Abhängigkeit vom Wert des Parameters 0x72 (**Ignore Macro Error?**) bestehen die folgenden Möglichkeiten, wenn ein Fehler durch ein laufendes Makro verursacht wird:

0 = Die Makroausführung wird gestoppt (Standard).  
1 = Der Fehler wird ignoriert und die Makroausführung wird fortgesetzt.

Unabhängig von der Parametereinstellung meldet MAC ERR? stets den letzten Fehler, der während einer Makroausführung aufgetreten ist.

Die folgenden vom C-663 zur Verfügung gestellten Befehle können nur in Makros verwendet werden:  
DEL (S. 159), JRC (S. 187), MEX (S. 195) und WAC (S. 225).

Ein Makro kann ein anderes Makro starten. Die Höchstzahl der Verschachtelungsebenen beträgt 5. Ein Makro kann sich selbst aufrufen, um eine Endlosschleife zu bilden.

Von der Befehlszeile können sämtliche Befehle gesendet werden, während ein Makro läuft. Der Makroinhalt und Bewegungsbefehle, die von der Befehlszeile empfangen werden, können sich gegenseitig überschreiben.

Die Makroausführung kann durch #24 (S. 145) und STP (S. 213) gestoppt werden.

Zeitgleiche Ausführung mehrerer Makros ist nicht möglich. Es kann jeweils nur ein Makro ausgeführt werden.

Ein laufendes Makro kann nicht gelöscht werden.

Mit #8 (S. 144) können Sie abfragen, ob ein Makro aktuell auf dem Controller ausgeführt wird.

**Beachten Sie, dass die Anzahl von Schreibzyklen im permanenten Speicher begrenzt ist. Zeichnen Sie Makros nur auf, wenn dies notwendig ist.**

#### MAC? (List Macros)

|               |                                                                                                                                                              |
|---------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Listet Makros oder den Inhalt eines angegebenen Makros auf.                                                                                                  |
| Format:       | MAC? [<macroname>]                                                                                                                                           |
| Argumente     | <macroname>: Name des Makros, dessen Inhalt aufgelistet werden soll; wird diese Angabe weggelassen, werden die Namen aller gespeicherten Makros aufgelistet. |
| Antwort:      | <string>                                                                                                                                                     |
|               | Wenn <macroname> angegeben wurde, ist <string> der Inhalt dieses Makros.                                                                                     |
|               | Wenn <macroname> weggelassen wurde, ist <string> eine Liste der Namen aller gespeicherten Makros.                                                            |
| Fehlersuche:  | Makro <macroname> nicht gefunden                                                                                                                             |

**MAN? (Get Help String For Command)**

Beschreibung: Zeigt einen detaillierten Hilfetext zu einzelnen Befehlen an.

Format: MAN? <CMD>

Argumente: <CMD> ist das Befehlskürzel des Befehls, für den der Hilfetext angezeigt werden soll (siehe unten).

Antwort: Ein String, der den Befehl beschreibt.

Hinweise: Ein detaillierter Hilfetext kann für folgende GCS-Befehle angezeigt werden:  
CTO, CTO?, WPA

Beispiel: Senden: MAN? CTO

Empfangen:

```
CTO {<TrigOutID> <CTOPam> <Value>} Set
Configuration Of Trigger Output
#AvailableCTOparameters
<CTOPam> <Description>
<CTOPam> (configuration parameter):
1 TriggerStep
2 Axis
3 TriggerMode
7 Polarity
8 StartThreshold
9 StopThreshold
10 TriggerPosition
#AvailableTriggerModes
<Value> <Description>
0 PositionDistance
2 OnTarget
5 MotionError
6 InMotion
7 Position+Offset
8 SinglePosition
#AvailablePolarities
<Value> <Description>
0 ActiveLow
1 ActiveHigh
end of help
```

**MAT (Calculate And Save To Variable)**

**Beschreibung:** Führt eine mathematische Operation oder Bitoperation aus und speichert das Ergebnis als Variable (S. 137).

Die Variable ist nur im flüchtigen Speicher (RAM) vorhanden.

**Format:** MAT <Variable> "=" <FLOAT1> <OP> <FLOAT2>

**Argumente:** <Variable> ist der Name der Variable, in der das Ergebnis gespeichert werden soll.

<FLOAT1> und <FLOAT2> sind die Größen, aus denen das Ergebnis berechnet werden soll. Sie können direkt angegeben werden oder über den Wert einer Variablen.

<OP> ist der zu verwendende Operator: Folgende Operatoren sind möglich:

| <OP> | Operation      | Typ                     |
|------|----------------|-------------------------|
| +    | Addition       | Mathematische Operation |
| -    | Subtraktion    | Mathematische Operation |
| *    | Multiplikation | Mathematische Operation |
| AND  | UND            | Bitoperation            |
| OR   | ODER           | Bitoperation            |
| XOR  | XOR            | Bitoperation            |

Wichtig: Vor und nach dem "=" und dem Operator muss jeweils ein Leerzeichen stehen!

**Antwort:** Keine

**Hinweise:** Die Verwendung von MAT zum Setzen lokaler Variablen ist nur in Makros möglich.

**Beispiel 1:** Senden: MAT TARGET = \${POS} \* 2.0  
Die Variable TARGET erhält den 2,0-fachen Wert der Variable POS.

**Beispiel 2:** Senden: MAT TARGET = 2 \* 0x10  
Senden: VAR? TARGET  
Empfangen: TARGET=32  
Hinweis: Die Größen, aus denen das Ergebnis berechnet werden soll, können im Hexadezimal- oder Dezimalformat geschrieben werden. Das Ergebnis wird immer im Dezimalformat ausgegeben.



Beispiel 3: Senden: `MAT INVERT = 0x45 XOR 0xFF`  
 Senden: `VAR? INVERT`  
 Empfangen: `INVERT=186`  
 Hinweis: Die Bitoperation XOR mit dem Wert 0xFF entspricht einer Inversion des Werts 0x45. Das Ergebnis wird im Dezimalformat ausgegeben.

### MEX (Stop Macro Execution Due To Condition)

Beschreibung: Stoppt Makroausführung aufgrund einer angegebenen Bedingung des folgenden Typs: Ein angegebener Wert wird mit einem abgefragten Wert gemäß einer angegebenen Regel verglichen.

Kann nur in Makros verwendet werden.

Wenn der Makro-Interpreter auf diesen Befehl zugreift, wird die Bedingung geprüft. Ist sie erfüllt, wird das aktuelle Makro gestoppt, andernfalls wird die Makroausführung in der nächsten Zeile fortgesetzt. Sollte die Bedingung später erfüllt sein, wird der Interpreter sie ignorieren.

Siehe auch den Befehl WAC (S. 225).

Format: `MEX <CMD?> <OP> <Value>`

Argumente `<CMD?>` ist ein Abfragebefehl in seiner üblichen Schreibweise. Die Antwort muss ein einzelner Wert sein (und nicht mehr). Beispiel siehe unten.

`<OP>` ist der zu verwendende Operator. Folgende Operatoren sind möglich:

`= < > >= !=`

Wichtig: Vor und nach dem Operator muss ein Leerzeichen stehen!

`<Value>` ist der Wert, der mit der Antwort auf `<CMD?>` zu vergleichen ist.

Antwort: Keine

Beispiel: Senden: `MAC START LOOP`

Hinweis:

Makro LOOP beinhaltet Folgendes:

`MAC START KEY1`

```
MAC START KEY2
MEX DIO? 4 = 1
MAC START LOOP
```

Makro KEY1 beinhaltet Folgendes:

```
MEX DIO? 4 = 1
MEX DIO? 1 = 0
MVR 1 1.0
DEL 100
```

Makro KEY2 beinhaltet Folgendes:

```
MEX DIO? 4 = 1
MEX DIO? 2 = 0
MVR 1 -1.0
DEL 100
```

Makro LOOP bildet eine Endlosschleife, indem es permanent KEY1, KEY2 und sich selbst aufruft.

KEY1 prüft den Status des digitalen Eingangskanals 1 (befindet sich auf der Buchse **I/O** (S. 288)). Wird er nicht gesetzt (0), wird das Makro gestoppt, andernfalls bewegt das Makro Achse 1 um 1.0 in positive Richtung (relative Bewegung).

KEY2 prüft den Status des digitalen Eingangskanals 2 und bewegt Achse 1 entsprechend in negative Richtung.

Durch das Verbinden der digitalen Eingangsleitungen 1, 2 und 4 mit Drucktasten, z. B. mit der Pushbutton-Box C-170.PB, ist es möglich, die interaktive Ansteuerung einer Achse ohne jegliche Softwareunterstützung zu realisieren. Die Verzögerung (DEL 100) ist erforderlich, um die Erzeugung mehrfacher Befehle MVR zu verhindern, wenn die Drucktaste kurz gedrückt wird.

Kanal 4 wird als globaler Ausstieg verwendet. Da MEX nur die Ausführung des aktuellen Makros stoppt, muss es auch in dem aufrufenden Makro enthalten sein, das andernfalls fortgesetzt würde.

### MOV (Set Target Position)

Beschreibung: Setzt eine absolute Zielposition für die angegebene Achse.

Format: MOV {<AxisID> <Position>}

|             |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|-------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Argumente:  | <p>&lt;AxisID&gt; ist eine Achse des Controllers.</p> <p>&lt;Position&gt; ist die absolute Zielposition in physikalischen Einheiten.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| Antwort:    | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Hinweise:   | <p>Die Zielposition muss sich innerhalb der Verfahrbereichsgrenzen befinden. Verwenden Sie TMN? (S. 217) und TMX? (S. 218), um die aktuell gültigen Verfahrbereichsgrenzen abzufragen.</p> <p>Die Bewegung kann durch #24 (S. 145), STP (S. 213) und HLT (S. 177) gestoppt werden.</p> <p>Während einer Bewegung setzt ein neuer Bewegungsbefehl das Ziel auf einen neuen Wert; der alte Wert wird eventuell niemals erreicht. Dies gilt auch für Makros: Bewegungsbefehle können von der Befehlszeile gesendet werden, wenn ein Makro ausgeführt wird. Der Makroinhalt und Bewegungsbefehle, die von der Befehlszeile empfangen werden, können sich gegenseitig überschreiben.</p> <p>Bewegungsbefehle wie MOV sind nicht zulässig, wenn ein Joystick für die Achse aktiv ist. Weitere Informationen siehe "Joystick-Steuerung" (S. 105).</p> |
| Beispiel 1: | <p>Senden: <code>MOV 1 10</code></p> <p>Hinweis: Achse 1 bewegt sich nach 10 (Zielposition in mm)</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Beispiel 2: | <p>Senden: <code>MOV 1 243</code></p> <p>Senden: <code>ERR?</code></p> <p>Empfangen: <code>7</code></p> <p>Hinweis: Die Achse bewegt sich nicht. Der Fehlercode "7" in der Antwort auf den Befehl ERR? (S. 168) gibt an, dass die in den Bewegungsbefehlen angegebene Zielposition außerhalb der Grenzwerte ist.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |

### MOV? (Get Target Position)

|               |                                                        |
|---------------|--------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Fragt die letzte gültige kommandierte Zielposition ab. |
| Format:       | MOV? [{<AxisID>}]                                      |
| Argumente:    | <AxisID> ist eine Achse des Controllers.               |

|              |                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|--------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Antwort:     | {<AxisID>="<float> LF}                                                                                                                                                                                                                                                                           |
|              | wobei                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|              | <float> die letzte kommandierte Zielposition in physikalischen Einheiten ist.                                                                                                                                                                                                                    |
| Fehlersuche: | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| Hinweise:    | Die Zielposition kann durch Befehle, die Bewegung verursachen, geändert werden (z. B. MOV (S. 196), MVR (S. 198), GOH (S. 174), STE (S. 212)) oder durch den Joystick (bei Deaktivierung eines Joysticks wird für joystickgesteuerte Achsen die Zielposition auf die aktuelle Position gesetzt). |

#### **MVR (Set Target Relative To Current Position)**

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
|---------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Bewegt die angegebene Achse relativ zur letzten kommandierten Zielposition.                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| Format:       | MVR {<AxisID> <Distance>}                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Argumente:    | <AxisID> ist eine Achse des Controllers.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
|               | <Distance> gibt die Strecke an, um die sich die Achse bewegen soll; die Summe der Strecke und der letzten kommandierten Zielposition wird als neue Zielposition gesetzt (in physikalischen Einheiten).                                                                                                                                                       |
| Antwort:      | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| Hinweise:     | Die Zielposition muss sich innerhalb der Verfahrbereichsgrenzen befinden. Verwenden Sie TMN? (S. 217) und TMX? (S. 218), um die aktuell gültigen Verfahrbereichsgrenzen abzufragen, und MOV? (S. 197) für die Abfrage des aktuellen Ziels.                                                                                                                   |
|               | Die Bewegung kann durch #24 (S. 145), STP (S. 213) und HLT (S. 177) gestoppt werden.                                                                                                                                                                                                                                                                         |
|               | Während einer Bewegung setzt ein neuer Bewegungsbefehl das Ziel auf einen neuen Wert; der alte Wert wird eventuell niemals erreicht. Dies gilt auch für Makros: Von der Befehlszeile können Bewegungsbefehle gesendet werden, wenn ein Makro läuft. Der Makroinhalt und Bewegungsbefehle, die von der Befehlszeile empfangen werden, können sich gegenseitig |

überschreiben.

Bewegungsbefehle wie MVR sind nicht zulässig, wenn ein Joystick für die Achse aktiv ist. Weitere Informationen siehe "Joystick-Steuerung" (S. 105).

Beispiel:

Senden: `MOV 1 0.5`

Hinweis: Dies ist eine absolute Bewegung.

Senden: `POS? 1`

Empfangen: `1=0.500000`

Senden: `MOV? 1`

Empfangen: `1=0.500000`

Senden: `MVR 1 2`

Hinweis: Dies ist eine relative Bewegung.

Senden: `POS? 1`

Empfangen: `1=2.500000`

Senden: `MVR 1 2000`

Hinweis: Neue Zielposition von Achse 1 würde den Bewegungsbereich überschreiten. Befehl wird ignoriert, d. h. die Zielposition bleibt unverändert und die Achse bewegt sich nicht.

Senden: `MOV? 1`

Empfangen: `1=2.500000`

Senden: `POS? 1`

Empfangen: `1=2.500000`

### ONT? (Get On-Target State)

Beschreibung: Fragt den On-Target-Status der angegebenen Achse ab.

Werden alle Argumente weggelassen, wird der Status aller Achsen abgefragt.

Format: `ONT? [{<AxisID>}]`

Argumente: <AxisID> ist eine Achse des Controllers.

Antwort: `{<AxisID>="<uint> LF}`

wobei

<uint> = "1" wenn die angegebene Achse den Zielwert erreicht hat, anderenfalls "0".

|              |                                                                                                                                                                                             |
|--------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Fehlersuche: | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                   |
| Hinweise:    | Der On-Target-Status wird von den Einstellungen für das Einschwingfenster (Parameter 0x36) und die Verzögerungszeit (Parameter 0x3F) beeinflusst. Details siehe "On-Target-Status" (S. 34). |

### POS (Set Real Position)

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|---------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Setzt die aktuelle Position der Achse (löst keine Bewegung aus).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| Format:       | POS {<AxisID> <Position>}                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Argumente:    | <p>&lt;AxisID&gt; ist eine Achse des Controllers.</p> <p>&lt;Position&gt; ist die neue aktuelle Position in physikalischen Einheiten.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Antwort:      | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Fehlersuche:  | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Hinweise:     | <p>Das Setzen der aktuellen Position mit POS ist nur möglich, wenn die Referenzierungsmethode "0" ausgewählt ist; siehe RON (S. 202).</p> <p>Eine Achse wird als "referenziert" bezeichnet, wenn die Position mit POS gesetzt wurde (weitere Informationen siehe "Referenzierung" (S. 40)).</p> <p>Die kleinsten und größten kommandierbaren Positionen (TMN? (S. 217), TMX? (S. 218)) werden nicht angepasst, wenn eine Position mit POS gesetzt wurde. Dies kann zu Zielpositionen führen, die vom C-663 zugelassen sind, aber von der Hardware nicht angefahren werden können. Ebenso sind Zielpositionen möglich, die von der Hardware angefahren werden können, aber vom C-663 verweigert werden. Darüber hinaus kann nach der Verwendung von POS die Nullposition außerhalb des physikalischen Stellwegs liegen.</p> <p>Wenn ein Sensor für die Achse vorhanden ist: Im geregelten Betrieb ändert POS neben der aktuellen Achsenposition auch die aktuelle Sensorposition, die mit TSP? (S. 221) abgefragt und mit TSP (S. 220) gesetzt werden kann.</p> |

**POS? (Get Real Position)**

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
|---------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Frägt die aktuelle Achsenposition ab.</p> <p>Werden alle Argumente weggelassen, wird die aktuelle Position aller Achsen abgefragt.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| Format:       | POS? [{<AxisID>}]                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| Argumente:    | <AxisID> ist eine Achse des Controllers.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Antwort:      | <p>{&lt;AxisID&gt;="&lt;float&gt; LF}</p> <p>wobei</p> <p>&lt;float&gt; die aktuelle Achsenposition in physikalischen Einheiten ist.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Fehlersuche:  | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| Hinweise:     | <p>Der Inhalt der Antwort auf POS? hängt von der aktuellen Betriebsart (S. 21) des C-663 ab:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Geregelter Betrieb: Die Antwort auf POS? basiert auf der vom Sensor gemessenen Position.</li> <li>▪ Ungeregelter Betrieb: Die Antwort auf POS? basiert auf der kommandierten Position (Ausgang des Profilgenerators). Wenn ein Positionssensor vorhanden ist: Der Befehl TSP? (S. 221) fragt die gemessene Position ab. Für das Abgleichen der mit POS? und TSP? abgefragten Werte siehe "Ungeregelter Betrieb mit Sensor: Position abgleichen" (S. 85).</li> </ul> |

**RBT (Reboot System)**

|               |                                                                                                                     |
|---------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Startet das System neu. Der Controller verhält sich wie nach dem Einschalten.                                       |
| Format:       | RBT                                                                                                                 |
| Argumente:    | Keine                                                                                                               |
| Antwort:      | Keine                                                                                                               |
| Hinweise:     | RBT kann nicht in Makros verwendet werden. Dadurch werden Probleme bei der Ausführung des Startup-Makros vermieden. |

**RMC? (List Running Macros)**

Beschreibung: Listet die aktuell laufenden Makros auf.

Format: RMC?

Argumente: Keine

Antwort: {<macroname> LF}

wobei

<macroname> der Name eines Makros ist, das auf dem Controller gespeichert ist und aktuell ausgeführt wird. Die Antwort ist eine leere Zeile, wenn kein Makro ausgeführt wird.

**RON (Set Reference Mode)**

Beschreibung: Wählt die Referenzierungsmethode für die angegebenen Achsen.

Format: RON {<AxisID> <ReferenceOn>}

Argumente: <AxisID> ist eine Achse des Controllers.

<ReferenceOn> ist die Referenzierungsmethode. Kann 0 oder 1 sein. 1 ist Standard. Details siehe unten.

Antwort: Keine

Fehlersuche: Unzulässige Achsenkennung

Hinweise: <ReferenceOn>=0: Der Achse kann ein absoluter Positionswert mit POS (S. 200) zugewiesen werden, oder eine Referenzfahrt kann mit FRF (S. 173), FNL (S. 171) oder FPL (S. 172) gestartet werden. Relative Bewegungen mit MVR (S. 198) sind möglich, auch wenn die Achse noch nicht referenziert wurde.

<ReferenceOn>=1: Für die Achse muss eine Referenzfahrt mit FRF, FNL oder FPL gestartet werden. Die Verwendung von POS ist nicht zulässig. Bewegungen der Achse sind erst nach der Referenzfahrt möglich.

Weitere Informationen siehe "Referenzierung" (S. 40) und "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 36).



**RON? (Get Reference Mode)**

|               |                                                                                                                                   |
|---------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Fragt die Referenzierungsmethode der angegebenen Achsen ab.                                                                       |
| Format:       | RON? [{<AxisID>}]                                                                                                                 |
| Argumente:    | <AxisID> ist eine Achse des Controllers.                                                                                          |
| Antwort:      | {<AxisID>=" "<ReferenceOn> LF}<br><br>wobei<br><br><ReferenceOn> die aktuell für die Achse ausgewählte Referenzierungsmethode ist |
| Fehlersuche:  | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                         |
| Hinweis:      | Weitere Informationen finden Sie in der Beschreibung des Befehls RON (S. 202).                                                    |

**RPA (Reset Volatile Memory Parameters)**

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|---------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Setzt den angegebenen Parameter des angegebenen Elements zurück. Der Wert aus dem permanenten Speicher wird in den flüchtigen Speicher geschrieben.<br><br>Verwandte Befehle:<br><br>Mit HPA? (S. 177) erhalten Sie eine Liste der verfügbaren Parameter. SPA (S. 208) beeinflusst die Parametereinstellungen im flüchtigen Speicher, WPA (S. 226) schreibt Parametereinstellungen aus dem flüchtigen in den permanenten Speicher und SEP (S. 206) schreibt Parametereinstellungen direkt in den permanenten Speicher (ohne die Einstellungen im flüchtigen Speicher zu ändern). |
| Format:       | Beispiel siehe SPA.<br>RPA [{<ItemID> <PamID>}]                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| Argumente:    | <ItemID> ist das Element, für das ein Parameter zurückzusetzen ist. Nähere Angaben siehe unten.<br><br><PamID> ist die Parameterkennung, kann im Hexadezimal- oder Dezimalformat geschrieben werden. Nähere Angaben                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |

|                                           |                                                                                                                                                                                                                                                    |
|-------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                           | siehe unten.                                                                                                                                                                                                                                       |
| Antwort:                                  | Keine                                                                                                                                                                                                                                              |
| Fehlersuche:                              | Unzulässige Elementkennung, falsche Parameter-ID                                                                                                                                                                                                   |
| Hinweise:                                 | Mit dem C-663 können Sie entweder alle Parameter oder einen einzelnen Parameter mit RPA zurücksetzen.                                                                                                                                              |
| Verfügbare Element-IDs und Parameter-IDs: | Ein Element ist eine Achse (die Kennung kann mit SAI (S. 205) geändert werden) oder das gesamte System. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18).<br><br>Gültige Parameter-IDs finden Sie in der Parameterübersicht (S. 260). |

**RTR (Set Record Table Rate)**

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
|---------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Setzt die Aufzeichnungsrate des Datenrekorders, d. h. die Anzahl der Zyklen, die für Datenaufzeichnungsvorgänge verwendet werden. Einstellungen größer als 1 ermöglichen es, längere Zeitspannen abzudecken.                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Format:       | RTR <RecordTableRate>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| Argumente:    | <RecordTableRate> ist die Aufzeichnungsrate des Datenrekorders, die für die Aufzeichnungsvorgänge zu verwenden ist (Einheit: Anzahl der Zyklen), muss ein ganzzahliger Wert größer als Null sein.                                                                                                                                                                                                                                                               |
| Antwort:      | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| Hinweise:     | Die Dauer der Aufzeichnung kann wie folgt berechnet werden:<br><br>$\text{Aufz.Dauer} = \text{Zykluszeit des Regelkreises} * \text{RTR Wert} * \text{Anzahl der Punkte}$ <p>wobei</p> <p>die Zykluszeit des Regelkreises für den C-663 50 µs beträgt</p> <p>die Anzahl der Punkte für den C-663 1024 beträgt (Länge der Datenrekordertabelle)</p> <p>Weitere Informationen siehe "Datenrekorder" (S. 89).</p> <p>Die mit RTR gesetzte Aufzeichnungsrate des</p> |

Datenrekorders wird nur im flüchtigen Speicher (RAM) gespeichert.

### RTR? (Get Record Table Rate)

**Beschreibung:** Fragt die aktuelle Aufzeichnungsrate für die Datenrekordertabellen ab, d. h. die Anzahl der Zyklen, die für Datenaufzeichnungsvorgänge verwendet werden.

**Format:** RTR?

**Argumente:** Keine

**Antwort:** <RecordTableRate> ist die Rate, die für die Aufzeichnungsvorgänge verwendet wird (Einheit: Anzahl der Zyklen).

### SAI (Set Current Axis Identifiers)

**Beschreibung:** Setzt die Achsenkennung für die angegebenen Achsen.

Nach dem Setzen der neuen Achsenkennung mit SAI ist sie als <AxisID> in allen achsenbezogenen Befehlen zu verwenden.

**Format:** SAI {<AxisID> <NewIdentifier>}

**Argumente:** <AxisID> ist eine Achse des Controllers.

<NewIdentifier> ist die neue für die Achse zu verwendende Kennung, nähere Angaben siehe unten.

**Antwort:** Keine

**Hinweise:** Eine Achsenkennung kann aus bis zu 8 Zeichen bestehen. Verwenden Sie TVI? (S. 221), um gültige Zeichen abzufragen.

Die neue Achsenkennung wird nur in den flüchtigen Speicher des C-663 übernommen. Eine geänderte Achsenkennung kann mit dem Befehl WPA (S. 226) permanent im C-663 gespeichert werden.

**SAI? (Get List Of Current Axis Identifiers)**

|               |                                                                                                                                                            |
|---------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Fragt die Achsenkennung ab.                                                                                                                                |
|               | Siehe auch "Kommandierbare Elemente" (S. 18).                                                                                                              |
| Format:       | SAI? [ALL]                                                                                                                                                 |
| Argumente:    | [ALL] ist optional. Bei Controllern, die Achsen-Deaktivierung zulassen, stellt [ALL] sicher, dass die Antwort auch Achsen enthält, die "deaktiviert" sind. |
| Antwort:      | {<AxisID> LF}                                                                                                                                              |
|               | <AxisID> ist eine Achse des Controllers.                                                                                                                   |

**SEP (Set Non-Volatile Memory Parameters)**

|               |                                                                                                                                                                                                      |
|---------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Setzt einen Parameter des angegebenen Elements auf einen anderen Wert im permanenten Speicher, womit er zum neuen Standard wird.                                                                     |
|               | Nach dem Setzen der Parameter mit SEP können Sie RPA (S. 203) verwenden, um sie ohne Neustart des Controllers zu aktivieren (in den flüchtigen Speicher zu schreiben).                               |
|               | <b>Beachten Sie, dass dieser Befehl für die Einstellung hardwarespezifischer Parameter gilt. Falsche Werte können eventuell zu fehlerhaftem Betrieb oder zur Beschädigung Ihrer Hardware führen!</b> |
|               | Verwandte Befehle:                                                                                                                                                                                   |
|               | HPA? (S. 177) gibt eine Liste verfügbarer Parameter zurück.                                                                                                                                          |
|               | SPA (S. 208) schreibt Parametereinstellungen in den flüchtigen Speicher (ohne die Einstellungen im permanenten Speicher zu ändern).                                                                  |
|               | WPA (S. 226) schreibt Parametereinstellungen vom flüchtigen in den permanenten Speicher.                                                                                                             |
| Format:       | SEP <Pswd> {<ItemID> <PamID> <PamValue>}                                                                                                                                                             |
| Argumente     | <Pswd> ist das Passwort zum Schreiben in den permanenten Speicher, Standardwert ist "100".                                                                                                           |
|               | <ItemID> ist das Element, für das ein Parameter im permanenten Speicher zu ändern ist. Nähere Angaben siehe unten.                                                                                   |

|                                           |                                                                                                                                                                        |
|-------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                           | <p>&lt;PamID&gt; ist die Parameterkennung, kann im Hexadezimal- oder Dezimalformat geschrieben werden. Nähere Angaben siehe unten.</p>                                 |
|                                           | <p>&lt;PamValue&gt; ist der Wert, auf den der angegebene Parameter des angegebenen Elements gesetzt wird.</p>                                                          |
| Antwort:                                  | Keine                                                                                                                                                                  |
| Fehlersuche:                              | Unzulässige Elementkennung, falsche Parameter-ID, ungültiges Kennwort                                                                                                  |
| Hinweise:                                 | <b>Beachten Sie, dass die Anzahl von Schreibzyklen im permanenten Speicher begrenzt ist. Schreiben Sie Standardeinstellungen nur, wenn dies notwendig ist.</b>         |
|                                           | Beim C-663 können Sie nur einen Parameter pro Befehl SEP schreiben.                                                                                                    |
| Verfügbare Element-IDs und Parameter-IDs: | Ein Element ist eine Achse (die Kennung kann mit SAI (S. 205) geändert werden) oder das gesamte System. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18). |
|                                           | Gültige Parameter-IDs finden Sie in der Parameterübersicht (S. 260).                                                                                                   |

### SEP? (Get Non-Volatile Memory Parameters)

|               |                                                                                                                                             |
|---------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Frägt den Wert eines Parameters für ein angegebenes Element aus dem permanenten Speicher ab.</p>                                         |
|               | <p>Mit HPA? (S. 177) erhalten Sie eine Liste der verfügbaren Parameter und deren Kennungen (IDs).</p>                                       |
| Format:       | SEP? [{<ItemID> <PamID>}]                                                                                                                   |
| Argumente:    | <p>&lt;ItemID&gt; ist das Element, für das ein Parameterwert im permanenten Speicher abgefragt werden soll. Nähere Angaben siehe unten.</p> |
|               | <p>&lt;PamID&gt; ist die Parameterkennung, kann im Hexadezimal- oder Dezimalformat geschrieben werden. Nähere Angaben siehe unten.</p>      |

|                                           |                                                                                                                                                                        |
|-------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Antwort:                                  | {<ItemID> <PamID> "="<PamValue> LF}                                                                                                                                    |
|                                           | wobei                                                                                                                                                                  |
|                                           | <PamValue> der Wert des angegebenen Parameters für das angegebene Element ist.                                                                                         |
| Fehlersuche:                              | Unzulässige Elementkennung, falsche Parameter-ID                                                                                                                       |
| Hinweise:                                 | Mit dem C-663 können Sie entweder alle Parameter oder einen einzelnen Parameter pro Befehl SEP? abfragen.                                                              |
| Verfügbare Element-IDs und Parameter-IDs: | Ein Element ist eine Achse (die Kennung kann mit SAI (S. 205) geändert werden) oder das gesamte System. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18). |
|                                           | Gültige Parameter-IDs finden Sie in der Parameterübersicht (S. 260).                                                                                                   |

#### SPA (Set Volatile Memory Parameters)

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
|---------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Setzt einen Parameter des angegebenen Elements im flüchtigen Speicher (RAM) auf einen bestimmten Wert. Parameteränderungen gehen verloren, wenn der Controller abgeschaltet oder neugestartet wird.                                                                                                                                                                      |
| Format:       | SPA {<ItemID> <PamID> <PamValue>}                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| Argumente:    | <p>&lt;ItemID&gt; ist das Element, für das ein Parameter im flüchtigen Speicher geändert wird. Nähere Angaben siehe unten.</p> <p>&lt;PamID&gt; ist die Parameterkennung, kann im Hexadezimal- oder Dezimalformat geschrieben werden. Nähere Angaben siehe unten.</p> <p>&lt;PamValue&gt; ist der Wert, auf den der Parameter des angegebenen Elements gesetzt wird.</p> |
| Antwort:      | <p>Keine</p> <p>Parameteränderungen gehen auch verloren, wenn die Parameter mit RPA (S. 203) auf ihre Standardwerte zurückgesetzt werden.</p> <p><b>Beachten Sie, dass dieser Befehl für die Einstellung hardwarespezifischer Parameter gilt. Falsche Werte können eventuell zu fehlerhaftem Betrieb oder zur</b></p>                                                    |

**Beschädigung Ihrer Hardware führen!**

Verwandte Befehle:

HPA? (S. 177) gibt eine Liste verfügbarer Parameter zurück.

SEP (S. 206) schreibt Parametereinstellungen direkt in den permanenten Speicher (ohne die Einstellungen im flüchtigen Speicher zu ändern).

WPA (S. 226) schreibt Parametereinstellungen vom flüchtigen in den permanenten Speicher.

RPA setzt den flüchtigen Speicher auf den Wert aus dem permanenten Speicher zurück.

Fehlersuche: Unzulässige Elementkennung, falsche Parameter-ID, Wert im unzulässigen Bereich

Hinweise: Mit dem C-663 können Sie nur einen Parameter je Befehl SPA schreiben.

Verfügbare Element-IDs und Parameter-IDs: Ein Element ist eine Achse (die Kennung kann mit SAI (S. 205) geändert werden) oder das gesamte System. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18).

Gültige Parameter-IDs sind in der Parameterübersicht (S. 260) angegeben.

Beispiel 1: Senden: SPA 1 0x3111 100

Hinweis: Setzt den P-Term 1 des Regelalgorithmus für Achse 1 auf 100, die Parameter-ID wird im Hexadezimalformat geschrieben

Senden: SPA 1 12561 150

Hinweis: Setzt den P-Term 1 des Regelalgorithmus für Achse 1 auf 150, die Parameter-ID wird im Dezimalformat geschrieben

Beispiel 2: Die P-, I- und D-Parameter des Regelalgorithmus müssen an eine neue Last, die auf die angeschlossene Mechanik einwirkt, angepasst werden.

Senden: SPA 1 0x3111 150

Hinweis: Der P-Term 1 wird für Achse 1 auf 150 gesetzt. Die Einstellung wird nur im flüchtigen Speicher vorgenommen.

Setzen Sie mit SPA nun die I- und D-Terme im flüchtigen Speicher und prüfen anschließend die Funktion des Systems. Stellt sich die Leistung des geregelten Systems als zufriedenstellend heraus und möchten Sie die Systemkonfiguration als Standard verwenden, speichern Sie die Parametereinstellungen aus dem flüchtigen Speicher im permanenten Speicher.

Senden: `WPA 100`

Hinweis: Siehe die Befehlsbeschreibung für WPA (S. 226) für Details zum Umfang der gespeicherten Einstellungen.

Beispiel 3:

Senden: `SEP 100 LEFT 0xA 20`

Hinweis: Die maximale Geschwindigkeit ist auf 20 mm/s für die Achse LEFT zu setzen (Achse wurde mit SAI umbenannt). Die Einstellung wird im permanenten Speicher vorgenommen und ist somit der neue Standard, der aber noch nicht aktiv ist. Um die neuen Einstellungen sofort zu verwenden, müssen Sie sie in den flüchtigen Speicher laden (anderenfalls würden sie aktiv werden, wenn der Controller das nächste Mal angeschaltet oder neugestartet wird).

Senden: `RPA`

Hinweis: Die neue Konfiguration ist nun aktiv.

Senden: `SPA? LEFT 0xA`

Empfangen: `LEFT 0xA=20.00000`

Hinweis: Prüfen Sie die Parametereinstellungen im flüchtigen Speicher.

### SPA? (Get Volatile Memory Parameters)

**Beschreibung:** Fragt den Wert eines Parameters für ein angegebenes Element aus dem flüchtigen Speicher (RAM) ab.

Mit HPA? (S. 177) erhalten Sie eine Liste der verfügbaren Parameter.

**Format:** `SPA? [{<ItemID> <PamID>}]`

**Argumente:** <ItemID> ist das Element, für das ein Parameter im flüchtigen Speicher abgefragt werden soll. Nähere Angaben siehe unten.



|                                           |                                                                                                                                                                               |
|-------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                           | <p>&lt;PamID&gt; ist die Parameterkennung, kann im Hexadezimal- oder Dezimalformat geschrieben werden. Nähere Angaben siehe unten.</p>                                        |
| Antwort:                                  | <p>{&lt;ItemID&gt; &lt;PamID&gt;="&lt;PamValue&gt; LF}</p>                                                                                                                    |
|                                           | <p>wobei</p>                                                                                                                                                                  |
|                                           | <p>&lt;PamValue&gt; der Wert des angegebenen Parameters für das angegebene Element ist.</p>                                                                                   |
| Fehlersuche:                              | <p>Unzulässige Elementkennung, falsche Parameterkennung</p>                                                                                                                   |
| Hinweise:                                 | <p>Mit dem C-663 können Sie entweder alle Parameter oder gezielt einzelne Parameter je Befehl SPA? abfragen.</p>                                                              |
| Verfügbare Element-IDs und Parameter-IDs: | <p>Ein Element ist eine Achse (die Kennung kann mit SAI (S. 205) geändert werden) oder das gesamte System. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18).</p> |
|                                           | <p>Gültige Parameter-IDs sind in der Parameterübersicht (S. 260) angegeben.</p>                                                                                               |

**SRG? (Query Status Register Value)**

|               |                                                                                                                                              |
|---------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Gibt Registerwerte für die abgefragten Elemente und Register zurück.</p>                                                                  |
| Format:       | <p>SRG? [{&lt;ItemID&gt; &lt;RegisterID&gt;}]</p>                                                                                            |
| Argumente:    | <p>&lt;ItemID&gt; ist das Element, für das ein Register abgefragt werden soll. Nähere Angaben siehe unten.</p>                               |
|               | <p>&lt;RegisterID&gt; ist die ID des angegebenen Registers, verfügbare Register siehe unten.</p>                                             |
| Antwort:      | <p>{&lt;ItemID&gt;&lt;RegisterID&gt;="&lt;Value&gt; LF}</p>                                                                                  |
|               | <p>wobei</p>                                                                                                                                 |
|               | <p>&lt;Value&gt; der Wert des Registers ist, nähere Angaben siehe unten.</p>                                                                 |
| Hinweis:      | <p>Dieser Befehl ist funktionsgleich mit #4 (S. 142), der bevorzugt werden sollte, wenn der Controller zeitaufwändige Aufgaben ausführt.</p> |

Mögliche Register-IDs und Antwortwerte: <ItemID> ist eine Achse des Controllers.  
<RegisterID> kann 1 sein.

<Value> ist die bit-codierte Antwort und wird als Summe der folgenden einzelnen Codes in Hexadezimalformat zurückgegeben:

| Bit          | 15               | 14                       | 13          | 12       | 11 | 10 | 9 | 8           |
|--------------|------------------|--------------------------|-------------|----------|----|----|---|-------------|
| Beschreibung | On-Target-Status | Führt Referenzierung aus | In Bewegung | Motor an | -  | -  | - | Fehler-flag |

| Bit          | 7                          | 6                          | 5                          | 4                          | 3 | 2                | 1                | 0                |
|--------------|----------------------------|----------------------------|----------------------------|----------------------------|---|------------------|------------------|------------------|
| Beschreibung | Digitale Eingangsleitung 4 | Digitale Eingangsleitung 3 | Digitale Eingangsleitung 2 | Digitale Eingangsleitung 1 | - | Pos. Endschalter | Referenzschalter | Neg. Endschalter |

Beispiel:

Senden: SRG? 1 1

Empfangen: 1 1=0x9002

Hinweis: Die Antwort wird im Hexadezimalformat angegeben. Sie besagt: Achse 1 ist an der Zielposition (On-Target-Status = wahr), der Motor ist aktiviert, es ist kein Fehler aufgetreten, der Status der digitalen Eingangsleitungen 1 bis 4 ist low, und Achse 1 befindet sich auf der positiven Seite des Referenzschalters.

### STE (Start Step And Response Measurement)

**Beschreibung:** Startet einen Sprung und die Aufzeichnung der Sprungantwort für die angegebene Achse.

Die Datenrekorderkonfiguration, d. h. die Zuweisung der Datenquellen und der Aufzeichnungsoptionen zu den Rekordertabellen, kann mit DRC (S. 163) gesetzt werden.

Die aufgezeichneten Daten können mit dem Befehl DRR? (S. 165) gelesen werden.

|              |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
|--------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Format:      | STE <AxisID> <Amplitude>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Argumente:   | <p>&lt;AxisID&gt; ist eine Achse des Controllers</p> <p>&lt;Amplitude&gt; ist die Größe des Sprungs. Nähere Angaben siehe unten.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| Antwort:     | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| Fehlersuche: | <p>Die Zielposition muss sich innerhalb der Verfahrbereichsgrenzen befinden. Verwenden Sie TMN? (S. 217) und TMX? (S. 218), um die aktuell gültigen Verfahrbereichsgrenzen abzufragen und MOV? (S. 197) für die Abfrage des aktuellen Ziels.</p> <p>Bewegungsbefehle wie STE sind nicht zulässig, wenn der Joystick für die Achse aktiv ist. Weitere Informationen siehe "Joystick-Steuerung" (S. 105).</p> |
| Hinweise:    | Ein "Sprung" besteht aus einer relativen Bewegung mit der angegebenen Amplitude, die relativ zur aktuellen Position ausgeführt wird.                                                                                                                                                                                                                                                                        |

### STP (Stop All Axes)

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|---------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Stoppt alle Achsen abrupt. Nähere Angaben siehe Hinweise unten.</p> <p>Setzt den Fehlercode auf 10.</p> <p>Dieser Befehl ist funktionsgleich mit dem Befehl #24 (S. 145).</p>                                                                                                                                                                                                           |
| Format:       | STP                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
| Argumente:    | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Antwort:      | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Fehlersuche:  | Kommunikationsstörung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Hinweise:     | <p>STP stoppt jede Bewegung, die durch Bewegungsbefehle (z. B. MOV (S. 196), MVR (S. 198), GOH (S. 174), STE (S. 212)), Befehle zur Referenzierung (FNL (S. 171), FPL (S. 172), FRF (S. 173)) und Makros (MAC (S. 189)) verursacht wird. Stoppt auch die Makroausführung.</p> <p>Nachdem die Achsen gestoppt wurden, werden ihre Zielpositionen auf ihre aktuellen Positionen gesetzt.</p> |

HLT (S. 177) stoppt im Gegensatz zu STP die Bewegung mit vorgegebener Abbremsung im Hinblick auf die Systemträgheit.

### SVO (Set Motor State)

**Beschreibung:** Aktiviert/deaktiviert den Motor für die angegebenen Achsen.

**Format:** SVO {<AxisID> <MotorState>}

**Argumente:** <AxisID> ist eine Achse des Controllers

<MotorState> kann folgende Werte haben:

0 = Motor aktiviert

1 = Motor deaktiviert

**Antwort:** Keine

**Fehlersuche:** Unzulässige Achsenkennung

**Hinweise:** Der Motor muss aktiviert sein, damit Bewegungen kommandiert werden können.

Beim Aktivieren des Motors wird die Zielposition auf die aktuelle Position gesetzt, um Sprünge der Mechanik zu vermeiden.

Vor dem Ändern der Betriebsart (geregelter/ungeregelter Betrieb, siehe "Betriebsart einstellen" (S. 84)) muss der Motor deaktiviert werden.

Mit einem Startup-Makro kann der Controller so konfiguriert werden, dass der Motor nach dem Anschalten oder Neustart automatisch aktiviert ist. Nähere Angaben siehe "Startup-Makro einrichten" (S. 122).

Wenn die Achse über eine Bremse verfügt, beeinflusst das Aktivieren des Motors mit SVO den Aktivierungszustand der Bremse:

- Aktivieren des Motors deaktiviert die Bremse.
- Deaktivieren des Motors aktiviert die Bremse. Wenn der Motor deaktiviert ist, kann die Bremse mit BRA (S. 149) aktiviert oder deaktiviert werden. Sichern Sie den Positionierer gegen unbeabsichtigte Bewegungen, bevor Sie die Bremse mit BRA deaktivieren!

Beim Auftreten eines Bewegungsfehlers wird der Motor deaktiviert, und die Bremse wird aktiviert. Mehr Informationen siehe "Verhalten bei Bewegungsfehler" (S. 87).

### **SVO? (Get Motor State)**

**Beschreibung:** Fragt den Aktivierungszustand des Motors für die angegebenen Achsen ab.

**Format:** SVO? [{<AxisID>}]

**Argumente:** <AxisID> ist eine Achse des Controllers.

**Antwort:** {<AxisID>="<MotorState> LF}

wobei

<MotorState> der aktuelle Aktivierungszustand des Motors ist:

0 = Motor deaktiviert (Achse kann nicht bewegt werden)  
1 = Motor aktiviert an (Achse kann bewegt werden)

**Fehlersuche:** Unzulässige Achsenkennung

### **TAC? (Tell Analog Channels)**

**Beschreibung:** Fragt die Anzahl installierter Analogleitungen ab.

**Format:** TAC?

**Argumente:** Keine

**Antwort:** <uint> gibt die Gesamtanzahl der Analogleitungen (Ein- und Ausgänge) an.

**Hinweise:** Fragt die Anzahl der analogen Eingangsleitungen auf der Buchse **I/O** (S. 288) des C-663 ab (Input 1 bis Input 4). Beachten Sie, dass diese Leitungen auch für digitale Eingangssignale verwendet werden können. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18).

**TAV? (Get Analog Input Voltage)**

Beschreibung: Fragt die Spannung am Analogeingang ab.

Format: TAV? [{<AnalogInputID>}]

Argumente: <AnalogInputID> ist die Kennung des analogen Eingangskanals; nähere Angaben siehe unten.

Antwort: {<AnalogInputID>="<float> LF}

wobei

<float> die aktuelle Spannung am Analogeingang ist, in Volt

Hinweise: Mit dem Befehl TAV? können die Leitungen Input 1 bis Input 4 auf der Buchse **I/O** (S. 288) des C-663 direkt gelesen werden. Die Kennungen der Leitungen sind 1 bis 4. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18).

Die Werte der analogen Eingangsleitungen können mit DRC-Aufzeichnungsoption 81 (S. 163) aufgezeichnet werden.

**TCV? (Get Commanded Closed-Loop Velocity)**

Beschreibung: Fragt den aktuellen Wert der Geschwindigkeit ab (vom Profilgenerator berechneter Wert).

Format: TCV? [{<AxisID>}]

Argumente: <AxisID> ist eine Achse des Controllers.

Antwort: {<AxisID>="<float> LF}

wobei

<float> der Geschwindigkeitswert in physikalischen Einheiten pro Sekunde ist.

**TIO? (Tell Digital I/O Lines)**

Beschreibung: Gibt die Anzahl der installierten digitalen I/O-Leitungen an.

Format: TIO?

Argumente: Keine

Antwort: I=<uint1>  
O=<uint2>

wobei

<uint1> die Anzahl der digitalen Eingangsleitungen ist.  
<uint2> die Anzahl der digitalen Ausgangsleitungen ist.

Hinweise: Die durch TIO? gemeldeten digitalen Ausgangsleitungen sind Output 1 bis Output 4. Der Status der Leitungen Output 1 bis Output 4 kann durch Verwendung des Befehls DIO (S. 161) gesetzt werden. Darüber hinaus können Sie die Leitungen Output 1 bis Output 4 mit dem Befehl CTO (S. 153) (Triggerkonfiguration) und dem Befehl TRO (S. 218) (Triggeraktivierung/-deaktivierung) programmieren.

Die durch TIO? gemeldeten digitalen Eingangsleitungen sind Input 1 bis Input 4. Sie können mit DIO? (S. 162), #4 (S. 142) und SRG? (S. 211) gelesen werden.

Alle Leitungen befinden sich auf der Buchse **I/O** (S. 288) des C-663.

#### **TMN? (Get Minimum Commandable Position)**

Beschreibung: Fragt die kleinste kommandierbare Position in physikalischen Einheiten ab.

Format: TMN? [{<AxisID>}]

Argumente: <AxisID> ist eine Achse des Controllers.

Antwort {<AxisID>}"="<float> LF}

wobei

<float> die kleinste kommandierbare Position in physikalischen Einheiten ist.

Hinweis: Die kleinste kommandierbare Position wird durch den Parameter 0x30 bestimmt. Beim Neudefinieren der Nullposition mit dem Befehl DFH (S. 159) wird die kleinste kommandierbare Position automatisch an die neue Nullposition angepasst.

**TMX? (Get Maximum Commandable Position)**

|               |                                                                                                                                                                                                                                    |
|---------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Fragt die größte kommandierbare Position in physikalischen Einheiten ab.                                                                                                                                                           |
| Format:       | TMX? [{<AxisID>}]                                                                                                                                                                                                                  |
| Argumente:    | <AxisID> ist eine Achse des Controllers.                                                                                                                                                                                           |
| Antwort       | {<AxisID>="<float> LF}                                                                                                                                                                                                             |
|               | wobei                                                                                                                                                                                                                              |
|               | <float> die größte kommandierbare Position in physikalischen Einheiten ist.                                                                                                                                                        |
| Hinweis:      | Die größte kommandierbare Position wird durch den Parameter 0x15 bestimmt. Beim Neudefinieren der Nullposition mit dem Befehl DFH (S. 159) wird die größte kommandierbare Position automatisch an die neue Nullposition angepasst. |

**TNR? (Get Number of Record Tables)**

|               |                                                                                                 |
|---------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Fragt die Anzahl der aktuell auf dem Controller verfügbaren Datenrekordertabellen ab.           |
| Format:       | TNR?                                                                                            |
| Argumente:    | Keine                                                                                           |
| Antwort       | <uint> ist die Anzahl der Datenrekordertabellen, die aktuell auf dem Controller verfügbar sind. |
| Hinweise:     | Der C-663 hat vier Datenrekordertabellen mit 1024 Datenpunkten pro Tabelle.                     |
|               | Weitere Informationen siehe "Datenrekorder" (S. 89).                                            |

**TRO (Set Trigger Output State)**

|               |                                                                                                                                       |
|---------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Aktiviert oder deaktiviert die mit CTO (S. 153) gesetzten Bedingungen der Triggerausgabe für die angegebene digitale Ausgangsleitung. |
| Format:       | TRO {<TrigOutID> <TrigMode>}                                                                                                          |
| Argumente:    | <TrigOutID> ist eine digitale Ausgangsleitung des Controllers; weitere Angaben siehe unten.                                           |



|              |                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|--------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|              | <p>&lt;TrigMode&gt; kann folgende Werte annehmen:<br/>         0 = Triggerausgabe deaktiviert<br/>         1 = Triggerausgabe aktiviert</p>                                                                                                                                       |
| Antwort:     | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| Fehlersuche: | Unzulässige Kennung der digitalen Ausgangsleitung                                                                                                                                                                                                                                 |
| Hinweise:    | <p>&lt;TrigOutID&gt; entspricht den digitalen Ausgangsleitungen Output 1 bis Output 4, IDs = 1 bis 4; weitere Informationen siehe "I/O" (S. 288).</p> <p>Verwenden Sie DIO (S. 161) nicht für digitale Ausgangsleitungen, bei denen die Triggerausgabe mit TRO aktiviert ist.</p> |

#### **TRO? (Get Trigger Output State)**

|               |                                                                                                                                                                                                                                                            |
|---------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Fragt für die angegebene digitale Ausgangsleitung den Aktivierungsstatus der mit CTO (S. 153) vorgenommenen Triggerausgabe-Konfiguration ab.</p> <p>Werden alle Argumente weggelassen, wird der Status aller digitalen Ausgangsleitungen abgefragt.</p> |
| Format:       | TRO? [{<TrigOutID>}]                                                                                                                                                                                                                                       |
| Argumente:    | <TrigOutID> ist eine digitale Ausgangsleitung des Controllers; weitere Einzelheiten finden Sie in der Beschreibung des Befehls TRO (S. 218).                                                                                                               |
| Antwort:      | <p>{&lt;TrigOutID&gt;="&lt;TrigMode&gt; LF}</p> <p>wobei</p> <p>&lt;TrigMode&gt; der aktuelle Status der digitalen Ausgangsleitung ist:<br/>         0 = Triggerausgabe deaktiviert<br/>         1 = Triggerausgabe aktiviert</p>                          |
| Fehlersuche:  | Unzulässige Kennung der digitalen Ausgangsleitung                                                                                                                                                                                                          |

#### **TRS? (Indicate Reference Switch)**

|               |                                                                              |
|---------------|------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Zeigt an, ob die Achsen einen Referenzschalter mit Richtungserkennung haben. |
|---------------|------------------------------------------------------------------------------|

|              |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|--------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Format:      | TRS? [{<AxisID>}]                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Argumente:   | <AxisID> ist eine Achse des Controllers                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Antwort:     | {<AxisID>="<uint> LF}                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|              | wobei                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|              | <uint> angibt, ob die Achse einen richtungserkennenden Referenzschalter hat (=1) oder nicht (=0).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Fehlersuche: | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| Hinweise:    | Anhand eines Parameters (ID 0x14) ermittelt die Firmware des C-663 das Vorhandensein oder Fehlen eines Referenzschalters. Gemäß dem Wert dieses Parameters aktiviert oder deaktiviert der C-663 Referenzfahrten zum Referenzschalter (Befehl FRF (S. 173)). Passen Sie den Parameterwert entsprechend Ihrer Hardware mit SPA (S. 208) oder SEP (S. 206) an. Weitere Informationen siehe "Referenzschalterkennung" (S. 34). |
|              | Sie können eine digitale Eingangsleitung anstelle des Referenzschalters als Quelle des Referenzsignals für den Befehl FRF verwenden. Weitere Informationen siehe "Digitale Eingangssignale" (S. 99).                                                                                                                                                                                                                       |

#### TSP (Set Input Signal Position Value)

|               |                                                                                                                                 |
|---------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Setzt die aktuelle Position des angegebenen Eingangssignalkanals (löst keine Bewegung aus).                                     |
| Format:       | TSP {<InputSignalID> <Position>}                                                                                                |
| Argumente:    | <InputSignalID> ist ein Eingangssignalkanal des Controllers                                                                     |
|               | <Position> ist die neue aktuelle Position in physikalischen Einheiten                                                           |
| Antwort:      | Keine                                                                                                                           |
| Hinweise:     | Der Eingangssignalkanal des C-663 repräsentiert den Positionssensor der Achse; Details siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18). |
|               | Das Setzen der aktuellen Sensorposition mit TSP ist nur möglich, wenn der Motor mit SVO (S. 214) deaktiviert ist.               |
|               | Das Setzen der aktuellen Sensorposition mit TSP ändert                                                                          |

**nicht** die aktuelle Achsenposition, die mit POS? (S. 201) abgefragt werden kann.

Bei der Referenzierung einer Achse wird die aktuelle Sensorposition **nur im geregelten** Betrieb auf einen definierten Wert gesetzt. Nach einer Referenzierung im **ungeregelten** Betrieb sollte die Sensorposition deshalb mit TSP an die aktuelle Achsenposition angeglichen werden, siehe "Ungeregelter Betrieb mit Sensor: Position abgleichen" (S. 85).

### TSP? (Get Input Signal Position Value)

|               |                                                                                                                                 |
|---------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Fragt die aktuelle Position des angegebenen Eingangssignalkanals ab.                                                            |
|               | Werden alle Argumente weggelassen, wird die aktuelle Position aller Eingangssignalkanäle abgefragt.                             |
| Format:       | TSP? [{<InputSignalID>}]                                                                                                        |
| Argumente:    | <InputSignalID> ist ein Eingangssignalkanal des Controllers                                                                     |
| Antwort:      | {<InputSignalID>="<float> LF}                                                                                                   |
|               | wobei                                                                                                                           |
|               | <float> die aktuelle Position des Eingangssignalkanals in physikalischen Einheiten ist.                                         |
| Hinweise:     | Der Eingangssignalkanal des C-663 repräsentiert den Positionssensor der Achse; Details siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18). |
|               | Weitere Informationen siehe TSP (S. 220).                                                                                       |

### TVI? (Tell Valid Character Set For Axis Identifiers)

|               |                                                                                                                                     |
|---------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Gibt einen String mit den für Achsenkennungen verwendbaren Zeichen zurück.                                                          |
|               | Verwenden Sie SAI (S. 205), um die Achsenkennungen zu ändern und SAI? (S. 206), um die aktuell gültigen Achsenkennungen abzufragen. |
| Format:       | TVI?                                                                                                                                |

|            |                                                                              |
|------------|------------------------------------------------------------------------------|
| Argumente: | Keine                                                                        |
| Antwort:   | <string> ist eine Liste von Zeichen.                                         |
| Hinweise:  | Beim C-663 besteht der String aus<br>1234567890ABCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZ- _ |

**VAR (Set Variable Value)**

|               |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
|---------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Setzt eine Variable auf einen bestimmten Wert.</p> <p>Lokale Variablen können mit VAR nur in Makros gesetzt werden. Nähere Angaben zu lokalen und globalen Variablen siehe "Variablen" (S. 137).</p> <p>Die Variable ist nur im RAM vorhanden.</p>                                                                                                                                                    |
| Format:       | VAR <Variable> <String>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| Argumente:    | <p>&lt;Variable&gt; ist der Name der Variablen, deren Wert gesetzt werden soll.</p> <p>&lt;String&gt; ist der Wert, auf den die Variable zu setzen ist. Wird er weggelassen, wird die Variable gelöscht.</p> <p>Der Wert kann direkt oder über den Wert einer Variablen angegeben werden.</p> <p>Nähere Angaben zu Konventionen bezüglich Namen und Werten von Variablen siehe "Variablen" (S. 137).</p> |
| Antwort:      | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Beispiel:     | <p>Es ist möglich, den Wert einer Variablen (z. B. TARGET) auf den einer anderen Variablen (z. B. SOURCE) zu setzen:</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                 |

```
VAR TARGET ${SOURCE}
```

Verwenden Sie geschweifte Klammern, wenn der Name der Variablen länger als ein Zeichen ist:

```
VAR A ONE
```

```
VAR VARB TWO
```

```
VAR $A 1
```

```
VAR ${VARB} 2
```

```
VAR $VARB 2 // dies führt zu unerwünschtem Verhalten
```

```
VAR?
A=ONE
VARB=TWO
ONE=1
TWO=2 // ${VARB} : wird durch ihren Wert "TWO"
ersetzt.
ARB=2 // $VARB: $V wird durch ihren (leeren) Wert
ersetzt.
```

Ein weiteres Beispiel finden Sie in der Beschreibung des Befehls ADD (S. 147).

### VAR? (Get Variable Values)

|               |                                                                                                                                                                                        |
|---------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Gibt Variablenwerte zurück.                                                                                                                                                            |
|               | Wird VAR? mit CPY (S. 152), JRC (S. 187), MEX (S. 195) oder WAC (S. 225) kombiniert, muss die Antwort auf VAR? ein einzelner Wert sein (und nicht mehr).                               |
|               | Nähere Angaben zu lokalen und globalen Variablen siehe "Variablen" (S. 137).                                                                                                           |
| Format:       | VAR? [{<Variable>}]                                                                                                                                                                    |
| Argumente:    | <Variable> ist der Name der abzufragenden Variablen. Nähere Angaben zu Namenskonventionen siehe "Variablen" (S. 137).                                                                  |
|               | Wird <Variable> weggelassen, werden alle im RAM vorhandenen globalen Variablen aufgelistet.                                                                                            |
| Antwort:      | {<Variable>="<String>"}LF                                                                                                                                                              |
|               | wobei                                                                                                                                                                                  |
|               | <String> den Wert angibt, auf den die Variable gesetzt ist.                                                                                                                            |
| Hinweise:     | Lokale Variablen können mit VAR? nur abgefragt werden, wenn ein Makro mit lokalen Variablen läuft. Weitere Informationen zu lokalen und globalen Variablen siehe "Variablen" (S. 137). |
| Beispiel:     | Beispiel siehe ADD (S. 147).                                                                                                                                                           |

### VEL (Set Closed-Loop Velocity)

|               |                                                       |
|---------------|-------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | Setzt die Geschwindigkeit für die angegebenen Achsen. |
|---------------|-------------------------------------------------------|

|              |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|--------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Format:      | VEL {<AxisID> <Velocity>}                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| Argumente:   | <p>&lt;AxisID&gt; ist eine Achse des Controllers.</p> <p>&lt;Velocity&gt; ist der Geschwindigkeitswert in physikalischen Einheiten pro Sekunde.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| Antwort:     | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| Fehlersuche: | Unzulässige Achsenkennung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| Hinweise:    | <p>Der kleinstmögliche Wert für &lt;Velocity&gt; ist 0.</p> <p>Die Geschwindigkeit kann mit VEL verändert werden, während die Achse sich bewegt.</p> <p>VEL ändert den Wert des Parameters <b>Closed-Loop Velocity (Phys. Unit/s)</b> (0x49) im flüchtigen Speicher des C-663. Der Parameterwert kann mit WPA (S. 226) als Standard gespeichert werden, Details siehe "Anpassen von Einstellungen" (S. 251).</p> <p>Der maximale Wert, der mit dem Befehl VEL gesetzt werden kann, wird durch den Parameter <b>Maximum Closed-Loop Velocity (Phys. Unit/s)</b> (0xA) vorgegeben.</p> |

#### VEL? (Get Closed-Loop Velocity)

|               |                                                                                                                                                                                  |
|---------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Beschreibung: | <p>Frägt die kommandierte Geschwindigkeit ab.</p> <p>Werden keine Argumente angegeben, wird der Wert aller Achsen abgefragt.</p>                                                 |
| Format:       | VEL? [{<AxisID>}]                                                                                                                                                                |
| Argumente:    | <AxisID> ist eine Achse des Controllers.                                                                                                                                         |
| Antwort:      | <p>{&lt;AxisID&gt;}"="&lt;float&gt; LF}</p> <p>wobei</p> <p>&lt;float&gt; der aktuell gültige kommandierte Geschwindigkeitswert in physikalischen Einheiten pro Sekunde ist.</p> |

**VER? (Get Versions Of Firmware And Drivers)**

Beschreibung: Fragt die Versionen der Firmware des C-663 und weiterer Komponenten wie z.B. Treiber und Bibliotheken ab.

Format: VER?

Argumente: Keine

Antwort {<string1>":"<string2> [<string3>]LF}

wobei

<string1> der Name der Komponente ist;  
 <string2> die Versionsinformation der Komponente  
 <string1>ist;  
 <string3> eine optionale Angabe ist.

**WAC (Wait For Condition)**

Beschreibung: Wartet, bis eine angegebene Bedingung des folgenden Typs auftritt: ein angegebener Wert wird mit einem abgefragten Wert gemäß einer angegebenen Regel verglichen.

Kann nur in Makros verwendet werden.

Siehe auch den Befehl MEX (S. 195).

Format: WAC <CMD?> <OP> <Value>

Argumente <CMD?> ist ein Abfragebefehl in seiner üblichen Schreibweise. Die Antwort muss ein einzelner Wert sein (und nicht mehr). Beispiel siehe unten.

<OP> ist der zu verwendende Operator. Folgende Operatoren sind möglich:

= <= < > >= !=

Wichtig: Vor und nach dem Operator muss ein Leerzeichen stehen!

<Value> ist der Wert, der mit der Antwort auf <CMD?> zu vergleichen ist.

Antwort: Keine

Beispiel:

Senden:

```
MAC BEG LPMOTION
MVR 1 1
WAC ONT? 1 = 1
MVR 1 -1
WAC ONT? 1 = 1
MAC START LPMOTION
MAC END
MAC START LPMOTION
```

Hinweis: Makro LPMOTION wird erst aufgezeichnet, dann gestartet. WAC ONT? 1 = 1 wartet, bis die Antwort auf ONT? 1 1=1 ist. Das Makro ruft sich selbst auf, um eine Endlosschleife zu bilden.

### WPA (Save Parameters To Non-Volatile Memory)

**Beschreibung:** Schreibt den aktuell gültigen Wert eines Parameters für ein angegebenes Element aus dem flüchtigen Speicher (RAM) in den permanenten Speicher. Die auf diese Art gespeicherten Werte werden die Standardwerte.

**Hinweis: Sind die aktuellen Parameterwerte falsch, kann dies zu einer Störung des Systems führen. Vergewissern Sie sich, dass die Parametereinstellungen korrekt sind, bevor Sie den Befehl WPA ausführen.**

RAM-Einstellungen, die nicht mit WPA gespeichert wurden, gehen verloren, wenn der Controller ausgeschaltet oder neugestartet wird bzw. wenn die Parameter mit RPA (S. 203) wiederhergestellt werden.

Mit HPA? (S. 177) erhalten Sie eine Liste aller verfügbaren Parameter.

Prüfen Sie die aktuellen Parametereinstellungen im flüchtigen Speicher mit SPA? (S. 208).

Ein Beispiel finden Sie in der Beschreibung des Befehls SPA (S. 208).

**Format:** WPA <Pswd> [{<ItemID> <PamID>}]



|                                           |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|-------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Argumente:                                | <p>&lt;Pswd&gt; ist das Kennwort zum Schreiben in den permanenten Speicher. Nähere Angaben siehe unten.</p> <p>&lt;ItemID&gt; ist das Element, für das ein Parameter aus dem flüchtigen Speicher im permanenten Speicher gespeichert werden soll. Nähere Angaben siehe unten.</p> <p>&lt;PamID&gt; ist die Parameterkennung, kann im Hexadezimal- oder Dezimalformat geschrieben werden. Nähere Angaben siehe unten.</p>                                                                                                                                                                             |
| Antwort:                                  | Keine                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| Fehlersuche:                              | Unzulässige Elementkennung, falsche Parameter-ID, ungültiges Kennwort                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| Hinweise:                                 | <p>Die Parameter können im flüchtigen Speicher mit SPA (S. 208), ACC (S. 146), DEC (S. 158) und VEL (S. 223) geändert werden.</p> <p>Wird WPA ohne Spezifizierung eines Arguments verwendet, mit Ausnahme des Kennworts, werden die aktuell gültigen Werte aller Parameter, die von dem angegebenen Kennwort betroffen sind, gespeichert. Anderenfalls kann nur ein einzelner Parameter pro Befehl WPA gespeichert werden.</p> <p><b>Beachten Sie, dass die Anzahl von Schreibzyklen im permanenten Speicher begrenzt ist. Schreiben Sie Standardeinstellungen nur, wenn dies notwendig ist.</b></p> |
| Gültige Kennwörter:                       | Das Kennwort zum Schreiben in den permanenten Speicher ist "100".                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Verfügbare Element-IDs und Parameter-IDs: | <p>Ein Element ist eine Achse (die Kennung kann mit SAI (S. 205) geändert werden) oder das gesamte System. Weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18).</p> <p>Gültige Parameter-IDs finden Sie in der Parameterübersicht (S. 260).</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |

## 8.7 Fehlercodes

Die hier aufgelisteten Fehlercodes sind Bestandteil des PI General Command Set. Einige der Fehlercodes sind für Ihren Controller möglicherweise nicht relevant und werden daher nie ausgegeben.

### Controllerfehler

|    |                                      |                                                                                   |
|----|--------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------|
| 0  | PI_CNTR_NO_ERROR                     | No error                                                                          |
| 1  | PI_CNTR_PARAM_SYNTAX                 | Parameter syntax error                                                            |
| 2  | PI_CNTR_UNKNOWN_COMMAND              | Unknown command                                                                   |
| 3  | PI_CNTR_COMMAND_TOO_LONG             | Command length out of limits or command buffer overrun                            |
| 4  | PI_CNTR_SCAN_ERROR                   | Error while scanning                                                              |
| 5  | PI_CNTR_MOVE_WITHOUT_REF_OR_NO_SERVO | Unallowable move attempted on unreferenced axis, or move attempted with servo off |
| 6  | PI_CNTR_INVALID_SGA_PARAM            | Parameter for SGA not valid                                                       |
| 7  | PI_CNTR_POS_OUT_OF_LIMITS            | Position out of limits                                                            |
| 8  | PI_CNTR_VEL_OUT_OF_LIMITS            | Velocity out of limits                                                            |
| 9  | PI_CNTR_SET_PIVOT_NOT_POSSIBLE       | Attempt to set pivot point while U,V and W not all 0                              |
| 10 | PI_CNTR_STOP                         | Controller was stopped by command                                                 |
| 11 | PI_CNTR_SST_OR_SCAN_RANGE            | Parameter for SST or for one of the embedded scan algorithms out of range         |
| 12 | PI_CNTR_INVALID_SCAN_AXES            | Invalid axis combination for fast scan                                            |
| 13 | PI_CNTR_INVALID_NAV_PARAM            | Parameter for NAV out of range                                                    |
| 14 | PI_CNTR_INVALID_ANALOG_INPUT         | Invalid analog channel                                                            |
| 15 | PI_CNTR_INVALID_AXIS_IDENTIFIER      | Invalid axis identifier                                                           |
| 16 | PI_CNTR_INVALID_STAGE_NAME           | Unknown stage name                                                                |
| 17 | PI_CNTR_PARAM_OUT_OF_RANGE           | Parameter out of range                                                            |
| 18 | PI_CNTR_INVALID_MACRO_NAME           | Invalid macro name                                                                |
| 19 | PI_CNTR_MACRO_RECORD                 | Error while recording macro                                                       |
| 20 | PI_CNTR_MACRO_NOT_FOUND              | Macro not found                                                                   |
| 21 | PI_CNTR_AXIS_HAS_NO_BRAKE            | Axis has no brake                                                                 |
| 22 | PI_CNTR_DOUBLE_AXIS                  | Axis identifier specified more                                                    |

|    |                                     |                                                                            |
|----|-------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------|
|    |                                     | than once                                                                  |
| 23 | PI_CNTR_ILLEGAL_AXIS                | Illegal axis                                                               |
| 24 | PI_CNTR_PARAM_NR                    | Incorrect number of parameters                                             |
| 25 | PI_CNTR_INVALID_REAL_NR             | Invalid floating point number                                              |
| 26 | PI_CNTR_MISSING_PARAM               | Parameter missing                                                          |
| 27 | PI_CNTR_SOFT_LIMIT_OUT_OF_RANGE     | Soft limit out of range                                                    |
| 28 | PI_CNTR_NO_MANUAL_PAD               | No manual pad found                                                        |
| 29 | PI_CNTR_NO_JUMP                     | No more step-response values                                               |
| 30 | PI_CNTR_INVALID_JUMP                | No step-response values recorded                                           |
| 31 | PI_CNTR_AXIS_HAS_NO_REFERENCE       | Axis has no reference sensor                                               |
| 32 | PI_CNTR_STAGE_HAS_NO_LIM_SWITCH     | Axis has no limit switch                                                   |
| 33 | PI_CNTR_NO_RELAY_CARD               | No relay card installed                                                    |
| 34 | PI_CNTR_CMD_NOT_ALLOWED_FOR_STAGE   | Command not allowed for selected stage(s)                                  |
| 35 | PI_CNTR_NO_DIGITAL_INPUT            | No digital input installed                                                 |
| 36 | PI_CNTR_NO_DIGITAL_OUTPUT           | No digital output configured                                               |
| 37 | PI_CNTR_NO_MCM                      | No more MCM responses                                                      |
| 38 | PI_CNTR_INVALID_MCM                 | No MCM values recorded                                                     |
| 39 | PI_CNTR_INVALID_CNTR_NUMBER         | Controller number invalid                                                  |
| 40 | PI_CNTR_NO_JOYSTICK_CONNECTED       | No joystick configured                                                     |
| 41 | PI_CNTR_INVALID_EGE_AXIS            | Invalid axis for electronic gearing, axis can not be slave                 |
| 42 | PI_CNTR_SLAVE_POSITION_OUT_OF_RANGE | Position of slave axis is out of range                                     |
| 43 | PI_CNTR_COMMAND_EGE_SLAVE           | Slave axis cannot be commanded directly when electronic gearing is enabled |
| 44 | PI_CNTR_JOYSTICK_CALIBRATION_FAILED | Calibration of joystick failed                                             |
| 45 | PI_CNTR_REFERENCING_FAILED          | Referencing failed                                                         |
| 46 | PI_CNTR_OPM_MISSING                 | OPM (Optical Power Meter) missing                                          |
| 47 | PI_CNTR_OPM_NOT_INITIALIZED         | OPM (Optical Power Meter) not initialized or cannot be initialized         |
| 48 | PI_CNTR_OPM_COM_ERROR               | OPM (Optical Power Meter) Communication Error                              |
| 49 | PI_CNTR_MOVE_TO_LIMIT_SWITCH_FAILED | Move to limit switch failed                                                |

|    |                                     |                                                                          |
|----|-------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------|
| 50 | PI_CNTR_REF_WITH_REF_DISABLED       | Attempt to reference axis with referencing disabled                      |
| 51 | PI_CNTR_AXIS_UNDER_JOYSTICK_CONTROL | Selected axis is controlled by joystick                                  |
| 52 | PI_CNTR_COMMUNICATION_ERROR         | Controller detected communication error                                  |
| 53 | PI_CNTR_DYNAMIC_MOVE_IN_PROGRESS    | MOV! motion still in progress                                            |
| 54 | PI_CNTR_UNKNOWN_PARAMETER           | Unknown parameter                                                        |
| 55 | PI_CNTR_NO_REP_RECORDED             | No commands were recorded with REP                                       |
| 56 | PI_CNTR_INVALID_PASSWORD            | Password invalid                                                         |
| 57 | PI_CNTR_INVALID_RECORDER_CHAN       | Data Record Table does not exist                                         |
| 58 | PI_CNTR_INVALID_RECORDER_SRC_OPT    | Source does not exist; number too low or too high                        |
| 59 | PI_CNTR_INVALID_RECORDER_SRC_CHAN   | Source Record Table number too low or too high                           |
| 60 | PI_CNTR_PARAM_PROTECTION            | Protected Param: current Command Level (CCL) too low                     |
| 61 | PI_CNTR_AUTOZERO_RUNNING            | Command execution not possible while Autozero is running                 |
| 62 | PI_CNTR_NO_LINEAR_AXIS              | Autozero requires at least one linear axis                               |
| 63 | PI_CNTR_INIT_RUNNING                | Initialization still in progress                                         |
| 64 | PI_CNTR_READ_ONLY_PARAMETER         | Parameter is read-only                                                   |
| 65 | PI_CNTR_PAM_NOT_FOUND               | Parameter not found in non-volatile memory                               |
| 66 | PI_CNTR_VOL_OUT_OF_LIMITS           | Voltage out of limits                                                    |
| 67 | PI_CNTR_WAVE_TOO_LARGE              | Not enough memory available for requested wave curve                     |
| 68 | PI_CNTR_NOT_ENOUGH_DDL_MEMORY       | Not enough memory available for DDL table; DDL can not be started        |
| 69 | PI_CNTR_DDL_TIME_DELAY_TOO_LARGE    | Time delay larger than DDL table; DDL can not be started                 |
| 70 | PI_CNTR_DIFFERENT_ARRAY_LENGTH      | The requested arrays have different lengths; query them separately       |
| 71 | PI_CNTR_GEN_SINGLE_MODE_RESTART     | Attempt to restart the generator while it is running in single step mode |
| 72 | PI_CNTR_ANALOG_TARGET_ACTIVE        | Motion commands and wave                                                 |

|    |                                            |                                                                                                         |
|----|--------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|    |                                            | generator activation are not allowed when analog target is active                                       |
| 73 | PI_CNTR_WAVE_GENERATOR_ACTIVE              | Motion commands are not allowed when wave generator is active                                           |
| 74 | PI_CNTR_AUTOZERO_DISABLED                  | No sensor channel or no piezo channel connected to selected axis (sensor and piezo matrix)              |
| 75 | PI_CNTR_NO_WAVE_SELECTED                   | Generator started (WGO) without having selected a wave table (WSL).                                     |
| 76 | PI_CNTR_IF_BUFFER_OVERRUN                  | Interface buffer did overrun and command couldn't be received correctly                                 |
| 77 | PI_CNTR_NOT_ENOUGH_RECORDED_DATA           | Data Record Table does not hold enough recorded data                                                    |
| 78 | PI_CNTR_TABLE_DEACTIVATED                  | Data Record Table is not configured for recording                                                       |
| 79 | PI_CNTR_OPENLOOP_VALUE_SET_WHEN_SERVO_ON   | Open-loop commands (SVA, SVR) are not allowed when servo is on                                          |
| 80 | PI_CNTR_RAM_ERROR                          | Hardware error affecting RAM                                                                            |
| 81 | PI_CNTR_MACRO_UNKNOWN_COMMAND              | Not macro command                                                                                       |
| 82 | PI_CNTR_MACRO_PC_ERROR                     | Macro counter out of range                                                                              |
| 83 | PI_CNTR_JOYSTICK_ACTIVE                    | Joystick is active                                                                                      |
| 84 | PI_CNTR_MOTOR_IS_OFF                       | Motor is off                                                                                            |
| 85 | PI_CNTR_ONLY_IN_MACRO                      | Macro-only command                                                                                      |
| 86 | PI_CNTR_JOYSTICK_UNKNOWN_AXIS              | Invalid joystick axis                                                                                   |
| 87 | PI_CNTR_JOYSTICK_UNKNOWN_ID                | Joystick unknown                                                                                        |
| 88 | PI_CNTR_REF_MODE_IS_ON                     | Move without referenced stage                                                                           |
| 89 | PI_CNTR_NOT_ALLOWED_IN_CURRENT_MOTION_MODE | Command not allowed in current motion mode                                                              |
| 90 | PI_CNTR_DIO_AND_TRACING_NOT_POSSIBLE       | No tracing possible while digital IOs are used on this HW revision. Reconnect to switch operation mode. |
| 91 | PI_CNTR_COLLISION                          | Move not possible, would cause collision                                                                |
| 92 | PI_CNTR_SLAVE_NOT_FAST_ENOUGH              | Stage is not capable of following the master. Check                                                     |

|     |                                              |                                                                                  |
|-----|----------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------|
|     |                                              | the gear ratio.                                                                  |
| 93  | PI_CNTR_CMD_NOT_ALLOWED_WHILE_AXIS_IN_MOTION | This command is not allowed while the affected axis or its master is in motion.  |
| 94  | PI_CNTR_OPEN_LOOP_JOYSTICK_ENABLED           | Servo cannot be switched on when open-loop joystick control is activated.        |
| 95  | PI_CNTR_INVALID_SERVO_STATE_FOR_PARAMETER    | This parameter cannot be changed in current servo mode.                          |
| 96  | PI_CNTR_UNKNOWN_STAGE_NAME                   | Unknown stage name                                                               |
| 97  | PI_CNTR_INVALID_VALUE_LENGTH                 | Invalid length of value (too much characters)                                    |
| 98  | PI_CNTR_AUTOZERO_FAILED                      | AutoZero procedure was not successful                                            |
| 99  | PI_CNTR_SENSOR_VOLTAGE_OFF                   | Sensor voltage is off                                                            |
| 100 | PI_LABVIEW_ERROR                             | PI driver for use with NI LabVIEW reports error. See source control for details. |
| 200 | PI_CNTR_NO_AXIS                              | No stage connected to axis                                                       |
| 201 | PI_CNTR_NO_AXIS_PARAM_FILE                   | File with axis parameters not found                                              |
| 202 | PI_CNTR_INVALID_AXIS_PARAM_FILE              | Invalid axis parameter file                                                      |
| 203 | PI_CNTR_NO_AXIS_PARAM_BACKUP                 | Backup file with axis parameters not found                                       |
| 204 | PI_CNTR_RESERVED_204                         | PI internal error code 204                                                       |
| 205 | PI_CNTR_SMO_WITH_SERVO_ON                    | SMO with servo on                                                                |
| 206 | PI_CNTR_UUDECODE_INCOMPLETE_HEADER           | uudecode: incomplete header                                                      |
| 207 | PI_CNTR_UUDECODE_NOTHING_TO_DECODE           | uudecode: nothing to decode                                                      |
| 208 | PI_CNTR_UUDECODE_ILLEGAL_FORMAT              | uudecode: illegal UUE format                                                     |
| 209 | PI_CNTR_CRC32_ERROR                          | CRC32 error                                                                      |
| 210 | PI_CNTR_ILLEGAL_FILENAME                     | Illegal file name (must be 8-0 format)                                           |
| 211 | PI_CNTR_FILE_NOT_FOUND                       | File not found on controller                                                     |
| 212 | PI_CNTR_FILE_WRITE_ERROR                     | Error writing file on controller                                                 |
| 213 | PI_CNTR_DTR_HINDERS_VELOCITY_CHANGE          | VEL command not allowed in DTR Command Mode                                      |
| 214 | PI_CNTR_POSITION_UNKNOWN                     | Position calculations failed                                                     |
| 215 | PI_CNTR_CONN_POSSIBLY_BROKEN                 | The connection between controller and stage may be                               |

|     |                                            |                                                                                                   |
|-----|--------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------|
|     |                                            | broken                                                                                            |
| 216 | PI_CNTR_ON_LIMIT_SWITCH                    | The connected stage has driven into a limit switch, some controllers need CLR to resume operation |
| 217 | PI_CNTR_UNEXPECTED_STRUT_STOP              | Strut test command failed because of an unexpected strut stop                                     |
| 218 | PI_CNTR_POSITION_BASED_ON_ESTIMATION       | While MOV! is running position can only be estimated!                                             |
| 219 | PI_CNTR_POSITION_BASED_ON_INTERPOLATION    | Position was calculated during MOV motion                                                         |
| 220 | PI_CNTR_INTERPOLATION_FIFO_UNDERRUN        | FIFO buffer underrun during interpolation                                                         |
| 221 | PI_CNTR_INTERPOLATION_FIFO_OVERFLOW        | FIFO buffer overflow during interpolation                                                         |
| 230 | PI_CNTR_INVALID_HANDLE                     | Invalid handle                                                                                    |
| 231 | PI_CNTR_NO_BIOS_FOUND                      | No bios found                                                                                     |
| 232 | PI_CNTR_SAVE_SYS_CFG_FAILED                | Save system configuration failed                                                                  |
| 233 | PI_CNTR_LOAD_SYS_CFG_FAILED                | Load system configuration failed                                                                  |
| 301 | PI_CNTR_SEND_BUFFER_OVERFLOW               | Send buffer overflow                                                                              |
| 302 | PI_CNTR_VOLTAGE_OUT_OF_LIMITS              | Voltage out of limits                                                                             |
| 303 | PI_CNTR_OPEN_LOOP_MOTION_SET_WHEN_SERVO_ON | Open-loop motion attempted when servo ON                                                          |
| 304 | PI_CNTR_RECEIVING_BUFFER_OVERFLOW          | Received command is too long                                                                      |
| 305 | PI_CNTR_EEPROM_ERROR                       | Error while reading/writing EEPROM                                                                |
| 306 | PI_CNTR_I2C_ERROR                          | Error on I2C bus                                                                                  |
| 307 | PI_CNTR_RECEIVING_TIMEOUT                  | Timeout while receiving command                                                                   |
| 308 | PI_CNTR_TIMEOUT                            | A lengthy operation has not finished in the expected time                                         |
| 309 | PI_CNTR_MACRO_OUT_OF_SPACE                 | Insufficient space to store macro                                                                 |
| 310 | PI_CNTR_EUI_OLDVERSION_CFGDATA             | Configuration data has old version number                                                         |
| 311 | PI_CNTR_EUI_INVALID_CFGDATA                | Invalid configuration data                                                                        |
| 333 | PI_CNTR_HARDWARE_ERROR                     | Internal hardware error                                                                           |
| 400 | PI_CNTR_WAV_INDEX_ERROR                    | Wave generator index error                                                                        |

|     |                                             |                                                                                          |
|-----|---------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| 401 | PI_CNTR_WAV_NOT_DEFINED                     | Wave table not defined                                                                   |
| 402 | PI_CNTR_WAV_TYPE_NOT_SUPPORTED              | Wave type not supported                                                                  |
| 403 | PI_CNTR_WAV_LENGTH_EXCEEDS_LIMIT            | Wave length exceeds limit                                                                |
| 404 | PI_CNTR_WAV_PARAMETER_NR                    | Wave parameter number error                                                              |
| 405 | PI_CNTR_WAV_PARAMETER_OUT_OF_LIMIT          | Wave parameter out of range                                                              |
| 406 | PI_CNTR_WGO_BIT_NOT_SUPPORTED               | WGO command bit not supported                                                            |
| 500 | PI_CNTR_EMERGENCY_STOP_BUTTON_ACTIVATED     | The \"red knob\" is still set and disables system                                        |
| 501 | PI_CNTR_EMERGENCY_STOP_BUTTON_WAS_ACTIVATED | The \"red knob\" was activated and still disables system - reanimation required          |
| 502 | PI_CNTR_REDUNDANCY_LIMIT_EXCEEDED           | Position consistency check failed                                                        |
| 503 | PI_CNTR_COLLISION_SWITCH_ACTIVATED          | Hardware collision sensor(s) are activated                                               |
| 504 | PI_CNTR_FOLLOWING_ERROR                     | Strut following error occurred, e.g. caused by overload or encoder failure               |
| 505 | PI_CNTR_SENSOR_SIGNAL_INVALID               | One sensor signal is not valid                                                           |
| 506 | PI_CNTR_SERVO_LOOP_UNSTABLE                 | Servo loop was unstable due to wrong parameter setting and switched off to avoid damage. |
| 507 | PI_CNTR_LOST_SPI_SLAVE_CONNECTION           | Digital connection to external SPI slave device is lost                                  |
| 508 | PI_CNTR_MOVE_ATTEMPT_NOT_PERMITTED          | Move attempt not permitted due to customer or limit settings                             |
| 509 | PI_CNTR_TRIGGER_EMERGENCY_STOP              | Emergency stop caused by trigger input                                                   |
| 530 | PI_CNTR_NODE_DOES_NOT_EXIST                 | A command refers to a node that does not exist                                           |
| 531 | PI_CNTR_PARENT_NODE_DOES_NOT_EXIST          | A command refers to a node that has no parent node                                       |
| 532 | PI_CNTR_NODE_IN_USE                         | Attempt to delete a node that is in use                                                  |
| 533 | PI_CNTR_NODE_DEFINITION_IS_CYCLIC           | Definition of a node is cyclic                                                           |



|     |                                           |                                                                                             |
|-----|-------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------|
| 536 | PI_CNTR_HEXAPOD_IN_MOTION                 | Transformation cannot be defined as long as Hexapod is in motion                            |
| 537 | PI_CNTR_TRANSFORMATION_TYPE_NOT_SUPPORTED | Transformation node cannot be activated                                                     |
| 539 | PI_CNTR_NODE_PARENT_IDENTICAL_TO_CHILD    | A node cannot be linked to itself                                                           |
| 540 | PI_CNTR_NODE_DEFINITION_INCONSISTENT      | Node definition is erroneous or not complete (replace or delete it)                         |
| 542 | PI_CNTR_NODES_NOT_IN_SAME_CHAIN           | The nodes are not part of the same chain                                                    |
| 543 | PI_CNTR_NODE_MEMORY_FULL                  | Unused nodes must be deleted before new nodes can be stored                                 |
| 544 | PI_CNTR_PIVOT_POINT_FEATURE_NOT_SUPPORTED | With some transformations pivot point usage is not supported                                |
| 545 | PI_CNTR_SOFTLIMITS_INVALID                | Soft limits invalid due to changes in coordinate system                                     |
| 546 | PI_CNTR_CS_WRITE_PROTECTED                | Coordinate system is write protected                                                        |
| 547 | PI_CNTR_CS_CONTENT_FROM_CONFIG_FILE       | Coordinate system cannot be changed because its content is loaded from a configuration file |
| 548 | PI_CNTR_CS_CANNOT_BE_LINKED               | Coordinate system may not be linked                                                         |
| 549 | PI_CNTR_KSB_CS_ROTATION_ONLY              | A KSB-type coordinate system can only be rotated by multiples of 90 degrees                 |
| 551 | PI_CNTR_CS_DATA_CANNOT_BE_QUERIED         | This query is not supported for this coordinate system type                                 |
| 552 | PI_CNTR_CS_COMBINATION_DOES_NOT_EXIST     | This combination of work- and-tool coordinate systems does not exist                        |
| 553 | PI_CNTR_CS_COMBINATION_INVALID            | The combination must consist of one work and one tool coordinate system                     |
| 554 | PI_CNTR_CS_TYPE_DOES_NOT_EXIST            | This coordinate system type does not exist                                                  |
| 555 | PI_CNTR_UNKNOWN_ERROR                     | BasMac: unknown controller error                                                            |

|     |                                                  |                                                                             |
|-----|--------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------|
| 556 | PI_CNTR_CS_TYPE_NOT_ACTIVATED                    | No coordinate system of this type is activated                              |
| 557 | PI_CNTR_CS_NAME_INVALID                          | Name of coordinate system is invalid                                        |
| 558 | PI_CNTR_CS_GENERAL_FILE_MISSING                  | File with stored CS systems is missing or erroneous                         |
| 559 | PI_CNTR_CS_LEVELING_FILE_MISSING                 | File with leveling CS is missing or erroneous                               |
| 601 | PI_CNTR_NOT_ENOUGH_MEMORY                        | not enough memory                                                           |
| 602 | PI_CNTR_HW_VOLTAGE_ERROR                         | hardware voltage error                                                      |
| 603 | PI_CNTR_HW_TEMPERATURE_ERROR                     | hardware temperature out of range                                           |
| 604 | PI_CNTR_POSITION_ERROR_TOO_HIGH                  | Position error of any axis in the system is too high                        |
| 606 | PI_CNTR_INPUT_OUT_OF_RANGE                       | Maximum value of input signal has been exceeded                             |
| 607 | PI_CNTR_NO_INTEGER                               | Value is not integer                                                        |
| 608 | PI_CNTR_FAST_ALIGNMENT_PROCESS_IS_NOT_RUNNING    | Fast alignment process cannot be paused because it is not running           |
| 609 | PI_CNTR_FAST_ALIGNMENT_PROCESS_IS_NOT_PAUSED     | Fast alignment process cannot be restarted/resumed because it is not paused |
| 650 | PI_CNTR_UNABLE_TO_SET_PARAM_WITH_SPA             | Parameter could not be set with SPA - SEP needed?                           |
| 651 | PI_CNTR_PHASE_FINDING_ERROR                      | Phase finding error                                                         |
| 652 | PI_CNTR_SENSOR_SETUP_ERROR                       | Sensor setup error                                                          |
| 653 | PI_CNTR_SENSOR_COMM_ERROR                        | Sensor communication error                                                  |
| 654 | PI_CNTR_MOTOR_AMPLIFIER_ERROR                    | Motor amplifier error                                                       |
| 655 | PI_CNTR_OVER_CURR_PROTEC_TRIGGERED_BY_I2T        | Overcurrent protection triggered by I2T-module                              |
| 656 | PI_CNTR_OVER_CURR_PROTEC_TRIGGERED_BY_AMP_MODULE | Overcurrent protection triggered by amplifier module                        |
| 657 | PI_CNTR_SAFETY_STOP_TRIGGERED                    | Safety stop triggered                                                       |
| 658 | PI_SENSOR_OFF                                    | Sensor off?                                                                 |

|      |                                              |                                                                                           |
|------|----------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------|
| 659  | PI_CNTR_PARAM_CONFLICT                       | Parameter could not be set. Conflict with another parameter.                              |
| 700  | PI_CNTR_COMMAND_NOT_ALLOWED_IN_EXTERNAL_MODE | Command not allowed in external mode                                                      |
| 710  | PI_CNTR_EXTERNAL_MODE_ERROR                  | External mode communication error                                                         |
| 715  | PI_CNTR_INVALID_MODE_OF_OPERATION            | Invalid mode of operation                                                                 |
| 716  | PI_CNTR_FIRMWARE_STOPPED_BY_CMD              | Firmware stopped by command (#27)                                                         |
| 717  | PI_CNTR_EXTERNAL_MODE_DRIVER_MISSING         | External mode driver missing                                                              |
| 718  | PI_CNTR_CONFIGURATION_FAILURE_EXTERNAL_MODE  | Missing or incorrect configuration of external mode                                       |
| 719  | PI_CNTR_EXTERNAL_MODE_CYCLETIME_INVALID      | External mode cycletime invalid                                                           |
| 720  | PI_CNTR_BRAKE_ACTIVATED                      | Brake is activated                                                                        |
| 725  | PI_CNTR_DRIVE_STATE_TRANSITION_ERROR         | Drive state transition error                                                              |
| 731  | PI_CNTR_SURFACEDETECTION_RUNNING             | Command not allowed while surface detection is running                                    |
| 732  | PI_CNTR_SURFACEDETECTION_FAILED              | Last surface detection failed                                                             |
| 733  | PI_CNTR_FIELDBUS_IS_ACTIVE                   | Fieldbus is active and is blocking GCS control commands                                   |
| 1000 | PI_CNTR_TOO_MANY_NESTED_MACROS               | Too many nested macros                                                                    |
| 1001 | PI_CNTR_MACRO_ALREADY_DEFINED                | Macro already defined                                                                     |
| 1002 | PI_CNTR_NO_MACRO_RECORDING                   | Macro recording not activated                                                             |
| 1003 | PI_CNTR_INVALID_MAC_PARAM                    | Invalid parameter for MAC                                                                 |
| 1004 | PI_CNTR_RESERVED_1004                        | PI internal error code 1004                                                               |
| 1005 | PI_CNTR_CONTROLLER_BUSY                      | Controller is busy with some lengthy operation (e.g. reference move, fast scan algorithm) |

|      |                                            |                                                                                           |
|------|--------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------|
| 1006 | PI_CNTR_INVALID_IDENTIFIER                 | Invalid identifier (invalid special characters, ...)                                      |
| 1007 | PI_CNTR_UNKNOWN_VARIABLE_OR_ARGUMENT       | Variable or argument not defined                                                          |
| 1008 | PI_CNTR_RUNNING_MACRO                      | Controller is (already) running a macro                                                   |
| 1009 | PI_CNTR_MACRO_INVALID_OPERATOR             | Invalid or missing operator for condition. Check necessary spaces around operator.        |
| 1010 | PI_CNTR_MACRO_NO_ANSWER                    | No response was received while executing WAC/MEX/JRC/...                                  |
| 1011 | PI_CMD_NOT_VALID_IN_MACRO_MODE             | Command not valid during macro execution                                                  |
| 1012 | PI_CNTR_ERROR_IN_MACRO                     | Error occurred during macro execution                                                     |
| 1024 | PI_CNTR_MOTION_ERROR                       | Motion error: position error too large, servo is switched off automatically               |
| 1025 | PI_CNTR_MAX_MOTOR_OUTPUT_REACHED           | Maximum motor output reached                                                              |
| 1063 | PI_CNTR_EXT_PROFILE_UNALLOWED_COMMAND      | User Profile Mode: Command is not allowed, check for required preparatory commands        |
| 1064 | PI_CNTR_EXT_PROFILE_EXPECTING_MOTION_ERROR | User Profile Mode: First target position in User Profile is too far from current position |
| 1065 | PI_CNTR_PROFILE_ACTIVE                     | Controller is (already) in User Profile Mode                                              |
| 1066 | PI_CNTR_PROFILE_INDEX_OUT_OF_RANGE         | User Profile Mode: Block or Data Set index out of allowed range                           |
| 1071 | PI_CNTR_PROFILE_OUT_OF_MEMORY              | User Profile Mode: Out of memory                                                          |
| 1072 | PI_CNTR_PROFILE_WRONG_CLUSTER              | User Profile Mode: Cluster is not assigned to this axis                                   |
| 1073 | PI_CNTR_PROFILE_UNKNOWN_CLUSTER_IDENTIFIER | Unknown cluster identifier                                                                |
| 1090 | PI_CNTR_TOO_MANY_TCP_CONNECTIONS_OPEN      | There are too many open tcpip connections                                                 |

|      |                                   |                                                                                         |
|------|-----------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------|
| 2000 | PI_CNTR_ALREADY_HAS_SERIAL_NUMBER | Controller already has a serial number                                                  |
| 4000 | PI_CNTR_SECTOR_ERASE_FAILED       | Sector erase failed                                                                     |
| 4001 | PI_CNTR_FLASH_PROGRAM_FAILED      | Flash program failed                                                                    |
| 4002 | PI_CNTR_FLASH_READ_FAILED         | Flash read failed                                                                       |
| 4003 | PI_CNTR_HW_MATCHCODE_ERROR        | HW match code missing/invalid                                                           |
| 4004 | PI_CNTR_FW_MATCHCODE_ERROR        | FW match code missing/invalid                                                           |
| 4005 | PI_CNTR_HW_VERSION_ERROR          | HW version missing/invalid                                                              |
| 4006 | PI_CNTR_FW_VERSION_ERROR          | FW version missing/invalid                                                              |
| 4007 | PI_CNTR_FW_UPDATE_ERROR           | FW update failed                                                                        |
| 4008 | PI_CNTR_FW_CRC_PAR_ERROR          | FW Parameter CRC wrong                                                                  |
| 4009 | PI_CNTR_FW_CRC_FW_ERROR           | FW CRC wrong                                                                            |
| 5000 | PI_CNTR_INVALID_PCC_SCAN_DATA     | PicoCompensation scan data is not valid                                                 |
| 5001 | PI_CNTR_PCC_SCAN_RUNNING          | PicoCompensation is running, some actions can not be executed during scanning/recording |
| 5002 | PI_CNTR_INVALID_PCC_AXIS          | Given axis cannot be defined as PPC axis                                                |
| 5003 | PI_CNTR_PCC_SCAN_OUT_OF_RANGE     | Defined scan area is larger than the travel range                                       |
| 5004 | PI_CNTR_PCC_TYPE_NOT_EXISTING     | Given PicoCompensation type is not defined                                              |
| 5005 | PI_CNTR_PCC_PAM_ERROR             | PicoCompensation parameter error                                                        |
| 5006 | PI_CNTR_PCC_TABLE_ARRAY_TOO_LARGE | PicoCompensation table is larger than maximum table length                              |
| 5100 | PI_CNTR_NEXLINE_ERROR             | Common error in NEXLINE® firmware module                                                |
| 5101 | PI_CNTR_CHANNEL_ALREADY_USED      | Output channel for NEXLINE® can not be redefined for other usage                        |
| 5102 | PI_CNTR_NEXLINE_TABLE_TOO_SMALL   | Memory for NEXLINE® signals is too small                                                |
| 5103 | PI_CNTR_RNP_WITH_SERVO_ON         | RNP can not be executed if axis is in closed loop                                       |

|      |                                  |                                         |
|------|----------------------------------|-----------------------------------------|
| 5104 | PI_CNTR_RNP_NEEDED               | Relax procedure (RNP) needed            |
| 5200 | PI_CNTR_AXIS_NOT_CONFIGURED      | Axis must be configured for this action |
| 5300 | PI_CNTR_FREQU_ANALYSIS_FAILED    | Frequency analysis failed               |
| 5301 | PI_CNTR_FREQU_ANALYSIS_RUNNING   | Another frequency analysis is running   |
| 6000 | PI_CNTR_SENSOR_ABS_INVALID_VALUE | Invalid preset value of absolute sensor |
| 6001 | PI_CNTR_SENSOR_ABS_WRITE_ERROR   | Error while writing to sensor           |
| 6002 | PI_CNTR_SENSOR_ABS_READ_ERROR    | Error while reading from sensor         |
| 6003 | PI_CNTR_SENSOR_ABS_CRC_ERROR     | Checksum error of absolute sensor       |
| 6004 | PI_CNTR_SENSOR_ABS_ERROR         | General error of absolute sensor        |
| 6005 | PI_CNTR_SENSOR_ABS_OVERFLOW      | Overflow of absolute sensor position    |

### Schnittstellenfehler

|     |                        |                                                       |
|-----|------------------------|-------------------------------------------------------|
| 0   | COM_NO_ERROR           | No error occurred during function call                |
| -1  | COM_ERROR              | Error during com operation (could not be specified)   |
| -2  | SEND_ERROR             | Error while sending data                              |
| -3  | REC_ERROR              | Error while receiving data                            |
| -4  | NOT_CONNECTED_ERROR    | Not connected (no port with given ID open)            |
| -5  | COM_BUFFER_OVERFLOW    | Buffer overflow                                       |
| -6  | CONNECTION_FAILED      | Error while opening port                              |
| -7  | COM_TIMEOUT            | Timeout error                                         |
| -8  | COM_MULTILINE_RESPONSE | There are more lines waiting in buffer                |
| -9  | COM_INVALID_ID         | There is no interface or DLL handle with the given ID |
| -10 | COM_NOTIFY_EVENT_ERROR | Event/message for notification could not be opened    |
| -11 | COM_NOT_IMPLEMENTED    | Function not supported by this interface type         |

|     |                              |                                                                                                               |
|-----|------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| -12 | COM_ECHO_ERROR               | Error while sending "echoed" data                                                                             |
| -13 | COM_GPIB_EDVR                | IEEE488: System error                                                                                         |
| -14 | COM_GPIB_ECIC                | IEEE488: Function requires GPIB board to be CIC                                                               |
| -15 | COM_GPIB_ENOL                | IEEE488: Write function detected no listeners                                                                 |
| -16 | COM_GPIB_EADR                | IEEE488: Interface board not addressed correctly                                                              |
| -17 | COM_GPIB_EARG                | IEEE488: Invalid argument to function call                                                                    |
| -18 | COM_GPIB_ESAC                | IEEE488: Function requires GPIB board to be SAC                                                               |
| -19 | COM_GPIB_EABO                | IEEE488: I/O operation aborted                                                                                |
| -20 | COM_GPIB_ENEB                | IEEE488: Interface board not found                                                                            |
| -21 | COM_GPIB_EDMA                | IEEE488: Error performing DMA                                                                                 |
| -22 | COM_GPIB_EOIP                | IEEE488: I/O operation started before previous operation completed                                            |
| -23 | COM_GPIB_ECAP                | IEEE488: No capability for intended operation                                                                 |
| -24 | COM_GPIB_EFSO                | IEEE488: File system operation error                                                                          |
| -25 | COM_GPIB_EBUS                | IEEE488: Command error during device call                                                                     |
| -26 | COM_GPIB_ESTB                | IEEE488: Serial poll-status byte lost                                                                         |
| -27 | COM_GPIB_ESRQ                | IEEE488: SRQ remains asserted                                                                                 |
| -28 | COM_GPIB_ETAB                | IEEE488: Return buffer full                                                                                   |
| -29 | COM_GPIB_ELCK                | IEEE488: Address or board locked                                                                              |
| -30 | COM_RS_INVALID_DATA_BITS     | RS-232: 5 data bits with 2 stop bits is an invalid combination, as is 6, 7, or 8 data bits with 1.5 stop bits |
| -31 | COM_ERROR_RS_SETTINGS        | RS-232: Error configuring the COM port                                                                        |
| -32 | COM_INTERNAL_RESOURCES_ERROR | Error dealing with internal system resources (events,                                                         |

|     |                                         |                                                            |
|-----|-----------------------------------------|------------------------------------------------------------|
|     |                                         | threads, ...)                                              |
| -33 | COM_DLL_FUNC_ERROR                      | A DLL or one of the required functions could not be loaded |
| -34 | COM_FTDIUSB_INVALID_HANDLE              | FTDIUSB: invalid handle                                    |
| -35 | COM_FTDIUSB_DEVICE_NOT_FOUND            | FTDIUSB: device not found                                  |
| -36 | COM_FTDIUSB_DEVICE_NOT_OPENED           | FTDIUSB: device not opened                                 |
| -37 | COM_FTDIUSB_IO_ERROR                    | FTDIUSB: IO error                                          |
| -38 | COM_FTDIUSB_INSUFFICIENT_RESOURCES      | FTDIUSB: insufficient resources                            |
| -39 | COM_FTDIUSB_INVALID_PARAMETER           | FTDIUSB: invalid parameter                                 |
| -40 | COM_FTDIUSB_INVALID_BAUD_RATE           | FTDIUSB: invalid baud rate                                 |
| -41 | COM_FTDIUSB_DEVICE_NOT_OPENED_FOR_ERASE | FTDIUSB: device not opened for erase                       |
| -42 | COM_FTDIUSB_DEVICE_NOT_OPENED_FOR_WRITE | FTDIUSB: device not opened for write                       |
| -43 | COM_FTDIUSB_FAILED_TO_WRITE_DEVICE      | FTDIUSB: failed to write device                            |
| -44 | COM_FTDIUSB_EEPROM_READ_FAILED          | FTDIUSB: EEPROM read failed                                |
| -45 | COM_FTDIUSB_EEPROM_WRITE_FAILED         | FTDIUSB: EEPROM write failed                               |
| -46 | COM_FTDIUSB_EEPROM_ERASE_FAILED         | FTDIUSB: EEPROM erase failed                               |
| -47 | COM_FTDIUSB_EEPROM_NOT_PRESENT          | FTDIUSB: EEPROM not present                                |
| -48 | COM_FTDIUSB_EEPROM_NOT_PROGRAMMED       | FTDIUSB: EEPROM not programmed                             |
| -49 | COM_FTDIUSB_INVALID_ARGS                | FTDIUSB: invalid arguments                                 |
| -50 | COM_FTDIUSB_NOT_SUPPORTED               | FTDIUSB: not supported                                     |
| -51 | COM_FTDIUSB_OTHER_ERROR                 | FTDIUSB: other error                                       |
| -52 | COM_PORT_ALREADY_OPEN                   | Error while opening the COM port: was already open         |
| -53 | COM_PORT_CHECKSUM_ERROR                 | Checksum error in received data from COM port              |
| -54 | COM_SOCKET_NOT_READY                    | Socket not ready, you should call the function again       |
| -55 | COM_SOCKET_PORT_IN_USE                  | Port is used by another socket                             |
| -56 | COM_SOCKET_NOT_CONNECTED                | Socket not connected (or not valid)                        |
| -57 | COM_SOCKET_TERMINATED                   | Connection terminated (by peer)                            |
| -58 | COM_SOCKET_NO_RESPONSE                  | Can't connect to peer                                      |



|     |                           |                                                              |
|-----|---------------------------|--------------------------------------------------------------|
| -59 | COM_SOCKET_INTERRUPTED    | Operation was interrupted by a nonblocked signal             |
| -60 | COM_PCI_INVALID_ID        | No device with this ID is present                            |
| -61 | COM_PCI_ACCESS_DENIED     | Driver could not be opened (on Vista: run as administrator!) |
| -62 | COM_SOCKET_HOST_NOT_FOUND | Host not found                                               |
| -63 | COM_DEVICE_CONNECTED      | Device already connected                                     |

### DLL-Fehler

|       |                            |                                                                                            |
|-------|----------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| -1001 | PI_UNKNOWN_AXIS_IDENTIFIER | Unknown axis identifier                                                                    |
| -1002 | PI_NR_NAV_OUT_OF_RANGE     | Number for NAV out of range--must be in [1,10000]                                          |
| -1003 | PI_INVALID_SGA             | Invalid value for SGA--must be one of 1, 10, 100, 1000                                     |
| -1004 | PI_UNEXPECTED_RESPONSE     | Controller sent unexpected response                                                        |
| -1005 | PI_NO_MANUAL_PAD           | No manual control pad installed, calls to SMA and related commands are not allowed         |
| -1006 | PI_INVALID_MANUAL_PAD_KNOB | Invalid number for manual control pad knob                                                 |
| -1007 | PI_INVALID_MANUAL_PAD_AXIS | Axis not currently controlled by a manual control pad                                      |
| -1008 | PI_CONTROLLER_BUSY         | Controller is busy with some lengthy operation (e.g., reference move, fast scan algorithm) |
| -1009 | PI_THREAD_ERROR            | Internal error--could not start thread                                                     |
| -1010 | PI_IN_MACRO_MODE           | Controller is (already) in macro mode--command not valid in macro mode                     |
| -1011 | PI_NOT_IN_MACRO_MODE       | Controller not in macro mode--command not valid unless macro mode active                   |
| -1012 | PI_MACRO_FILE_ERROR        | Could not open file to write or read macro                                                 |
| -1013 | PI_NO_MACRO_OR_EMPTY       | No macro with given name on controller, or macro is empty                                  |
| -1014 | PI_MACRO_EDITOR_ERROR      | Internal error in macro editor                                                             |

|       |                                |                                                                                            |
|-------|--------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| -1015 | PI_INVALID_ARGUMENT            | One or more arguments given to function is invalid (empty string, index out of range, ...) |
| -1016 | PI_AXIS_ALREADY_EXISTS         | Axis identifier is already in use by a connected stage                                     |
| -1017 | PI_INVALID_AXIS_IDENTIFIER     | Invalid axis identifier                                                                    |
| -1018 | PI_COM_ARRAY_ERROR             | Could not access array data in COM server                                                  |
| -1019 | PI_COM_ARRAY_RANGE_ERROR       | Range of array does not fit the number of parameters                                       |
| -1020 | PI_INVALID_SPA_CMD_ID          | Invalid parameter ID given to SPA or SPA?                                                  |
| -1021 | PI_NR_AVG_OUT_OF_RANGE         | Number for AVG out of range - must be >0                                                   |
| -1022 | PI_WAV_SAMPLES_OUT_OF_RANGE    | Incorrect number of samples given to WAV                                                   |
| -1023 | PI_WAV_FAILED                  | Generation of wave failed                                                                  |
| -1024 | PI_MOTION_ERROR                | Motion error: position error too large, servo is switched off automatically                |
| -1025 | PI_RUNNING_MACRO               | Controller is (already) running a macro                                                    |
| -1026 | PI_PZT_CONFIG_FAILED           | Configuration of PZT stage or amplifier failed                                             |
| -1027 | PI_PZT_CONFIG_INVALID_PARAMS   | Current settings are not valid for desired configuration                                   |
| -1028 | PI_UNKNOWN_CHANNEL_IDENTIFIER  | Unknown channel identifier                                                                 |
| -1029 | PI_WAVE_PARAM_FILE_ERROR       | Error while reading/writing wave generator parameter file                                  |
| -1030 | PI_UNKNOWN_WAVE_SET            | Could not find description of wave form. Maybe WG.INI is missing?                          |
| -1031 | PI_WAVE_EDITOR_FUNC_NOT_LOADED | The WGWaveEditor DLL function was not found at startup                                     |
| -1032 | PI_USER_CANCELLED              | The user cancelled a dialog                                                                |
| -1033 | PI_C844_ERROR                  | Error from C-844 Controller                                                                |
| -1034 | PI_DLL_NOT_LOADED              | DLL necessary to call function not loaded, or function not found in DLL                    |
| -1035 | PI_PARAMETER_FILE_PROTECTED    | The open parameter file is protected and cannot be                                         |

|       |                                           |                                                                                         |
|-------|-------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------|
|       |                                           | edited                                                                                  |
| -1036 | PI_NO_PARAMETER_FILE_OPENED               | There is no parameter file open                                                         |
| -1037 | PI_STAGE_DOES_NOT_EXIST                   | Selected stage does not exist                                                           |
| -1038 | PI_PARAMETER_FILE_ALREADY_OPENED          | There is already a parameter file open. Close it before opening a new file              |
| -1039 | PI_PARAMETER_FILE_OPEN_ERROR              | Could not open parameter file                                                           |
| -1040 | PI_INVALID_CONTROLLER_VERSION             | The version of the connected controller is invalid                                      |
| -1041 | PI_PARAM_SET_ERROR                        | Parameter could not be set with SPA--parameter not defined for this controller!         |
| -1042 | PI_NUMBER_OF_POSSIBLE_WAVES_EXCEEDED      | The maximum number of wave definitions has been exceeded                                |
| -1043 | PI_NUMBER_OF_POSSIBLE_GENERATORS_EXCEEDED | The maximum number of wave generators has been exceeded                                 |
| -1044 | PI_NO_WAVE_FOR_AXIS_DEFINED               | No wave defined for specified axis                                                      |
| -1045 | PI_CANT_STOP_OR_START_WAV                 | Wave output to axis already stopped/started                                             |
| -1046 | PI_REFERENCE_ERROR                        | Not all axes could be referenced                                                        |
| -1047 | PI_REQUIRED_WAVE_NOT_FOUND                | Could not find parameter set required by frequency relation                             |
| -1048 | PI_INVALID_SPP_CMD_ID                     | Command ID given to SPP or SPP? is not valid                                            |
| -1049 | PI_STAGE_NAME_ISNT_UNIQUE                 | A stage name given to CST is not unique                                                 |
| -1050 | PI_FILE_TRANSFER_BEGIN_MISSING            | A uuencoded file transferred did not start with "begin" followed by the proper filename |
| -1051 | PI_FILE_TRANSFER_ERROR_TEMP_FILE          | Could not create/read file on host PC                                                   |
| -1052 | PI_FILE_TRANSFER_CRC_ERROR                | Checksum error when transferring a file to/from the controller                          |
| -1053 | PI_COULDNT_FIND_PISTAGES_DAT              | The PiStages.dat database could not be found. This file is required to connect a stage  |

|       |                                        |                                                                                           |
|-------|----------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------|
|       |                                        | with the CST command                                                                      |
| -1054 | PI_NO_WAVE_RUNNING                     | No wave being output to specified axis                                                    |
| -1055 | PI_INVALID_PASSWORD                    | Invalid password                                                                          |
| -1056 | PI_OPM_COM_ERROR                       | Error during communication with OPM (Optical Power Meter), maybe no OPM connected         |
| -1057 | PI_WAVE_EDITOR_WRONG_PARAMNUM          | WaveEditor: Error during wave creation, incorrect number of parameters                    |
| -1058 | PI_WAVE_EDITOR_FREQUENCY_OUT_OF_RANGE  | WaveEditor: Frequency out of range                                                        |
| -1059 | PI_WAVE_EDITOR_WRONG_IP_VALUE          | WaveEditor: Error during wave creation, incorrect index for integer parameter             |
| -1060 | PI_WAVE_EDITOR_WRONG_DP_VALUE          | WaveEditor: Error during wave creation, incorrect index for floating point parameter      |
| -1061 | PI_WAVE_EDITOR_WRONG_ITEM_VALUE        | WaveEditor: Error during wave creation, could not calculate value                         |
| -1062 | PI_WAVE_EDITOR_MISSING_GRAPH_COMPONENT | WaveEditor: Graph display component not installed                                         |
| -1063 | PI_EXT_PROFILE_UNALLOWED_CMD           | User Profile Mode: Command is not allowed, check for required preparatory commands        |
| -1064 | PI_EXT_PROFILE_EXPECTING_MOTION_ERROR  | User Profile Mode: First target position in User Profile is too far from current position |
| -1065 | PI_EXT_PROFILE_ACTIVE                  | Controller is (already) in User Profile Mode                                              |
| -1066 | PI_EXT_PROFILE_INDEX_OUT_OF_RANGE      | User Profile Mode: Block or Data Set index out of allowed range                           |
| -1067 | PI_PROFILE_GENERATOR_NO_PROFILE        | ProfileGenerator: No profile has been created yet                                         |
| -1068 | PI_PROFILE_GENERATOR_OUT_OF_LIMITS     | ProfileGenerator: Generated profile exceeds limits of one or both axes                    |
| -1069 | PI_PROFILE_GENERATOR_UNKNOWN_PARAMETER | ProfileGenerator: Unknown parameter ID in Set/Get Parameter command                       |

|       |                                         |                                                                                                                                               |
|-------|-----------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| -1070 | PI_PROFILE_GENERATOR_PAR_OUT_OF_RANGE   | ProfileGenerator: Parameter out of allowed range                                                                                              |
| -1071 | PI_EXT_PROFILE_OUT_OF_MEMORY            | User Profile Mode: Out of memory                                                                                                              |
| -1072 | PI_EXT_PROFILE_WRONG_CLUSTER            | User Profile Mode: Cluster is not assigned to this axis                                                                                       |
| -1073 | PI_UNKNOWN_CLUSTER_IDENTIFIER           | Unknown cluster identifier                                                                                                                    |
| -1074 | PI_INVALID_DEVICE_DRIVER_VERSION        | The installed device driver doesn't match the required version. Please see the documentation to determine the required device driver version. |
| -1075 | PI_INVALID_LIBRARY_VERSION              | The library used doesn't match the required version. Please see the documentation to determine the required library version.                  |
| -1076 | PI_INTERFACE_LOCKED                     | The interface is currently locked by another function. Please try again later.                                                                |
| -1077 | PI_PARAM_DAT_FILE_INVALID_VERSION       | Version of parameter DAT file does not match the required version. Current files are available at <a href="http://www.pi.ws">www.pi.ws</a> .  |
| -1078 | PI_CANNOT_WRITE_TO_PARAM_DAT_FILE       | Cannot write to parameter DAT file to store user defined stage type.                                                                          |
| -1079 | PI_CANNOT_CREATE_PARAM_DAT_FILE         | Cannot create parameter DAT file to store user defined stage type.                                                                            |
| -1080 | PI_PARAM_DAT_FILE_INVALID_REVISION      | Parameter DAT file does not have correct revision.                                                                                            |
| -1081 | PI_USERSTAGES_DAT_FILE_INVALID_REVISION | User stages DAT file does not have correct revision.                                                                                          |
| -1082 | PI_SOFTWARE_TIMEOUT                     | Timeout Error. Some lengthy operation did not finish within expected time.                                                                    |
| -1083 | PI_WRONG_DATA_TYPE                      | A function argument has an unexpected data type.                                                                                              |
| -1084 | PI_DIFFERENT_ARRAY_SIZES                | Length of data arrays is different.                                                                                                           |
| -1085 | PI_PARAM_NOT_FOUND_IN_PARAM_DAT_FILE    | Parameter value not found in parameter DAT file.                                                                                              |

|       |                                                        |                                                                                                         |
|-------|--------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| -1086 | PI_MACRO_RECORDING_NOT_ALLOWED_IN_THIS_MODE            | Macro recording is not allowed in this mode of operation.                                               |
| -1087 | PI_USER_CANCELLED_COMMAND                              | Command cancelled by user input.                                                                        |
| -1088 | PI_TOO_FEW_GCS_DATA                                    | Controller sent too few GCS data sets                                                                   |
| -1089 | PI_TOO_MANY_GCS_DATA                                   | Controller sent too many GCS data sets                                                                  |
| -1090 | PI_GCS_DATA_READ_ERROR                                 | Communication error while reading GCS data                                                              |
| -1091 | PI_WRONG_NUMBER_OF_INPUT_ARGUMENTS                     | Wrong number of input arguments.                                                                        |
| -1092 | PI_FAILED_TO_CHANGE_CCL_LEVEL                          | Change of command level has failed.                                                                     |
| -1093 | PI_FAILED_TO_SWITCH_OFF_SERVO                          | Switching off the servo mode has failed.                                                                |
| -1094 | PI_FAILED_TO_SET_SINGLE_PARAMETER_WHILE_PERFORMING_CST | A parameter could not be set while performing CST: CST was not performed (parameters remain unchanged). |
| -1095 | PI_ERROR_CONTROLLER_REBOOT                             | Connection could not be reestablished after reboot.                                                     |
| -1096 | PI_ERROR_AT_QHPA                                       | Sending HPA? or receiving the response has failed.                                                      |
| -1097 | PI_QHPA_NONCOMPLIANT_WITH_GCS                          | HPA? response does not comply with GCS2 syntax.                                                         |
| -1098 | PI_FAILED_TO_READ_QSPA                                 | Response to SPA? could not be received.                                                                 |
| -1099 | PI_PAM_FILE_WRONG_VERSION                              | Version of PAM file cannot be handled (too old or too new)                                              |
| -1100 | PI_PAM_FILE_INVALID_FORMAT                             | PAM file does not contain required data in PAM-file format                                              |
| -1101 | PI_INCOMPLETE_INFORMATION                              | Information does not contain all required data                                                          |
| -1102 | PI_NO_VALUE_AVAILABLE                                  | No value for parameter available                                                                        |
| -1103 | PI_NO_PAM_FILE_OPEN                                    | No PAM file is open                                                                                     |
| -1104 | PI_INVALID_VALUE                                       | Invalid value                                                                                           |
| -1105 | PI_UNKNOWN_PARAMETER                                   | Unknown parameter                                                                                       |

|        |                                                             |                                                                                                    |
|--------|-------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------|
| -1106  | PI_RESPONSE_TO_QSEP_FAILED                                  | Response to SEP? could not be received.                                                            |
| -1107  | PI_RESPONSE_TO_QSPA_FAILED                                  | Response to SPA? could not be received.                                                            |
| -1108  | PI_ERROR_IN_CST_VALIDATION                                  | Error while performing CST: One or more parameters were not set correctly.                         |
| -1109  | PI_ERROR_PAM_FILE_HAS_DUPLICATE_ENTRY_WITH_DIFFERENT_VALUES | PAM file has duplicate entry with different values.                                                |
| -1110  | PI_ERROR_FILE_NO_SIGNATURE                                  | File has no signature                                                                              |
| -1111  | PI_ERROR_FILE_INVALID_SIGNATURE                             | File has invalid signature                                                                         |
| -10000 | PI_PARAMETER_DB_INVALID_STAGE_TYPE_FORMAT                   | PI stage database: String containing stage type and description has invalid format.                |
| -10001 | PI_PARAMETER_DB_SYSTEM_NOT_AVAILABLE                        | PI stage database: Database does not contain the selected stage type for the connected controller. |
| -10002 | PI_PARAMETER_DB_FAILED_TO_ESTABLISH_CONNECTION              | PI stage database: Establishing the connection has failed.                                         |
| -10003 | PI_PARAMETER_DB_COMMUNICATION_ERROR                         | PI stage database: Communication was interrupted (e.g. because database was deleted).              |
| -10004 | PI_PARAMETER_DB_ERROR_WHILE_QUERYING_PARAMETERS             | PI stage database: Querying data failed.                                                           |
| -10005 | PI_PARAMETER_DB_SYSTEM_ALREADY_EXISTS                       | PI stage database: System already exists. Rename stage and try again.                              |
| -10006 | PI_PARAMETER_DB_QHPA_CONTAINS_UNKNOWN_PAM_IDS               | PI stage database: Response to HPA? contains unknown parameter IDs.                                |
| -10007 | PI_PARAMETER_DB_AND_QHPA_ARE_INCONSISTENT                   | PI stage database: Inconsistency between database and response to HPA?.                            |
| -10008 | PI_PARAMETER_DB_SYSTEM_COULD_NOT_BE_ADDED                   | PI stage database: Stage has not been added.                                                       |
| -10009 | PI_PARAMETER_DB_SYSTEM_COULD_NOT_BE_REMOVED                 | PI stage database: Stage has not been removed.                                                     |

|        |                                                           |                                                                                                                                                      |
|--------|-----------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| -10010 | PI_PARAMETER_DB_CONTROLLER_DB_PARAMETERS_MISMATCH         | Controller does not support all stage parameters stored in PI stage database. No parameters were set.                                                |
| -10011 | PI_PARAMETER_DB_DATABASE_IS_OUTDATED                      | The version of PISTAGES3.DB stage database is out of date. Please update via PIUpdateFinder. No parameters were set.                                 |
| -10012 | PI_PARAMETER_DB_AND_HPA_MISMATCH_STRICT                   | Mismatch between number of parameters present in stage database and available in controller interface. No parameters were set.                       |
| -10013 | PI_PARAMETER_DB_AND_HPA_MISMATCH_LOOSE                    | Mismatch between number of parameters present in stage database and available in controller interface. Some parameters were ignored.                 |
| -10014 | PI_PARAMETER_DB_FAILED_TO_SET_PARAMETERS_CORRECTLY        | One or more parameters could not be set correctly on the controller.                                                                                 |
| -10015 | PI_PARAMETER_DB_MISSING_PARAMETER_DEFINITIONS_IN_DATABASE | One or more parameter definitions are not present in stage database. Please update PISTAGES3.DB via PIUpdateFinder. Missing parameters were ignored. |



## 9 Anpassen von Einstellungen

### 9.1 Einstellungen des C-663

Die Eigenschaften des C-663 und des angeschlossenen Positionierers sind im C-663 als Parameterwerte hinterlegt (z. B. Einstellungen für den Regelalgorithmus (S. 29)).

Die Parameter können in folgende Kategorien eingeteilt werden:

- Geschützte Parameter, deren Werkseinstellung nicht geändert werden kann
- Parameter, die zur Anpassung an die Anwendung vom Benutzer eingestellt werden können

Das Schreibrecht für die Parameter ist durch Befehlsebenen festgelegt.

Jeder Parameter ist sowohl im flüchtigen als auch im permanenten Speicher des C-663 vorhanden. Die Werte im permanenten Speicher werden als Standardwerte beim Einschalten oder Neustart des C-663 in den flüchtigen Speicher geladen. Die Werte im flüchtigen Speicher bestimmen das aktuelle Verhalten des Systems.

In der PC-Software von PI werden auch die Bezeichnungen "Active Values" für die Parameterwerte im flüchtigen Speicher und "Startup Values" für die Parameterwerte im permanenten Speicher verwendet.

### 9.2 Parameterwerte im C-663 ändern

#### **HINWEIS**



#### **Unpassende Parametereinstellungen!**

Die Werte im permanenten Speicher werden als Standardwerte beim Einschalten oder Neustart des C-663 in den flüchtigen Speicher geladen und sind sofort gültig. Unpassende Parametereinstellungen können zur Beschädigung der angeschlossenen Mechanik führen.

- Ändern Sie Parameterwerte nur nach sorgfältiger Überlegung.
- Sichern Sie die aktuellen Parameterwerte auf dem PC (S. 253), bevor Sie Änderungen im permanenten Speicher durchführen.

#### **INFORMATION**

Die Anzahl der Schreibzyklen im permanenten Speicher ist durch die begrenzte Lebensdauer des Speicherchips (EEPROM) beschränkt.

- Überschreiben Sie die Standardwerte nur, wenn es notwendig ist.
- Sichern Sie die aktuellen Parameterwerte auf dem PC (S. 253), bevor Sie Änderungen im permanenten Speicher durchführen.

- Wenden Sie sich an unseren Kundendienst (S. 281), wenn der C-663 ein unerwartetes Verhalten zeigt.

### INFORMATION

Wenn Sie die PC-Software von PI verwenden, werden Informationen als Parameterwerte aus einer Positioniererdatabank (S. 15) in den flüchtigen Speicher des C-663 geladen. Parameter, die aus der Positioniererdatabank geladen werden, sind in der Parameterübersicht (S. 260) farbig markiert.

## 9.2.1 Allgemeine Befehle für Parameter

Für Parameter stehen folgende allgemeine Befehle zur Verfügung:

| Befehl | Funktion                                                                                                              |
|--------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| CCL    | Auf eine höhere Befehlsebene wechseln, um z. B. Schreibrecht auf bestimmte Parameter zu erhalten.                     |
| CCL?   | Aktive Befehlsebene abfragen.                                                                                         |
| HPA?   | Antwortet mit einem Hilfetext, der alle verfügbaren Parameter mit Kurzbeschreibungen enthält.                         |
| RPA    | Parameterwert vom permanenten in den flüchtigen Speicher kopieren.                                                    |
| SEP    | Parameter im permanenten Speicher ändern.                                                                             |
| SEP?   | Parameterwerte aus dem permanenten Speicher abfragen.                                                                 |
| SPA    | Parameter im flüchtigen Speicher ändern.                                                                              |
| SPA?   | Parameterwerte aus dem flüchtigen Speicher abfragen.                                                                  |
| WPA    | Aktuellen Parameterwert vom flüchtigen in den permanenten Speicher kopieren. Dort wird er als Standardwert verwendet. |

Einzelheiten finden Sie in den Befehlsbeschreibungen (S. 142).

## 9.2.2 Befehle für Schnellzugriff auf einzelne Parameter

Die folgenden, speziellen Befehle ändern die zugehörigen Parameter nur im flüchtigen Speicher. Die geänderten Werte müssen bei Bedarf mit dem Befehl **WPA** (S. 226) in den permanenten Speicher geschrieben werden.

### INFORMATION

Die nachfolgend aufgelisteten Parameter können auch mit den allgemeinen Befehlen geändert werden.

| Befehl | Einstellbare Parameter                                    |
|--------|-----------------------------------------------------------|
| ACC    | Beschleunigung im geregelten/ungeregelten Betrieb (0xB)   |
| DEC    | Abbremsung im geregelten/ungeregelten Betrieb (0xC)       |
| VEL    | Geschwindigkeit im geregelten/ungeregelten Betrieb (0x49) |

Einzelheiten finden Sie in den Befehlsbeschreibungen (S. 142).

### 9.2.3 Parameterwerte in Textdatei sichern

#### INFORMATION

Der C-663 wird über Parameter konfiguriert, z. B. zur Anpassung an die angeschlossene Mechanik. Das Ändern von Parameterwerten kann zu unerwünschten Ergebnissen führen.

- Legen Sie vor dem Ändern der Parametereinstellungen des C-663 eine Sicherungskopie auf dem PC an. Sie können dann jederzeit die Originaleinstellungen wiederherstellen.
- Erstellen Sie nach jeder Optimierung der Parameterwerte oder Anpassung des C-663 an eine bestimmte Mechanik eine weitere Sicherungskopie mit neuem Dateinamen.

#### INFORMATION

Parameterwerte, die in einer Textdatei auf dem PC gesichert wurden, können in PIMikroMove® oder PITerminal zurück auf den C-663 geladen werden. Im Fenster zum Senden von Befehlen ist dazu die Schaltfläche **Send file...** verfügbar. Vor dem Laden in den C-663 müssen die einzelnen Zeilen der Textdatei in Befehlszeilen umgewandelt werden, die entsprechende SPA- oder SEP-Befehle enthalten.

#### Voraussetzungen

- ✓ Sie haben die Kommunikation zwischen dem C-663 und dem PC mit PIMikroMove® oder PITerminal hergestellt (S. 64).

#### Parameterwerte in Textdatei sichern

1. Wenn Sie PIMikroMove® verwenden, öffnen Sie das Fenster zum Senden von Befehlen:
  - Wählen Sie im Hauptfenster den Menüeintrag **Tools > Command entry** oder drücken Sie die Taste **F4** auf der Tastatur.

In PITerminal ist nach dem Herstellen der Kommunikation automatisch das Hauptfenster geöffnet, aus dem Befehle gesendet werden können.
2. Fragen Sie die Parameterwerte ab, von denen Sie eine Sicherheitskopie erstellen möchten.
  - Wenn Sie die Parameterwerte aus dem flüchtigen Speicher des C-663 sichern möchten: Senden Sie den Befehl **SPA?**.

- Wenn Sie die Parameterwerte aus dem permanenten Speicher des C-663 sichern möchten: Senden Sie den Befehl `SEP?`.
- 3. Klicken Sie auf die Schaltfläche **Save...**  
Das Fenster **Save content of terminal as textfile** öffnet sich.
- 4. Speichern Sie im Fenster **Save content of terminal as textfile** die abgefragten Parameterwerte in einer Textdatei auf Ihrem PC.

### 9.2.4 Parameterwerte ändern: Generelle Vorgehensweise

Für die Arbeit mit Parametern können Sie die allgemeinen Befehle (S. 252) und die Befehle für den Schnellzugriff (S. 252) verwenden.

Für den einfacheren Zugang zu Parametern wird im Folgenden PIMikroMove® verwendet, so dass Sie sich nicht mit den entsprechenden Befehlen auseinandersetzen müssen.

#### HINWEIS



##### Unpassende Parametereinstellungen!

Die Werte im permanenten Speicher werden als Standardwerte beim Einschalten oder Neustart des C-663 in den flüchtigen Speicher geladen und sind sofort gültig. Unpassende Parametereinstellungen können zur Beschädigung der angeschlossenen Mechanik führen.

- Ändern Sie Parameterwerte nur nach sorgfältiger Überlegung.
- Sichern Sie die aktuellen Parameterwerte auf dem PC (S. 253), bevor Sie Änderungen im permanenten Speicher durchführen.

#### INFORMATION

Für das Ändern von Parameterwerten wird generell folgendes Vorgehen empfohlen:

1. Ändern Sie die Parameterwerte im flüchtigen Speicher.
2. Prüfen Sie, ob der C-663 mit den geänderten Parameterwerten korrekt funktioniert.

Wenn ja:

- Schreiben Sie die geänderten Parameterwerte in den permanenten Speicher.

Wenn nein:

- Ändern und prüfen Sie die Parameterwerte im flüchtigen Speicher erneut.

#### INFORMATION

Der Schreibzugriff auf die Parameter des C-663 ist durch Befehlsebenen festgelegt. Nach dem Einschalten oder Neustart des Controllers ist die aktive Befehlsebene immer 0. Auf Befehlsebenen > 1 besteht Schreibzugriff nur für PI-Servicepersonal.

- Wenn Sie Probleme mit Parametern der Befehlsebene 2 oder höher haben, wenden Sie sich an den Kundendienst (S. 281).

### Voraussetzungen

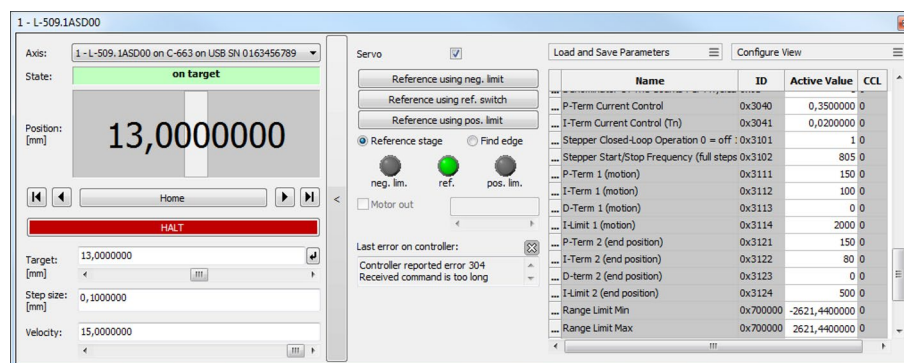
- ✓ Wenn Sie Parameterwerte im permanenten Speicher des C-663 ändern wollen: Sie haben die Parameterwerte des C-663 in einer Textdatei auf dem PC gesichert (S. 253).
- ✓ Sie haben die Kommunikation zwischen dem C-663 und dem PC mit PIMikroMove® hergestellt (S. 64).

### Parameterwerte ändern: Generelle Vorgehensweise

1. Zeigen Sie in PIMikroMove® die Parameterliste an.

Wenn Sie die achsbezogenen Parameter des C-663 ändern wollen:

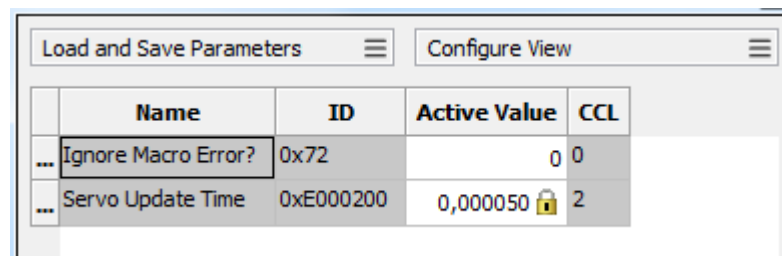
- a) Öffnen Sie im Hauptfenster von PIMikroMove® das erweiterte Einzelachsen-Fenster für den angeschlossenen Positionierer, indem Sie mit der rechten Maustaste auf die entsprechende Zeile der Registerkarte **Axes** klicken und im Kontextmenü **Show Expanded Single Axis Window** auswählen.



- b) Wenn der zu ändernde Parameter nicht in der Liste auf der rechten Seite des Fensters enthalten ist, klicken Sie auf **Configure View > Select parameters...** und fügen ihn zur Liste hinzu. Sie können auch bestimmte Gruppen von Parametern oder alle achsbezogenen Parameter einblenden.

Wenn Sie die systembezogenen Parameter des C-663 ändern wollen:

- Öffnen Sie im Hauptfenster von PIMikroMove® das Fenster für die systembezogenen Parameter des C-663, indem Sie im Menü **C-663 > Show system parameters** auswählen.



2. Ändern Sie in der entsprechenden Parameterliste die gewünschten Parameterwerte im flüchtigen oder permanenten Speicher des C-663.

Wenn Sie Parameterwerte im flüchtigen Speicher ändern wollen, haben Sie folgende Optionen:

- Tippen Sie den neuen Parameterwert in das entsprechende Eingabefeld in der Spalte **Active Value** der Liste ein. Drücken Sie auf der Tastatur des PC die Enter-Taste oder klicken Sie mit der Maus außerhalb des Eingabefeldes, um den Parameterwert in den flüchtigen Speicher des C-663 zu übertragen.
- Klicken Sie auf **Load and Save Parameters -> Load all startup parameters of the axis / system from controller**, um die Werte aller achsenbezogenen / systembezogenen Parameter aus dem permanenten Speicher des C-663 zu laden.
- Klicken Sie im erweiterten Einzelachsen-Fenster auf **Load and Save Parameters > Load parameters from stage database...**, um für die Achse einen ausgewählten Parametersatz aus der Positioniererdatenbank zu laden. Mit **Load and Save Parameters > Reload parameters from stage database...** können Sie den aktuell geladenen Parametersatz erneut laden.

Wenn Sie Parameterwerte im permanenten Speicher ändern wollen, haben Sie folgende Optionen:

- Tippen Sie den neuen Parameterwert in das entsprechende Eingabefeld in der Spalte **Startup Value** der Liste ein. Drücken Sie auf der Tastatur des PC die Enter-Taste oder klicken Sie mit der Maus außerhalb des Eingabefeldes, um den Parameterwert in den permanenten Speicher des C-663 zu übertragen.
- Klicken Sie auf **Load and Save Parameters -> Save all currently active axis / system parameters as startup parameters to controller**, um die Werte aller achsenbezogenen / systembezogenen Parameter aus dem flüchtigen in den permanenten Speicher des C-663 zu schreiben. Sie können Parameter überspringen, für die auf der aktuellen Befehlsebene kein Schreibzugriff besteht.

Wenn ein Parameterwert im flüchtigen Speicher (Spalte **Active Value**) vom Parameterwert im permanenten Speicher (Spalte **Startup Value**) abweicht, ist die Zeile in der Liste farbig markiert.

## 9.3 Positionierertyp anlegen oder ändern

Sie können in der PC-Software von PI den für Ihren Positionierer geeigneten Parametersatz aus einer Positioniererdatenbank auswählen. Die Software überträgt die Werte des ausgewählten Parametersatzes in den flüchtigen oder permanenten Speicher des Controllers. Weitere Informationen siehe "Positioniererdatenbanken" (S. 15).

In der Positioniererdatenbank PIStages3 können Sie neue Parametersätze anlegen und bearbeiten. Dies kann z. B. in folgenden Fällen erforderlich sein:

- Sie möchten einen Positionierer mit anderen Regelparameter-Einstellungen als denjenigen aus dem Standard-Parametersatz betreiben.
- Sie möchten die Verfahrbereichsgrenzen des Positionierers an Ihre Anwendung anpassen.
- Sie haben einen kundenspezifischen Positionierer.

**INFORMATION**

Möglichkeiten zum Anlegen und Bearbeiten von Parametersätzen in der Positioniererdatenbank PISTAGES3.DB:

- Einen neuen Positionierertyp können Sie am einfachsten anlegen, indem Sie in PIMikroMove® einen vorhandenen Positionierertyp ändern und ihn unter einer neuen Benennung abspeichern.
- Mit dem Programm PISTages3Editor, das in der PI Software Suite enthalten ist, können Sie die Positioniererdatenbank öffnen und direkt editieren.

Im Folgenden wird PIMikroMove® zum Anlegen eines neuen Positionierertyps und zum Ändern eines vorhandenen Positionierertyps verwendet.

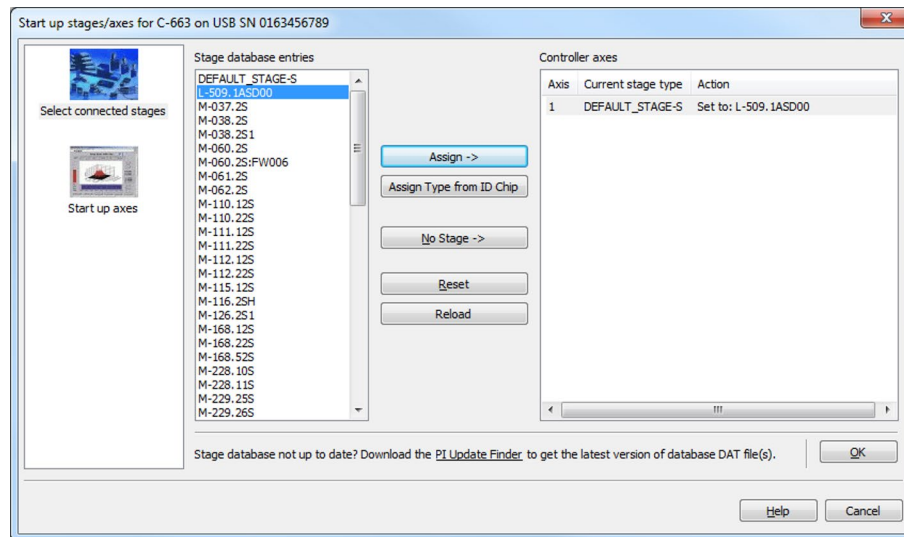
**Voraussetzungen**

- ✓ Sie haben die neueste Version der Positioniererdatenbank PISTAGES3.DB auf dem PC installiert (S. 49).
- ✓ Wenn Sie für Ihren Positionierer eine kundenspezifische Positioniererdatenbank von PI erhalten haben, dann haben Sie diesen Datensatz in PISTages3 importiert (S. 51).
- ✓ Sie haben die Kommunikation zwischen dem C-663 und dem PC mit PIMikroMove® hergestellt (S. 64).

**Positionierertyp in Positioniererdatenbank anlegen**

1. Wählen Sie im Hauptfenster von PIMikroMove® den Menüeintrag **C-663 > Select connected stages...**  
Das Fenster **Start up stages/axes for C-663** öffnet sich, der Schritt **Select connected stages** ist aktiv.
2. Wählen Sie im Schritt **Select connected stages** einen passenden Positionierertyp aus:
  - a) Markieren Sie den Positionierertyp in der Liste **Stage database entries**.

b) Klicken Sie auf **Assign**.

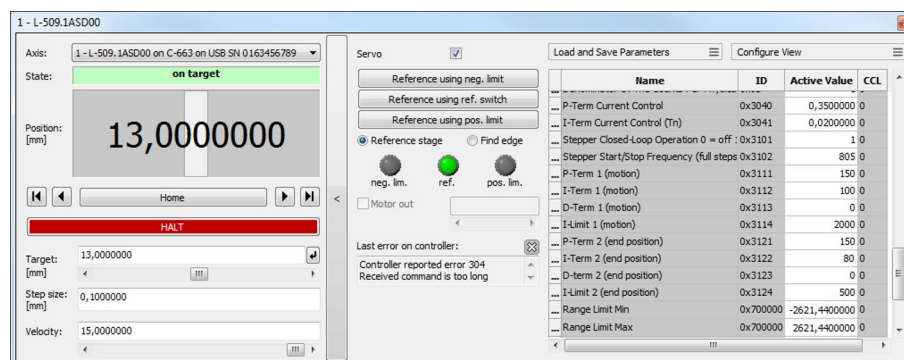


c) Bestätigen Sie die Auswahl mit **OK**.

3. Klicken Sie im Dialog **Save all changes permanently?** auf **Keep the changes temporarily**, um die Parametereinstellungen in den flüchtigen Speicher des C-663 zu laden.

Das Fenster **Start up stages/axes** wechselt zum Schritt **Start up axes**.

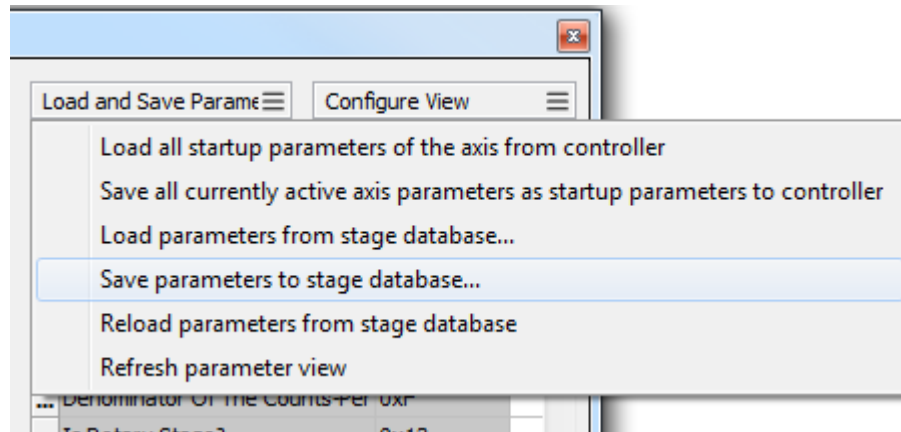
4. Klicken Sie im Schritt **Start up axes** auf **Close**, um das Fenster **Start up stages/axes** zu schließen.
5. Öffnen Sie im Hauptfenster von PIMikroMove® das erweiterte Einzelachsen-Fenster für den ausgewählten Positionierertyp, indem Sie mit der rechten Maustaste auf die entsprechende Zeile der Registerkarte **Axes** klicken und im Kontextmenü **Show Expanded Single Axis Window** auswählen.



6. Geben Sie neue Werte für die zu ändernden Parameter ein:
  - a) Wenn der zu ändernde Parameter nicht in der Liste auf der rechten Seite des Fensters enthalten ist, klicken Sie auf **Configure view > Select parameters...** und fügen ihn zur Liste hinzu. Sie können auch bestimmte Gruppen von Parametern oder alle achsenbezogenen Parameter einblenden.
  - b) Tippen Sie den neuen Parameterwert in das entsprechende Eingabefeld in der Spalte **Active Value** der Liste ein.



- c) Drücken Sie auf der Tastatur des PC die **Enter**-Taste oder klicken Sie mit der Maus außerhalb des Eingabefeldes, um den Parameterwert in den flüchtigen Speicher des Controllers zu übertragen. Anmerkung: Wenn ein Parameterwert im flüchtigen Speicher (Spalte **Active Value**) vom Parameterwert im permanenten Speicher (Spalte **Startup Value**) abweicht, ist die Zeile in der Liste farbig markiert.
7. Klicken Sie auf **Load and Save Parameters -> Save parameters to stage database...**



Der Dialog **Save Parameters as User Stage Type** öffnet sich.

8. Speichern Sie im Dialog **Save Parameters as User Stage Type** die geänderten Parameterwerte als neuen Positionierertyp:
  - a) Lassen Sie den Eintrag im Feld **Parameters of axis** unverändert.
  - b) Tragen Sie im Feld **Save as** die Benennung für den neuen Positionierertyp ein.
  - c) Klicken Sie auf **OK**.

Der neue Positionierertyp wurde in der Positioniererdatenbank PISTAGES3.DB gespeichert. Die Anzeige des angeschlossenen Positionierertyps wurde im Einzelachsen-Fenster und im Hauptfenster von PIMikroMove® aktualisiert. Der neue Positionierertyp steht ab sofort auch für die Auswahl im Schritt **Select connected stages** zur Verfügung.

### Positionierertyp in Positioniererdatenbank ändern

1. Wählen Sie im Hauptfenster von PIMikroMove® den Menüeintrag **C-663 > Select connected stages....**  
Das Fenster **Start up stages/axes for C-663** öffnet sich, der Schritt **Select connected stages** ist aktiv.
2. Wählen Sie im Schritt **Select connected stages** einen Positionierertyp aus, den Sie zuvor wie oben beschrieben (S. 257) neu angelegt haben. Gehen Sie bei der Auswahl vor wie in Schritt 2 der Anleitung **Positionierertyp in Positioniererdatenbank anlegen** beschrieben.
3. Führen Sie die Schritte 3 bis 7 aus **Positionierertyp in Positioniererdatenbank anlegen** aus.
4. Speichern Sie im Dialog **Save Parameters as User Stage Type** die geänderten Parameterwerte des Positionierertyps:

- a) Lassen Sie den Eintrag im Feld **Parameters of axis** unverändert.
- b) Lassen Sie den Eintrag im Feld **Save as** unverändert.
- c) Klicken Sie auf **OK**.
- d) Klicken Sie im Dialog **Stage type already defined** auf **Change settings**. Der Dialog **Save Parameters as User Stage Type** schließt sich nach kurzer Zeit automatisch.

Die Parameterwerte des Positionierertyps wurden in der Positioniererdatenbank PISTAGES3.DB sowie im Hauptfenster von PIMikroMove® aktualisiert.

## 9.4 Parameterübersicht

### INFORMATION

Der Schreibzugriff auf die Parameter des C-663 ist durch Befehlsebenen festgelegt. Nach dem Einschalten oder Neustart des Controllers ist die aktive Befehlsebene immer 0. Auf Befehlsebenen > 1 besteht Schreibzugriff nur für PI-Servicepersonal.

- Wenn Sie Probleme mit Parametern der Befehlsebene 2 oder höher haben, wenden Sie sich an den Kundendienst (S. 281).

### INFORMATION

Das Kennwort zum Speichern der Parameterwerte im permanenten Speicher lautet 100.

Bedeutung der farblichen Unterlegung in der Parametertabelle:

|           |                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|-----------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Hellgrau: | Der Wert des Parameters kann aus einer Positioniererdatenbank (S. 15) geladen werden.                                                                                                                                                                                                            |
| Farblos:  | Der Wert des Parameters stammt aus einer der folgenden Quellen: <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ Werkseitige Voreinstellung</li> <li>▪ Vom Controller während der Laufzeit gesetzt und nur lesbar</li> <li>▪ Vom ID-Chip des Positionierers gelesen (für künftige Verwendung)</li> </ul> |

Bezeichnungen in der Kopfzeile der nachfolgenden Tabelle:

- ID = Parameter-ID, Hexadezimal-Format
- Typ = Datentyp:
  - INT = ganzzahliger Wert, inkl. Boolesche Werte
  - FLOAT = Gleitkommazahl
  - CHAR = Stringformat
- CL = Befehlsebene (Command Level) für Schreibzugriff

- Element = Elementtyp, auf den sich der Parameter bezieht, weitere Informationen siehe "Kommandierbare Elemente" (S. 18)
- Parametername = Name des Parameters
- Beschreibung = Erläuterungen zum Parameter

| ID   | Typ   | CL | Element | Parametername                                         | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                      |
|------|-------|----|---------|-------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 0x8  | FLOAT | 0  | Achse   | Maximum Position Error (Phys. Unit)                   | Maximaler Positionsfehler<br>Wird für die Erkennung von Bewegungsfehlern verwendet.<br>Details siehe "Verhalten bei Bewegungsfehler" (S. 87).                                                                                                     |
| 0xA  | FLOAT | 0  | Achse   | Maximum Closed-Loop Velocity (Phys. Unit/s)           | Maximale Geschwindigkeit im geregelten/ungeregelten Betrieb<br>Gibt den Maximalwert für Parameter 0x49 an.<br>Details siehe "Erzeugung des Dynamikprofils" (S. 26).                                                                               |
| 0xB  | FLOAT | 0  | Achse   | Closed-Loop Acceleration (Phys. Unit/s <sup>2</sup> ) | Beschleunigung im geregelten/ungeregelten Betrieb<br>Wird begrenzt durch Parameter 0x4A.<br>Details siehe "Erzeugung des Dynamikprofils" (S. 26).                                                                                                 |
| 0xC  | FLOAT | 0  | Achse   | Closed-Loop Deceleration (Phys. Unit/s <sup>2</sup> ) | Abbremsung im geregelten/ungeregelten Betrieb<br>Wird begrenzt durch Parameter 0x4B.<br>Details siehe "Erzeugung des Dynamikprofils" (S. 26).                                                                                                     |
| 0xE  | INT   | 0  | Achse   | Numerator Of The Counts-Per-Physical-Unit Factor      | Zähler und Nenner des Faktors für die Mikroschritte pro physikalischer Längeneinheit<br>Details siehe "Physikalische Einheiten" (S. 23).                                                                                                          |
| 0xF  | INT   | 0  | Achse   | Denominator Of The Counts-Per-Physical-Unit Factor    |                                                                                                                                                                                                                                                   |
| 0x13 | INT   | 0  | Achse   | Is Rotary Stage?                                      | Handelt es sich um einen Rotationstisch?<br>0 = Kein Rotationstisch<br>1 = Rotationstisch<br>Keine Auswertung durch den C-663, sondern nur durch die PC-Software: PIMikroMove® entscheidet anhand dieses Wertes, welche Bewegungen zulässig sind. |

| ID   | Typ   | CL | Element | Parametername                                                   | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
|------|-------|----|---------|-----------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 0x14 | INT   | 0  | Achse   | Has Reference?                                                  | Hat der Positionierer einen Referenzschalter?<br>Details siehe "Referenzschaltererkennung" (S. 34).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| 0x15 | FLOAT | 0  | Achse   | Maximum Travel In Positive Direction (Phys. Unit)               | Verfahrbereichsgrenze in positiver Richtung<br>Siehe Beispiele in "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 38).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| 0x16 | FLOAT | 0  | Achse   | Value At Reference Position (Phys. Unit)                        | Positionswert am Referenzschalter<br>Siehe Beispiele in "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 38).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| 0x17 | FLOAT | 0  | Achse   | Distance From Negative Limit To Reference Position (Phys. Unit) | Abstand zwischen Referenzschalter und negativem Endschalter<br>Siehe Beispiele in "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 38).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
| 0x18 | INT   | 0  | Achse   | Limit Mode                                                      | Signallogik der Endschalter<br>Details siehe "Endschaltererkennung" (S. 35).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| 0x1A | INT   | 0  | Achse   | Has Brake?                                                      | Hat der Positionierer eine Bremse?<br>0 = Keine Bremse vorhanden<br>1 = Bremse vorhanden. In diesem Fall sind das Ein-/Ausschalten des Servomodus und die Bremsenaktivierung/-deaktivierung miteinander verkoppelt, siehe <b>BRA</b> (S. 149) und <b>SVO</b> (S. 214).<br>Die Bremse wird über die Buchse <b>Motor</b> angesteuert: <ul style="list-style-type: none"> <li>Pin 15, wenn der Bremsentreiber im Positionierer integriert ist</li> <li>Pins 9 und 16, wenn der integrierte Bremsentreiber des C-663 verwendet wird. Die Konfiguration erfolgt mit den Parametern 0x3094, 0x3095, 0x3096.</li> </ul> |
| 0x2F | FLOAT | 0  | Achse   | Distance From Reference Position To Positive Limit (Phys. Unit) | Abstand zwischen Referenzschalter und positivem Endschalter<br>Siehe Beispiele in "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 38).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |

| ID   | Typ   | CL | Element | Parametername                                     | Beschreibung                                                                                                                                     |
|------|-------|----|---------|---------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 0x30 | FLOAT | 0  | Achse   | Maximum Travel In Negative Direction (Phys. Unit) | Verfahrbereichsgrenze in negativer Richtung<br>Siehe Beispiele in "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 38).                                 |
| 0x31 | INT   | 0  | Achse   | Invert Reference?                                 | Soll das Referenzsignal invertiert werden?<br>Details siehe "Referenzschaltererkennung" (S. 34).                                                 |
| 0x32 | INT   | 0  | Achse   | Has No Limit Switches?                            | Hat der Positionierer Endschalter?<br>Details siehe "Endschaltererkennung" (S. 35).                                                              |
| 0x36 | INT   | 0  | Achse   | Settling Window (encoder counts)                  | Einschwingfenster um die Zielposition<br>Details siehe "On-Target-Status" (S. 34).                                                               |
| 0x3C | CHAR  | 0  | Achse   | Stage Name                                        | Positionierername<br>Maximal 20 Zeichen, Standardwert: DEFAULT STAGE                                                                             |
| 0x3F | FLOAT | 0  | Achse   | Settling Time (s)                                 | Verzögerungszeit für das Setzen des On-Target-Status.<br>Details siehe "On-Target-Status" (S. 34).                                               |
| 0x40 | INT   | 0  | Achse   | Holding Current                                   | Ruhestrom<br>Details siehe "Motoransteuerung" (S. 32)                                                                                            |
| 0x41 | INT   | 0  | Achse   | Drive Current                                     | Minimalwert des Laufstroms<br>Details siehe "Motoransteuerung" (S. 32)                                                                           |
| 0x42 | INT   | 0  | Achse   | Holding Current Delay (ms)                        | Ruhestrom-Verzögerungszeit<br>Details siehe "Motoransteuerung" (S. 32)                                                                           |
| 0x47 | INT   | 0  | Achse   | Reference Travel Direction                        | Standardrichtung für die Referenzfahrt<br>Details siehe "Referenzierung" (S. 40).                                                                |
| 0x49 | FLOAT | 0  | Achse   | Closed-Loop Velocity (Phys. Unit/s)               | Geschwindigkeit im geregelten/ungeregelten Betrieb<br>Wird begrenzt durch Parameter 0xA<br>Details siehe "Erzeugung des Dynamikprofils" (S. 26). |

| ID   | Typ   | CL | Element | Parametername                                                 | Beschreibung                                                                                                                                                                                                   |
|------|-------|----|---------|---------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 0x4A | FLOAT | 0  | Achse   | Maximum Closed-Loop Acceleration (Phys. Unit/s <sup>2</sup> ) | Maximale Beschleunigung im geregelten/ungeregelten Betrieb<br>Gibt den Höchstwert für Parameter 0xB an.<br>Details siehe "Erzeugung des Dynamikprofils" (S. 26).                                               |
| 0x4B | FLOAT | 0  | Achse   | Maximum Closed-Loop Deceleration (Phys. Unit/s <sup>2</sup> ) | Maximale Abbremsung im geregelten/ungeregelten Betrieb<br>Gibt den Höchstwert für Parameter 0xC an.<br>Details siehe "Erzeugung des Dynamikprofils" (S. 26).                                                   |
| 0x50 | FLOAT | 0  | Achse   | Velocity For Reference Moves (Phys. Unit/s)                   | Geschwindigkeit für Referenzfahrt<br>Details siehe "Referenzierung" (S. 40).                                                                                                                                   |
| 0x5A | INT   | 0  | Achse   | Numerator Of The Servo-Loop Input Factor                      | Zähler und Nenner des Eingangsfaktors des Regelkreises<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).                                                                                                           |
| 0x5B | INT   | 0  | Achse   | Denominator Of The Servo-Loop Input Factor                    |                                                                                                                                                                                                                |
| 0x5C | INT   | 0  | Achse   | Source Of Reference Signal                                    | Referenzsignalquelle für die Befehle <b>FRF</b> oder <b>FED</b><br>Details siehe "Befehle und Parameter für digitale Eingänge" (S. 100) und "Digitale Eingangssignale als Schaltersignale verwenden" (S. 102). |
| 0x5D | INT   | 0  | Achse   | Source Of Negative Limit Signal                               | Referenzsignalquelle für die Befehle <b>FNL</b> oder <b>FED</b><br>Details siehe "Befehle und Parameter für digitale Eingänge" (S. 100) und "Digitale Eingangssignale als Schaltersignale verwenden" (S. 102). |
| 0x5E | INT   | 0  | Achse   | Source Of Positive Limit Signal                               | Referenzsignalquelle für die Befehle <b>FPL</b> oder <b>FED</b><br>Details siehe "Befehle und Parameter für digitale Eingänge" (S. 100) und "Digitale Eingangssignale als Schaltersignale verwenden" (S. 102). |

| ID   | Typ   | CL | Element | Parametername                                            | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                         |
|------|-------|----|---------|----------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 0x5F | INT   | 0  | Achse   | Invert Digital Input Used For Negative Limit             | Invertiert die Polarität der digitalen Eingänge, die als Quellen des negativen Endschalersignals dienen. Details siehe "Befehle und Parameter für digitale Eingänge" (S. 100) und "Digitale Eingangssignale als Schaltersignale verwenden" (S. 102). |
| 0x60 | INT   | 0  | Achse   | Invert Digital Input Used For Positive Limit             | Invertiert die Polarität der digitalen Eingänge, die als Quellen des positiven Endschalersignals dienen. Details siehe "Befehle und Parameter für digitale Eingänge" (S. 100) und "Digitale Eingangssignale als Schaltersignale verwenden" (S. 102). |
| 0x61 | INT   | 0  | Achse   | Invert Direction Of Motion For Joystick-Controlled Axis? | Soll die Bewegungsrichtung für joystickgesteuerte Achsen invertiert werden?<br>Details siehe "Befehle und Parameter für Joystick-Steuerung" (S. 106).                                                                                                |
| 0x63 | FLOAT | 0  | Achse   | Distance Between Limit And Hard Stop (Phys. Unit)        | Abstand zwischen eingebautem Endschalter und mechanischem Anschlag<br>Details siehe "Referenzierung" (S. 40).                                                                                                                                        |
| 0x70 | INT   | 0  | Achse   | Reference Signal Mode                                    | Art des Referenzsignals<br>Details siehe "Referenzschaltererkennung" (S. 34).                                                                                                                                                                        |
| 0x71 | INT   | 0  | Achse   | D-Term Delay (No. Of Servo Cycles)                       | D-Term-Verzögerung<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).                                                                                                                                                                                     |
| 0x72 | INT   | 0  | System  | Ignore Macro Error?                                      | Makrofehler ignorieren?<br>Details siehe "Befehle und Parameter für Makros" (S. 113).                                                                                                                                                                |
| 0x77 | INT   | 0  | Achse   | Use Limit Switches Only For Reference Moves?             | Sollen die Endschalter nur für Referenzfahrten verwendet werden?<br>Details siehe "Endschaltererkennung" (S. 35).                                                                                                                                    |

| ID     | Typ   | CL | Element | Parametername                                                 | Beschreibung                                                                                                                                                 |
|--------|-------|----|---------|---------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 0x78   | FLOAT | 0  | Achse   | Distance From Limit To Start Of Ref. Search (Phys. Unit)      | Abstand zwischen Endschalter oder mechanischem Anschlag und der Startposition für die Referenzfahrt zum Indexpuls<br>Details siehe "Referenzierung" (S. 40). |
| 0x79   | FLOAT | 0  | Achse   | Distance For Reference Search (Phys. Unit)                    | Maximale Strecke für die Referenzfahrt zum Indexpuls<br>Details siehe "Referenzierung" (S. 40).                                                              |
| 0x9A   | INT   | 0  | Achse   | Numerator Of The Counts-Per-Physical-Unit Factor For Sensor   | Zähler und Nenner des Faktors für die Sensor-Zählimpulse pro physikalischer Längeneinheit<br>Details siehe "Physikalische Einheiten" (S. 23).                |
| 0x9B   | INT   | 0  | Achse   | Denominator Of The Counts-Per-Physical-Unit Factor For Sensor |                                                                                                                                                              |
| 0x3040 | FLOAT | 0  | Achse   | P-Term Current Control                                        | Proportionalkonstante der Stromregelung<br>Details siehe "Motoransteuerung" (S. 32).                                                                         |
| 0x3041 | FLOAT | 0  | Achse   | I-Term Current Control (Tn)                                   | Integrationskonstante der Stromregelung<br>Details siehe "Motoransteuerung" (S. 32).                                                                         |



| ID     | Typ   | CL | Element | Parametername                               | Beschreibung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
|--------|-------|----|---------|---------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 0x3094 | INT   | 0  | Achse   | Internal Brake                              | <p>Integrierten Bremsentreiber des C-663 verwenden?</p> <p>0 = Bremsentreiber nicht verwenden<br/>1 = Bremsentreiber verwenden. Die Bremse wird aktiviert (geschlossen), wenn die Versorgungsspannung den Wert des Parameters 0x3096 unterschreitet. Außerdem sind das Ein-/Ausschalten des Servomodus und die Bremsenaktivierung/-deaktivierung miteinander verkoppelt, siehe <b>BRA</b> (S. 149) und <b>SVO</b> (S. 214).</p> <p>Die Einstellung wird nur wirksam, wenn Parameter 0x1A den Wert 1 hat ("Bremse vorhanden").</p> <p>Die Signale des Bremsentreibers werden an den Pins 9 und 16 der Buchse <b>Motor</b> ausgegeben.</p> |
| 0x3095 | FLOAT | 0  | Achse   | Brake Activation Voltage (V)                | <p>Versorgungsspannung für das Lösen der Bremse</p> <p>0 bis 48 V</p> <p>Wird nur verwendet, wenn Parameter 0x1A und 0x3094 jeweils den Wert 1 haben.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| 0x3096 | FLOAT | 0  | Achse   | Brake Continuous Voltage (V)                | <p>Versorgungsspannung, bei der die Bremse dauerhaft gelöst bleibt</p> <p>0 bis 48 V</p> <p>Sollte kleiner sein als der Wert von Parameter 0x3095. Für möglichst geringe Wärmeentwicklung sollte die dauerhafte Versorgungsspannung der Bremse so niedrig wie möglich sein.</p> <p>Wird nur verwendet, wenn Parameter 0x1A und 0x3094 jeweils den Wert 1 haben.</p>                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| 0x3101 | INT   | 0  | Achse   | Stepper Closed-Loop Operation               | <p>Betriebsart des C-663</p> <p>Details siehe "Betriebsarten" (S. 21).</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| 0x3102 | INT   | 0  | Achse   | Stepper Start/Stop Frequency (full steps/s) | <p>Maximale Vollschritt-Frequenz beim Starten und Stoppen der Bewegung im geregelten Betrieb</p> <p>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |

| ID     | Typ   | CL | Element | Parametername                                                           | Beschreibung                                                                                                  |
|--------|-------|----|---------|-------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 0x3106 | INT   | 3  | Achse   | Current Full-Step Frequency (full steps/s)                              | Aktuelle Vollschritt-Frequenz des Motors<br>Details siehe "Motoransteuerung" (S. 32).                         |
| 0x3111 | INT   | 0  | Achse   | P-Term 1 (Motion)                                                       | Proportionalkonstante 1<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).                                         |
| 0x3112 | INT   | 0  | Achse   | I-Term 1 (Motion)                                                       | Integrationskonstante 1<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).                                         |
| 0x3113 | INT   | 0  | Achse   | D-Term 1 (Motion)                                                       | Differentialkonstante 1<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).                                         |
| 0x3114 | INT   | 0  | Achse   | I-Limit 1 (Motion)                                                      | Begrenzung der Integrationskonstante 1<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).                          |
| 0x3116 | INT   | 0  | Achse   | Velocity Threshold For Switching To End-Position PID Set (Phys. Unit/s) | Geschwindigkeits-Schwellwert für Umschaltung der Regelparameter<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29). |
| 0x3117 | FLOAT | 0  | Achse   | Kvff (Motion)                                                           | Gewichtung der Geschwindigkeit als Vorsteuersignal<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).              |
| 0x3121 | INT   | 0  | Achse   | P-Term 2 (End Position)                                                 | Proportionalkonstante 2<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).                                         |
| 0x3122 | INT   | 0  | Achse   | I-Term 2 (End Position)                                                 | Integrationskonstante 2<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).                                         |
| 0x3123 | INT   | 0  | Achse   | D-Term 2 (End Position)                                                 | Differentialkonstante 2<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).                                         |
| 0x3124 | INT   | 0  | Achse   | I-Limit 2 (End Position)                                                | Begrenzung der Integrationskonstante 2<br>Details siehe "Positionsregelung" (S. 29).                          |

| ID         | Typ   | CL | Element | Parametername       | Beschreibung                                                                                                                                                 |
|------------|-------|----|---------|---------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 0x7000000  | FLOAT | 0  | Achse   | Range Limit Min     | Zusätzliche Verfahrbereichsgrenze für die negative Bewegungsrichtung (physikalische Einheit)<br>Details siehe "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 36). |
| 0x7000001  | FLOAT | 0  | Achse   | Range Limit Max     | Zusätzliche Verfahrbereichsgrenze für die positive Bewegungsrichtung (physikalische Einheit)<br>Details siehe "Stellweg und Verfahrbereichsgrenzen" (S. 36). |
| 0x07000601 | CHAR  | 0  | Achse   | Axis Unit           | Einheitenzeichen<br>Details siehe "Physikalische Einheiten" (S. 23).                                                                                         |
| 0x0D000000 | CHAR  | 2  | System  | Controller S/N      | Seriennummer des C-663<br>Details siehe "Typenschild" (S. 11).                                                                                               |
| 0xE000200  | FLOAT | 2  | System  | Servo Update Time   | Servo-Zykluszeit in Sekunden                                                                                                                                 |
| 0xF000100  | CHAR  | 2  | Achse   | Stage Type          | Positionierertyp<br>Form für Standardpositionierer: x-xxx<br>Form für kundenspezifische Positionierer: x-xxxKxxx                                             |
| 0xF000200  | CHAR  | 2  | Achse   | Stage Serial Number | Seriennummer des Positionierers<br>9-stellige Nummer                                                                                                         |
| 0xF000300  | CHAR  | 2  | Achse   | Stage Assembly Date | Herstellungsdatum des Positionierers<br>Datumsformat: TTMMJJ                                                                                                 |
| 0xF000400  | INT   | 2  | Achse   | Stage HW Version    | Versionsnummer der Positioniererhardware                                                                                                                     |



## 10 Wartung

### 10.1 C-663 reinigen

#### HINWEIS



##### Kurzschlüsse oder Überschlge!

Der C-663 enthält elektrostatisch gefährdete Bauteile, die beim Eindringen von Reinigungsflüssigkeiten in das Gehäuse durch Kurzschlüsse oder berschlge beschädigt werden können.

- Trennen Sie vor dem Reinigen den C-663 von der Stromversorgung, indem Sie den Netzstecker ziehen.
- Vermeiden Sie das Eindringen von Reinigungsflüssigkeit in das Gehäuse.

- Wenn notwendig, reinigen Sie die Gehäuseoberflächen des C-663 mit einem Tuch, das leicht mit einem milden Reinigungs- oder Desinfektionsmittel angefeuchtet wurde.

### 10.2 Firmware aktualisieren

#### HINWEIS



##### Funktionsstörung durch fehlerhafte Firmware-Aktualisierung!

Eine falsch oder unvollständig ausgeführte Aktualisierung der Firmware des C-663 kann dazu führen, dass der C-663 nur durch den PI Kundendienst wieder in Betriebsbereitschaft versetzt werden kann.

- Aktualisieren Sie die Firmware des C-663 nur mit Zustimmung des PI Kundendienstes. Wenn möglich, lassen Sie die Firmware-Aktualisierung durch den PI Kundendienst vornehmen.
- Stellen Sie vor dem Start der Firmware-Aktualisierung sicher, dass Sie vom PI Kundendienst eine passende Firmware erhalten und an einem Ort abgelegt haben, der für das Update-Programm zugänglich ist.

#### INFORMATION

Wenn sich der C-663 im Firmware-Update-Modus befindet, blinkt die LED **STA**. Der C-663 verlässt den Firmware-Update-Modus erst, wenn er nach einer **erfolgreichen** Aktualisierung der Firmware **neu gestartet** wird. Wenn die Aktualisierung der Firmware nicht erfolgreich war oder abgebrochen wurde, bleibt der C-663 nach einem Neustart im Firmware-Update-Modus.

Wenn die LED **STA** noch blinkt, obwohl der C-663 nach der Firmware-Aktualisierung neu gestartet wurde:

- Wiederholen Sie die Aktualisierung der Firmware.
- Wenn die erneute Aktualisierung der Firmware fehlschlägt, kontaktieren Sie unseren Kundendienst (S. 281).

### INFORMATION

Wenn mit der Aktualisierung der Firmware neue Parameter eingeführt werden oder das Speichermanagement des C-663 verändert wird, ist nach der Aktualisierung der Firmware eine Initialisierung des C-663 erforderlich.

### Voraussetzungen

- ✓ Sie haben den C-663 über die USB- oder die RS-232-Schnittstelle an den PC angeschlossen (S. 54).
- ✓ Sie haben sichergestellt, dass der C-663 **nicht** Bestandteil eines Daisy-Chain-Netzwerks ist.
- ✓ Sie haben sichergestellt, dass **kein** Kabel an der Buchse **RS-232 Out** angeschlossen ist.
- ✓ Das Programm **PI Firmware Updater** ist auf dem PC installiert (S. 49).
- ✓ Sie haben die neue Firmwaredatei, die Sie von unserem Kundendienst erhalten haben, in ein Verzeichnis auf dem PC kopiert.
- ✓ Sie haben die Dokumentation gelesen und verstanden, die Sie mit der neuen Firmware von unserem Kundendienst erhalten haben. Der Dokumentation haben Sie entnommen, ob mit der Aktualisierung der Firmware neue Parameter eingeführt werden oder das Speichermanagement des C-663 verändert wird.
- ✓ Sie haben die Parameterwerte des C-663 in einer Textdatei auf dem PC gesichert (S. 253).
- ✓ Sie haben die Controllermakros des C-663 in Dateien auf dem PC gesichert (S. 123).
- ✓ Sie haben die Kommunikation zwischen dem C-663 und dem PC mit PIMikroMove® oder PITerminal hergestellt (S. 64).

### Firmware des C-663 aktualisieren

1. Aktivieren Sie in PIMikroMove® oder PITerminal den Firmware-Update-Modus:
  - a) Wenn in PIMikroMove® das Fenster zum Senden von Befehlen noch nicht geöffnet ist, wählen Sie im Hauptfenster den Menüeintrag **Tools > Command entry** oder drücken Sie die Taste **F4** auf der Tastatur.

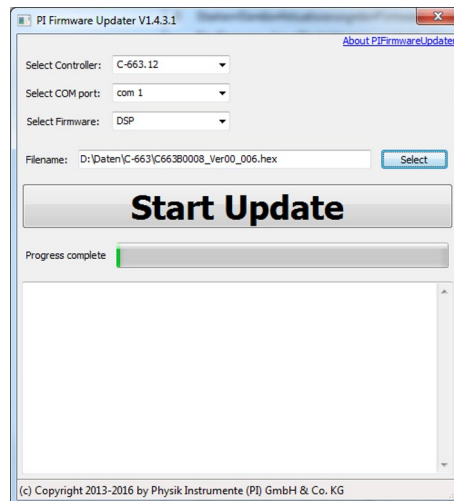
- b) Senden Sie nacheinander folgende Befehle:

```
ZZZ 100 Flash
```

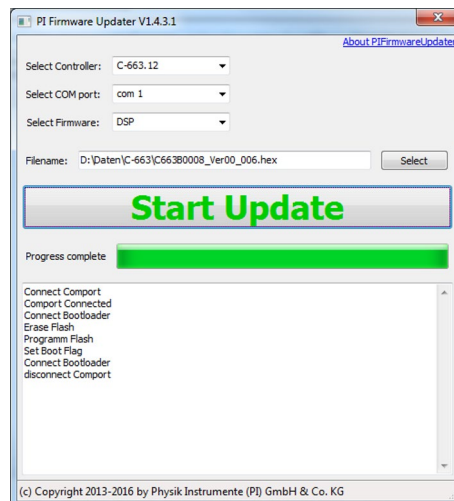
```
rbt
```

Der C-663 führt einen Neustart durch. Wenn sich der C-663 nach dem Neustart im Firmware-Update-Modus befindet, blinkt die LED **STA**.

2. Schießen Sie PIMikroMove® oder PITerminal.
3. Starten Sie am PC das Programm **PI Firmware Updater**.  
Das Fenster **PI Firmware Updater** öffnet sich.
4. Stellen Sie in den Auswahlfeldern Folgendes ein:
  - Wählen Sie im Feld **Select Controller:** den Eintrag C-663.12.
  - Wählen Sie im Feld **Select COM port:** den COM-Port des PC aus, an dem Sie den C-663 angeschlossen haben.
  - Lassen Sie das Feld **Select Firmware:** unverändert. Hier wird durch die Auswahl des Controllers automatisch "DSP" eingetragen (DSP = Digitaler Signalprozessor).
5. Wählen Sie die neue Firmwaredatei aus:
  - a) Klicken Sie auf die Schaltfläche **Select**.
  - b) Wechseln Sie im Dateiauswahlfenster in das Verzeichnis, in dem Sie die Firmwaredatei abgelegt haben.
  - c) Führen Sie einen Doppelklick auf die neue Firmwaredatei aus (Dateiendung .hex), um den Dateipfad in das Feld **Filename** einzutragen.



6. Starten Sie die Aktualisierung der Firmware, indem Sie auf die Schaltfläche **Start Update** klicken.  
Die Firmware des C-663 wird aktualisiert. Der Fortschritt der Aktualisierung wird in der Meldungsliste und durch den Fortschrittsbalken angezeigt.  
Die Aktualisierung war erfolgreich, wenn in der Meldungsliste als letzter Eintrag die Meldung `disconnect Comport` erscheint.



7. Schließen Sie das Programm **PI Firmware Updater**, indem Sie auf das Kreuz in der rechten oberen Fensterecke klicken.
8. Schalten Sie den C-663 aus, indem Sie das Netzkabel des Netzteils aus der Steckdose ziehen.
9. Schalten Sie den C-663 wieder ein, indem Sie das Netzkabel des Netzteils mit der Steckdose verbinden.

Wenn die Aktualisierung der Firmware erfolgreich war, hat der C-663 den Firmware-Update-Modus verlassen, und die LED **STA** leuchtet dauerhaft.

Wurden mit der Aktualisierung der Firmware neue Parameter eingeführt, oder wurde das Speichermanagement des C-663 verändert?

- Wenn nein: Die Aktualisierung der Firmware ist beendet.
- Wenn ja: Eine Initialisierung des C-663 ist erforderlich, siehe unten.

### C-663 nach Firmware-Aktualisierung initialisieren

Die Initialisierung des C-663 setzt **alle** Parameter auf ihre Werkseinstellung zurück und löscht alle Controllermakros. Ungesicherte Parameterwerte und Controllermakros gehen somit bei der Initialisierung verloren.

1. Stellen Sie sicher, dass die aktuellen Parameterwerte und Controllermakros des C-663 auf dem PC gesichert wurden.
2. Starten Sie am PC PITerminal oder PIMikroMove®, stellen Sie die Verbindung zum C-663 her, und öffnen Sie gegebenenfalls das Fenster zum Senden von Befehlen.
3. Initialisieren Sie den C-663, indem Sie nacheinander folgende Befehle senden:

```
ZZZ 100 parameter
```

```
ZZZ 100 macros
```



Nach erfolgreicher Initialisierung gibt der Controller jeweils eine entsprechende Meldung aus.

4. Passen Sie die Parameterwerte des C-663 an.

Eine Anleitung zum allgemeinen Vorgehen finden Sie in "Parameterwerte ändern: Generelle Vorgehensweise" (S. 254).

- Setzen Sie die Parameter, die bereits vor der Firmware-Aktualisierung vorhanden waren, auf die gesicherten Werte aus der Textdatei zurück.
- Setzen Sie die Parameter, die mit der Aktualisierung der Firmware eingeführt wurden, auf geeignete Werte.

5. Wenn Sie Controllermakros auf dem PC gesichert haben: Laden Sie die Controllermakros zurück in den C-663, siehe "Controllermakros sichern und laden" (S. 123).



# 11 Störungsbehebung

| Störung: Positionierer bewegt sich nicht          |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|---------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Mögliche Ursachen                                 | Maßnahmen zur Behebung                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| Kabel nicht korrekt angeschlossen                 | ➤ Prüfen Sie die Kabelanschlüsse.                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| Positionierer oder Positioniererkabel defekt      | ➤ Wenn vorhanden, tauschen Sie den defekten Positionierer gegen einen anderen Positionierer aus und testen Sie die neue Kombination.                                                                                                                                                                                 |
| Ungeeignetes Positioniererkabel verwendet         | Bei der Verwendung ungeeigneter Kabel können Störungen in der Signalübertragung zwischen Positionierer und C-663 auftreten.<br>➤ Wenn Positionierer, Kabel und C-663 als zusammengehörendes System gekennzeichnet sind, tauschen Sie die Systemkomponenten nur nach Rücksprache mit PI gegen andere Komponenten aus. |
| Signallogik der Endschalter falsch eingestellt    | Damit sich der Positionierer bewegen kann, müssen die Einstellungen des C-663 mit dem Endschalter-Logikpegel des Positionierers übereinstimmen; siehe "Endschaltererkennung" (S. 35).<br>➤ Stellen Sie den Parameter <b>Limit Mode</b> (0x18) passend ein.                                                           |
| Endschaltersignale nicht kompatibel mit dem C-663 | Positionierer von Drittanbietern verwenden möglicherweise ungeeignete Endschaltersignale.<br>➤ Wenden Sie sich an den Kundendienst (S. 281) und an den Hersteller des Positionierers.                                                                                                                                |
| Falsche Konfiguration                             | ➤ Prüfen Sie die Parametereinstellungen des C-663 mit den Befehlen <code>SPA?</code> (flüchtiger Speicher) und <code>SEP?</code> (permanenter Speicher); Details siehe "Anpassen von Einstellungen" (S. 251).                                                                                                        |
| Falscher Befehl oder falsche Syntax               | ➤ Senden Sie den Befehl <code>ERR?</code> und prüfen Sie den zurückgemeldeten Fehlercode.                                                                                                                                                                                                                            |
| Falsche Achse kommandiert                         | ➤ Stellen Sie sicher, dass die richtige Achsenkennung verwendet wird und dass die kommandierte Achse zum richtigen Positionierer gehört.                                                                                                                                                                             |
| Joystick-Steuerung ist aktiv                      | Bewegungsbefehle sind nicht zulässig, wenn ein Joystick für die Achse aktiv ist.<br>➤ Deaktivieren Sie den Joystick mit dem Befehl <code>JON</code> (S. 186).                                                                                                                                                        |

| Störung: Positionierer führt unbeabsichtigte Bewegung aus                                               |                                                                                                                                        |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Mögliche Ursachen                                                                                       | Maßnahmen zur Behebung                                                                                                                 |
| Joystick nicht angeschlossen, aber im C-663 aktiviert                                                   | ➤ Aktivieren Sie den Joystick in der Software nur, wenn tatsächlich ein Joystick an den C-663 angeschlossen ist (S. 107).              |
| Joystick nicht kalibriert                                                                               | ➤ Kalibrieren Sie den Joystick (S. 108).                                                                                               |
| Startup-Makro wird ausgeführt                                                                           | ➤ Prüfen Sie, ob ein Makro als Startup-Makro festgelegt ist, und heben Sie die Auswahl des Startup-Makros gegebenenfalls auf (S. 115). |
| Bremse des Positionierers bei ausgeschaltetem Servomodus mit dem Befehl <b>BRA</b> (S. 149) deaktiviert | ➤ Sichern Sie den Positionierer gegen unbeabsichtigte Bewegungen, bevor Sie die Bremse per Befehl deaktivieren!                        |

| Störung: Positionierer schwingt oder wird ungenau positioniert |                                                                         |
|----------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------|
| Mögliche Ursachen                                              | Maßnahmen zur Behebung                                                  |
| Die Last wurde geändert.                                       | ➤ Stellen Sie das System der Laständerung entsprechend neu ein (S. 78). |

| Störung: Positionierer schwingt bereits während der Referenzfahrt |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|-------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Mögliche Ursachen                                                 | Maßnahmen zur Behebung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| Sehr hohe Last auf dem Positionierer                              | <p>Gehen Sie bei einer sehr hohen Last während der Referenzfahrt mit PIMikroMove® wie folgt vor:</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Starten Sie die Referenzfahrt <b>nicht</b> im Schritt <b>Start up axes</b>, sondern klicken Sie auf <b>Close</b>, um das Fenster <b>Start up controller</b> zu schließen.</li> <li>2. Öffnen Sie im Hauptfenster das Einzelachsen-Fenster für den angeschlossenen Positionierer, indem Sie den Positionierer im Menü <b>View &gt; Single Axis Window</b> auswählen.</li> <li>3. Erweitern Sie die Ansicht des Einzelachsen-Fensters durch Anklicken der Schaltfläche &gt; am rechten Fensterrand.</li> <li>4. Stellen Sie mit dem Kontrollkästchen <b>Servo</b> sicher, dass der Motor aktiviert ist.</li> <li>5. Starten Sie die Referenzfahrt durch Klicken auf eine der</li> </ol> |

| Störung: Positionierer schwingt bereits während der Referenzfahrt |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|-------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Mögliche Ursachen                                                 | Maßnahmen zur Behebung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
|                                                                   | <p>Schaltflächen <b>Reference....</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>6. Wenn der Positionierer schwingt: Halten Sie die Referenzfahrt im Dialog <b>Reference Axes</b> sofort an, schließen Sie den Dialog und deaktivieren Sie den Motor, indem Sie den Haken aus dem entsprechenden Kontrollkästchen im Einzelachsen-Fenster entfernen.</li> <li>7. Geben Sie neue Werte für die Regelparameter ein, siehe "Regelparameter optimieren" (S. 78).</li> <li>8. Starten Sie die Referenzfahrt erneut.</li> <li>9. Wenn der Positionierer immer noch schwingt, wiederholen Sie die Schritte 6 bis 8 so lange, bis die Referenzfahrt ohne Schwingungen erfolgreich beendet wird.</li> </ol> |

| Störung: Kommunikation zwischen Controller und PC funktioniert nicht |                                                                                                                                                                                                                                                                     |
|----------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Mögliche Ursachen                                                    | Maßnahmen zur Behebung                                                                                                                                                                                                                                              |
| Falsches Kommunikationskabel wird verwendet oder es ist defekt       | <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ Verwenden Sie für die RS-232-Verbindung ein Nullmodemkabel.</li> <li>➤ Prüfen Sie gegebenenfalls, ob das Kabel an einem fehlerfreien System funktioniert.</li> </ul>                                                       |
| Baudrate nicht richtig konfiguriert                                  | <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ Überprüfen Sie die Einstellungen der DIP-Schalter 5 und 6 für die Baudrate (S. 63).</li> <li>➤ Stellen Sie in einem Daisy-Chain-Netzwerk sicher, dass für alle Controller die gleiche Baudrate eingestellt ist.</li> </ul> |
| Controlleradresse nicht richtig konfiguriert                         | <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ Überprüfen Sie die Einstellungen der DIP-Schalter 1 bis 4 für die Controlleradresse (S. 62).</li> </ul>                                                                                                                    |
| Ein anderes Programm greift auf die Schnittstelle zu.                | <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ Schließen Sie das andere Programm.</li> </ul>                                                                                                                                                                              |

| Störung: Kommunikation zwischen Controller und PC funktioniert nicht |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
|----------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Mögliche Ursachen                                                    | Maßnahmen zur Behebung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| Probleme mit spezieller Software                                     | <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ Prüfen Sie, ob das System mit einer anderen Software, wie z. B. einem Terminal-Programm oder einer Entwicklungsumgebung, funktioniert.</li> </ul> <p>Sie können die Kommunikation testen, indem Sie ein Terminal-Programm (z. B. PITerminal) starten und <code>*IDN?</code> oder <code>HLP?</code> eingeben.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ Achten Sie darauf, dass Sie Befehle mit einem LF (line feed) abschließen.</li> </ul> <p>Ein Befehl wird erst ausgeführt, wenn der LF empfangen wurde.</p> |

| Störung: Kunden-Software funktioniert nicht mit den PI-Treibern |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|-----------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Mögliche Ursachen                                               | Maßnahmen zur Behebung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| Falsche Kombination der Treiberrouinen/VIs                      | <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ Prüfen Sie, ob das System mit einem Terminal-Programm (z. B. PITerminal) funktioniert.</li> </ul> <p>Wenn ja:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>➤ Lesen Sie die Angaben im zugehörigen Software-Handbuch und vergleichen Sie Ihren Programmcode mit dem Beispielcode auf dem Datenträger mit der PI Software Suite.</li> </ul> |

Wenn die Störung Ihres Systems nicht in der Liste angeführt ist oder wenn sie nicht wie beschrieben behoben werden kann, kontaktieren Sie unseren Kundendienst (S. 281).

## 12 Kundendienst

Wenden Sie sich bei Fragen und Bestellungen an Ihre PI-Vertretung oder schreiben Sie uns eine E-Mail (<mailto:service@pi.de>).

- Geben Sie bei Fragen zu Ihrem System folgende Systeminformationen an:
  - Produkt- und Seriennummern von allen Produkten im System
  - Firmwareversion des Controllers (sofern vorhanden)
  - Version des Treibers oder der Software (sofern vorhanden)
  - PC-Betriebssystem (sofern vorhanden)
- Wenn möglich: Fertigen Sie Fotografien oder Videoaufnahmen Ihres Systems an, die Sie unserem Kundendienst auf Anfrage senden können.

Die aktuellen Versionen der Benutzerhandbücher stehen auf unserer Website zum Herunterladen (S. 4) bereit.





## 13 Technische Daten

Änderungen vorbehalten. Die aktuellen Produktspezifikationen finden Sie auf der Seite des Produkts unter [www.pi.de](http://www.pi.de) (<https://www.pi.de>).

### 13.1 Spezifikationen

#### 13.1.1 Datentabelle

|                                  |                                                                                                                                                                                                                                      |
|----------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                  | <b>C-663.12</b>                                                                                                                                                                                                                      |
| Funktion                         | Mercury Step Schrittmotor-Controller                                                                                                                                                                                                 |
| Antriebsarten                    | 2-Phasen-Schrittmotor                                                                                                                                                                                                                |
| Achsen                           | 1                                                                                                                                                                                                                                    |
| Unterstützte Funktionen          | Punkt-zu-Punkt-Bewegung. Startup-Makro. Datenrekorder zur Aufnahme von Betriebsgrößen wie Geschwindigkeit, Position oder Positionsfehler. Interne Sicherheitsschaltung: Watchdog Timer. ID-Chip-Erkennung (für künftige Verwendung). |
| <b>Bewegung und Regler</b>       | <b>C-663.12</b>                                                                                                                                                                                                                      |
| Reglertyp                        | PID, Parameteränderung im laufenden Betrieb                                                                                                                                                                                          |
| Servozykluszeit                  | 50 µs                                                                                                                                                                                                                                |
| Dynamikprofil                    | Trapezförmiges Geschwindigkeitsprofil                                                                                                                                                                                                |
| Mikroschrittauflösung            | 1/2048 Vollschritt                                                                                                                                                                                                                   |
| Encodereingang                   | A/B-Quadratur, TTL, RS-422; 60 MHz                                                                                                                                                                                                   |
| Endschalter                      | 2 × TTL, programmierbar                                                                                                                                                                                                              |
| Referenzschalter                 | 1 × TTL, programmierbar                                                                                                                                                                                                              |
| Indexschalter                    | 1 × RS-422 für Indexpuls                                                                                                                                                                                                             |
| Blockiererkennung                | Automatischer Motorstopp bei Überschreitung eines programmierbaren Positionsfehlers (nur in Verbindung mit Sensor)                                                                                                                   |
| <b>Elektrische Eigenschaften</b> | <b>C-663.12</b>                                                                                                                                                                                                                      |
| Max. Ausgangsspannung*           | 0 V bis Betriebsspannung, für direkte Ansteuerung von Schrittmotoren                                                                                                                                                                 |
| Max. Ausgangsleistung            | 60 W                                                                                                                                                                                                                                 |

| Elektrische Eigenschaften      | C-663.12    |
|--------------------------------|-------------|
| Dauerausgangsleistung          | 48 W        |
| Leistungsaufnahme Vollast      | 48 W (max.) |
| Leistungsaufnahme Leerlauf     | 3 W         |
| Strombegrenzung pro Motorphase | 2,5 A       |

| Schnittstellen und Bedienung                | C-663.12                                                                   |
|---------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------|
| Kommunikations-Schnittstellen               | USB, RS-232                                                                |
| Motor-/Sensoranschluss                      | HD D-Sub 26 (w)                                                            |
| Controllernetzwerk                          | Bis zu 16 Einheiten an einer Schnittstelle**                               |
| I/O-Leitungen                               | 4 analoge / digitale Eingänge (0 bis 5 V / TTL), 4 digitale Ausgänge (TTL) |
| Befehlssatz                                 | PI General Command Set (GCS)                                               |
| Bedienersoftware                            | PIMikroMove®                                                               |
| Schnittstellen zur Anwendungsprogrammierung | API für C / C++ / C# / VB.NET / MATLAB / Python, Treiber für NI LabVIEW    |
| Manuelle Bedienhilfe                        | Joystick, Y-Kabel für 2-D-Bewegungen, Pushbutton-Box                       |




| Umgebung                  | C-663.12                                                                                   |
|---------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| Betriebsspannung          | 24 bis 48 V DC von externem Netzteil (Netzteil 48 V DC im Lieferumfang)                    |
| Max. Stromaufnahme        | 40 mA im Leerlauf (bei Versorgung mit 48 V)<br>80 mA im Leerlauf (bei Versorgung mit 24 V) |
| Betriebstemperaturbereich | 5 bis 50 °C (Temperaturschutz schaltet bei zu hohen Temperaturen ab)                       |
| Masse                     | 0,48 kg                                                                                    |
| Abmessungen               | 130 mm × 76 mm × 40 mm (inkl. Montageschienen)                                             |




\* Abhängig vom verwendeten Netzteil

\*\* 16 Einheiten über USB; 6 Einheiten über RS-232

### 13.1.2 Bemessungsdaten

Der C-663 ist für folgende Betriebsgrößen ausgelegt:

| Eingang an:         | Maximale Betriebsspannung                                                         | Betriebsfrequenz                                                                   | Maximale Stromaufnahme                                                              |
|---------------------|-----------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|
|                     |  |  |  |
| Mini-DIN 4-pol. (f) | 48 V                                                                              | — — —                                                                              | 3 A                                                                                 |

| Ausgang an:     | Maximale Ausgangsspannung                                                         | Maximaler Ausgangsstrom                                                            | Maximale Ausgabefrequenz                                                            |
|-----------------|-----------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|
|                 |  |  |  |
| HD D-Sub 26 (f) | 48 V                                                                              | 2,5 A                                                                              | 80 kHz (PWM)                                                                        |

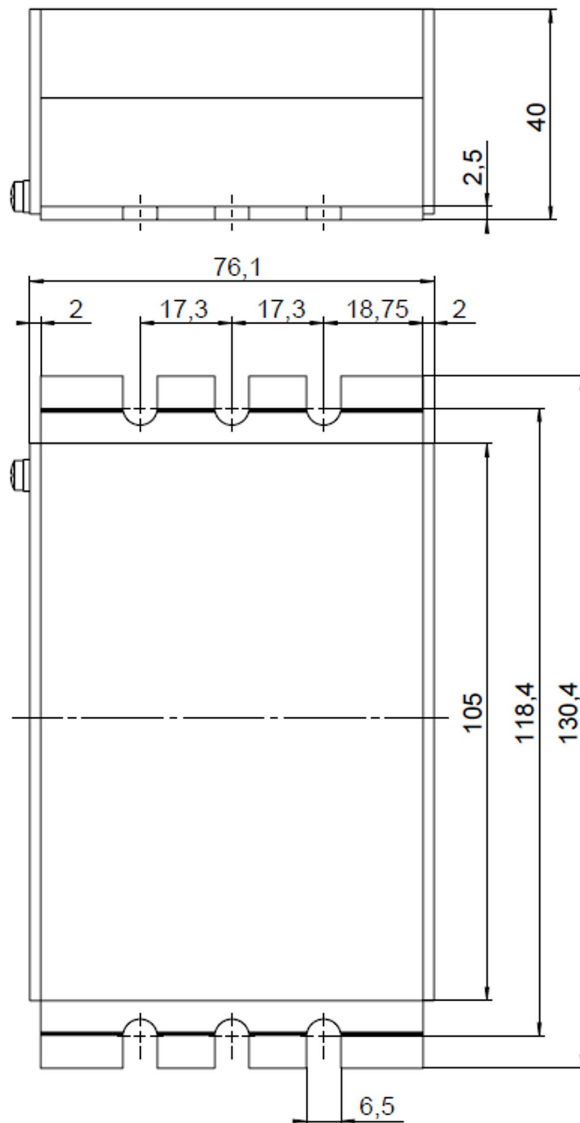
### 13.1.3 Umgebungsbedingungen und Klassifizierungen

Folgende Umgebungsbedingungen und Klassifizierungen sind für den C-663 zu beachten:

|                           |                                                                                                                           |
|---------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Einsatzbereich            | Nur zur Verwendung in Innenräumen                                                                                         |
| Maximale Höhe             | 2000 m                                                                                                                    |
| Luftdruck                 | 1100 hPa bis 0,1 hPa                                                                                                      |
| Relative Luftfeuchte      | Höchste relative Luftfeuchte 80 % für Temperaturen bis 31 °C<br>Linear abnehmend bis 50 % relativer Luftfeuchte bei 40 °C |
| Lagertemperatur           | 0 °C bis 70 °C                                                                                                            |
| Transporttemperatur       | –25 °C bis +85 °C                                                                                                         |
| Überspannungskategorie    | II                                                                                                                        |
| Schutzklasse              | I                                                                                                                         |
| Verschmutzungsgrad        | 2                                                                                                                         |
| Schutzart gemäß IEC 60529 | IP20                                                                                                                      |

## 13.2 Abmessungen

Abmessungen in mm.

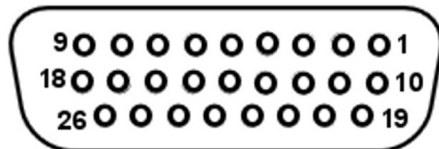


Equation 2: C-663, Abmessungen in mm

## 13.3 Pinbelegung

### 13.3.1 Motor und Sensor

HD D-Sub 26 (w)



| Pin | Signal    | Richtung      | Funktion                                                               |
|-----|-----------|---------------|------------------------------------------------------------------------|
| 1   | OUT0a     | Ausgang       | Phase I, pos. (48 V, max. 2 A, 20 kHz PWM)                             |
| 2   | OUT0b     | Ausgang       | Phase I, pos. (48 V, max. 2 A, 20 kHz PWM)                             |
| 3   | OUT1a     | Ausgang       | Phase I, neg. (48 V, max. 2 A, 20 kHz PWM)                             |
| 4   | OUT1b     | Ausgang       | Phase I, neg. (48 V, max. 2 A, 20 kHz PWM)                             |
| 5   | OUT2a     | Ausgang       | Phase II, pos. (48 V, max. 2 A, 20 kHz PWM)                            |
| 6   | OUT2b     | Ausgang       | Phase II, pos. (48 V, max. 2 A, 20 kHz PWM)                            |
| 7   | OUT3a     | Ausgang       | Phase II, neg. (48 V, max. 2 A, 20 kHz PWM)                            |
| 8   | OUT3b     | Ausgang       | Phase II, neg. (48 V, max. 2 A, 20 kHz PWM)                            |
| 9   | BRAKE_OUT | Ausgang       | Treiber Motorbremse                                                    |
| 10  | REF       | Eingang       | Referenzschalter (5 V TTL Eingang, single-ended)                       |
| 11  | NLIM      | Eingang       | Negativer Endscharter (5 V TTL Eingang)                                |
| 12  | PLIM      | Eingang       | Positiver Endscharter (5 V TTL Eingang)                                |
| 13  | -         | -             | reserviert                                                             |
| 14  | -         | -             | reserviert                                                             |
| 15  | BRAKEE    | Ausgang       | Motorbremse 5 V TTL, für Positionierer mit integriertem Bremsentreiber |
| 16  | VB_HC     | Ausgang       | Treiber Motorbremse (Versorgung 0 bis 48 V)                            |
| 17  | ID-Chip   | Bidirektional | ID-Chip (vorgesehen für künftige Verwendung)                           |
| 18  | VCC_ENC   | Ausgang       | Versorgung Positionssensor (5 V, 200 mA)                               |
| 19  | ENCA+     | Eingang       | Encoder-Eingang A+ (RS-422)                                            |
| 20  | ENCA-     | Eingang       | Encoder-Eingang A- (RS-422)                                            |
| 21  | ENCB+     | Eingang       | Encoder-Eingang B+ (RS-422)                                            |

| Pin | Signal  | Richtung | Funktion                                 |
|-----|---------|----------|------------------------------------------|
| 22  | ENCB-   | Eingang  | Encoder-Eingang B- (RS-422)              |
| 23  | INDEX+  | Eingang  | Referenzschalter, differenziell          |
| 24  | INDEX-  | Eingang  | Referenzschalter, differenziell          |
| 25  | GND     |          | GND                                      |
| 26  | VCC_ENC | Ausgang  | Versorgung Positionssensor (5 V, 200 mA) |

An reservierte Pins darf nichts angeschlossen werden.

### 13.3.2 I/O

#### Mini-DIN-Buchse, 9-polig, weiblich

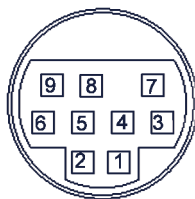


Figure 18: Vorderansicht der Mini-DIN-Buchse

| Pin    | Funktion                                    |
|--------|---------------------------------------------|
| 1      | Eingang 1 (analog: 0 bis +5V/ digital: TTL) |
| 2      | Eingang 2 (analog: 0 bis +5V/ digital: TTL) |
| 3      | Eingang 3 (analog: 0 bis +5V/ digital: TTL) |
| 4      | Eingang 4 (analog: 0 bis +5V/ digital: TTL) |
| 5      | Ausgang 1 (digital: TTL)                    |
| 6      | Ausgang 2 (digital: TTL)                    |
| 7      | Ausgang 3 (digital: TTL)                    |
| 8      | Ausgang 4 (digital: TTL)                    |
| 9      | Vcc (+5 V)                                  |
| Schirm | GND                                         |

### 13.3.3 Kabel C-170.IO für den Anschluss an die I/O-Buchse

Mini-DIN-Stecker, 9-polig, männlich, offenes Ende

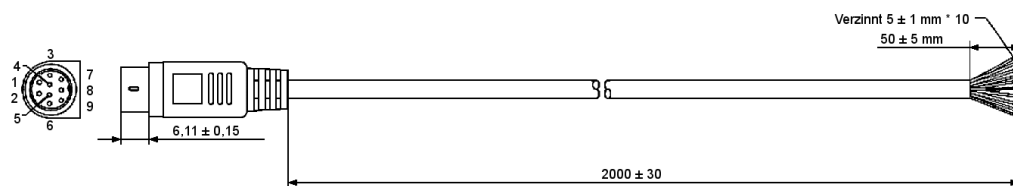


Figure 19: C-170.IO-Kabel

| Pin    | Adernfarbe                                                                 | Funktion an der I/O-Buchse des C-663         |
|--------|----------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------|
| 1      | schwarz                                                                    | Eingang 1 (analog: 0 bis +5V / digital: TTL) |
| 2      | weiß                                                                       | Eingang 2 (analog: 0 bis +5V / digital: TTL) |
| 3      | rot                                                                        | Eingang 3 (analog: 0 bis +5V / digital: TTL) |
| 4      | gelb                                                                       | Eingang 4 (analog: 0 bis +5V / digital: TTL) |
| 5      | violett                                                                    | Ausgang 1 (digital, TTL)                     |
| 6      | blau                                                                       | Ausgang 2 (digital, TTL)                     |
| 7      | grün                                                                       | Ausgang 3 (digital, TTL)                     |
| 8      | braun                                                                      | Ausgang 4 (digital, TTL)                     |
| 9      | grau                                                                       | Vcc (+5V)                                    |
| Mantel | Schirm, schwarz beschichtet (dicker als der an Pin 1 angeschlossene Draht) | GND                                          |

### 13.3.4 Joystick

Mini-DIN-Buchse, 6-polig, weiblich (PS/2)



Figure 20: Vorderansicht der Mini-DIN-Buchse

| Pin | Funktion                                             |
|-----|------------------------------------------------------|
| 1   | GND                                                  |
| 2   | Nicht verbunden                                      |
| 3   | Ausgang: Vcc (3,3 V)                                 |
| 4   | Eingang: Achse 1 von Joystick-Gerät 1 (0 bis 3,3 V)  |
| 5   | Nicht verbunden                                      |
| 6   | Eingang: Taste 1 von Joystick-Gerät 1 (0 oder 3,3 V) |



### 13.3.5 Kabel C-819.20Y für Joystick C-819.20

Das Kabel C-819.20Y ermöglicht den Anschluss von 2 Controllern an den Joystick C-819.20.

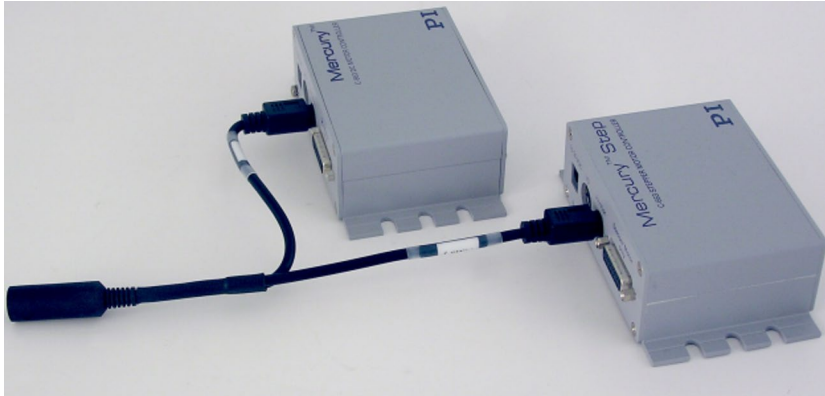


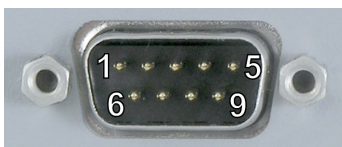
Figure 21: Y-Kabel C-819.20Y für Joystick mit 2 Controllern

**Mini-DIN-Stecker, 6-polig, weiblich auf 2 Mini-DIN-Stecker, 6-polig, männlich**

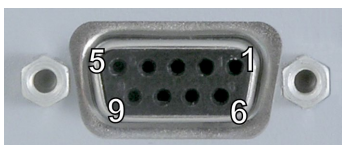
| Mini-DIN 6-polig, weiblich (zum Joystick) | Signal                            | Mini-DIN 6-polig, männlich, X-Zweig (zu Controller 1) | Mini-DIN 6-polig, männlich, Y-Zweig (zu Controller 2) |
|-------------------------------------------|-----------------------------------|-------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------|
| Pin 1                                     | GND                               | Pin 1                                                 | Pin 1                                                 |
| Pin 2                                     | Taste für Y-Achse des Joysticks   | Nicht verbunden                                       | Pin 6                                                 |
| Pin 3                                     | Spannungsversorgung des Joysticks | Pin 3                                                 | Nicht verbunden                                       |
| Pin 4                                     | X-Achse des Joysticks             | Pin 4                                                 | Nicht verbunden                                       |
| Pin 5                                     | Y-Achse des Joysticks             | Nicht verbunden                                       | Pin 4                                                 |
| Pin 6                                     | Taste für X-Achse des Joysticks   | Pin 6                                                 | Nicht verbunden                                       |

### 13.3.6 RS-232 In und RS-232 Out

**RS-232 In: D-Sub-Einbaustecker, 9-polig, männlich**



**RS-232 Out: D-Sub-Buchse, 9-polig, weiblich**



| Pin | Funktion                |
|-----|-------------------------|
| 1   | Nicht verbunden         |
| 2   | RxD (PC zum Controller) |
| 3   | TxD (Controller zum PC) |
| 4   | Nicht verbunden         |
| 5   | GND                     |
| 6   | Nicht verbunden         |
| 7   | Nicht verbunden         |
| 8   | Nicht verbunden         |
| 9   | Nicht verbunden         |

#### **INFORMATION**

Die Pins der Buchsen **RS-232 In** und **RS-232 Out** sind im C-663 1:1 miteinander verbunden.

#### **INFORMATION**

In einem Daisy-Chain-Netzwerk, das über die RS-232-Schnittstelle des ersten Controllers an den PC angeschlossen ist, speist nur der PC die RxD-Leitung. In Abhängigkeit davon, wie leistungsfähig der RS-232-Treiber des PC ist, kann daher der Umfang des Netzwerks auf 6 Geräte beschränkt sein.

**INFORMATION**

Der C-663 kopiert alle Signale, die er vom PC über USB erhält, auf die RxD-Leitung der Buchsen **RS-232 In** und **RS-232 Out**. Das Signal der TxD-Leitung kopiert der C-663 über USB zum PC.

**13.3.7 Netzteilanschluss**

**DC-Power-Buchse (Kycon), 4-polig (w), verriegelbar**

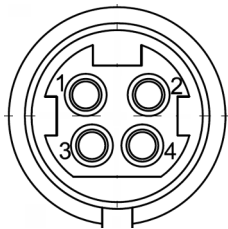


Figure 22: DC-Power-Buchse (Kycon), 4-polig (w)

| Pin    | Signal                             | Richtung |
|--------|------------------------------------|----------|
| 1      | GND                                | GND      |
| 2      | Versorgungsspannung 48 V DC        | Eingang  |
| 3      | GND                                | GND      |
| 4      | Versorgungsspannung 48 V DC        | Eingang  |
| Schirm | Über das Gehäuse verbunden mit GND | GND      |



## 14 Altgerät entsorgen

Nach geltendem EU-Recht dürfen Elektrogeräte in den Mitgliedsstaaten der EU nicht über den kommunalen Restmüll entsorgt werden.

Entsorgen Sie das Altgerät unter Beachtung der internationalen, nationalen und regionalen Richtlinien.

Um der Produktverantwortung als Hersteller gerecht zu werden, übernimmt die Physik Instrumente (PI) GmbH & Co. KG kostenfrei die umweltgerechte Entsorgung eines PI-Altgerätes, sofern es nach dem 13. August 2005 in Verkehr gebracht wurde.

Falls Sie ein solches Altgerät von PI besitzen, können Sie es versandkostenfrei an folgende Adresse senden:

Physik Instrumente (PI) GmbH & Co. KG  
Auf der Römerstr. 1  
D-76228 Karlsruhe





## **15 Europäische Konformitätserklärungen**

Für den C-663 wurden Konformitätserklärungen gemäß den folgenden europäischen gesetzlichen Anforderungen ausgestellt:

EMV-Richtlinie

RoHS-Richtlinie

Die zum Nachweis der Konformität zugrunde gelegten Normen sind nachfolgend aufgelistet.

EMV: EN 61326-1

Sicherheit: EN 61010-1

RoHS: EN IEC 63000