



## JetMove D203

Versionsupdate von V. 2.14 auf V. 2.15

We automate your success.

Version 1.00

Mai 2015 / Printed in Germany

Dieses Dokument hat die Jetter AG mit der gebotenen Sorgfalt und basierend auf dem ihr bekannten Stand der Technik erstellt.

Bei Änderungen, Weiterentwicklungen oder Erweiterungen bereits zur Verfügung gestellter Produkte wird ein überarbeitetes Dokument nur beigefügt, sofern dies gesetzlich vorgeschrieben oder von der Jetter AG für sinnvoll erachtet wird. Die Jetter AG übernimmt keine Haftung und Verantwortung für inhaltliche oder formale Fehler, fehlende Aktualisierungen sowie daraus eventuell entstehende Schäden oder Nachteile.

Die im Dokument aufgeführten Logos, Bezeichnungen und Produktnamen sind geschützte Marken der Jetter AG, der mit ihr verbundenen Unternehmen oder anderer Inhaber und dürfen nicht ohne Einwilligung des jeweiligen Inhabers verwendet werden.

---

# Inhaltsverzeichnis

---

<b>1</b>	<b>Versionsupdate - Übersicht</b>	<b>4</b>
<b>2</b>	<b>Erweiterungen</b>	<b>5</b>
2.1	PID-Regler.....	5
2.2	Weitere Register im Oszilloskop verfügbar .....	5
2.3	CAN-Fehler- und Statusregister .....	6
<b>3</b>	<b>Korrekturen</b>	<b>8</b>
3.1	Schleppfehler .....	8
3.2	HIPERFACE-Encoder SFS60.....	8
3.3	PID-Regler - Regelabweichung.....	8
3.4	Erste Bewegung nach Power Enable.....	9
3.5	Rucktabelle .....	9

---

# 1 Versionsupdate - Übersicht

---

## Übersicht Version 2.15.0.00

Die folgende Tabelle zeigt eine Übersicht über neu hinzugekommene oder erweiterte Funktionen und die beseitigten Software-Bugs:

Funktion	Neu	Erweitert	Korrigiert
PID-Regler - I-Anteil als Register und im Oszilloskop verfügbar.		✓	
Weitere Register im Oszilloskop verfügbar.		✓	
CAN-Fehler- und Statusregister	✓		
Schleppfehler nach Umschalten der mechanischen Übersetzung (R194 und R195)			✓
Schreibzugriff auf R219: Regelabweichung PID-Regler			✓
Erste Positionierung nach Power Enable			✓
Rucktabelle der zweiten Achse			✓

---

## 2 Erweiterungen

---

### 2.1 PID-Regler

---

Verfügbarkeit im  
Oszilloskop

**PID-Regler - I-Anteil als Register und im Oszilloskop verfügbar:**  
(#3576) Ab der Version 2.15.0.00 kann beim PID-Regler über das Register R259 der I-Anteil gelesen werden.

---

### 2.2 Weitere Register im Oszilloskop verfügbar

---

PID-Regler

**(#3578 und #3576) Ab der Version 2.15.0.00 ist folgendes Register im Oszilloskop neu verfügbar:**

- R259: I-Anteil des PID-Reglers

---

## 2.3 CAN-Fehler- und Statusregister

### CAN-Bus

Ab Version 2.15.0.00 kann der Anwender den CAN-Status aus folgenden Registern lesen:

Register 1x470 - CAN-Fehler- und Statusregister (read only):

Bit-nr.	Meldung	Bit-zustand	Beschreibung
8	FE		Form-Fehlermerker
		1	Ein Form-Fehler trat auf dem Bus auf. Das bedeutet, dass ein Bit-Feld oder mehrere Bit-Felder mit einer festen Form den falschen Wert auf dem Bus hatten.
		0	Kein Form-Fehler detektiert; das CAN-Modul konnte korrekt senden und empfangen.
7	BE		Bit-Fehlermerker
		1	Das empfangene Bit passt nicht zu dem gesendeten Bit außerhalb des Arbitrierungsfelds, oder während der Übertragung des Arbitrierungsfelds wurde ein dominantes Bit gesendet, aber ein rezessives Bit empfangen.
		0	Kein Bit-Fehler detektiert.
6	SA1		Stillstand bei dominantem Fehler: Das SA1-Bit ist immer 1 nach einem Hardware-Reset, einem Software-Reset oder einem <i>Bus-Off</i> -Zustand. Dieses Bit wird gelöscht, wenn auf dem Bus ein rezessives Bit detektiert worden ist.
		1	Das CAN-Modul hat kein rezessives Bit detektiert.
		0	Das CAN-Modul hat ein rezessives Bit detektiert.
5	CRCE		CRC-Fehler
		1	Das CAN-Modul hat ein falsches CRC empfangen.
		0	Das CAN-Modul hat kein falsches CRC empfangen.
4	SE		Einfügefehler
		1	Ein Einfügefehler ist aufgetreten.
		0	Es ist kein Einfügefehler aufgetreten.
3	ACKE		Quittierungsfehler
		1	Das CAN-Modul hat keinen Quittierungsfehler empfangen.
		0	Alle Meldungen wurden korrekt quittiert.
2	BO		Bus-Off-Zustand: Das CAN-Modul ist im Bus-Off-Zustand.
		1	Die Fehlerrate auf dem CAN-Bus ist abnormal. Dieser Zustand tritt auf, wenn der Sendefehlerzähler (CANTEC) den Grenzwert 256 erreicht hat.

Bit-nr.	Meldung	Bit-zustand	Beschreibung
			Während <i>Bus Off</i> können keine Meldungen empfangen oder gesendet werden.
		0	Normalbetrieb
1	EP		Fehler-Passivzustand
		1	Das CAN-Modul ist im Fehler-Passivzustand. CANTEC hat 128 erreicht.
		0	Das CAN-Modul ist im Fehler-Aktivzustand.
0	EW		Warnungs-Status
		1	Einer der beiden Fehlerzähler (CANREC oder CANTEC) hat die Warnstufe 96 erreicht.
		0	Die Werte beider Fehlerzähler (CANREC und CANTEC) sind kleiner als 96.

**Register 1x471 - CAN-Sendefehlerregister (read only): 0...255**

**Register 1x472 - CAN-Empfangsfehlerregister (read only): 0...255**

**Neue Fehler und neue Warnung:**

**F44 CAN-Fehler-Passivzustand**

**F44 CAN-Bus-Off-Zustand**

**W10 CAN Warnzustand**

## 3 Korrekturen

---

### 3.1 Schleppfehler

---

#### Mechanische Übersetzung

#### Schleppfehler nach Umschalten der mechanischen Übersetzung

(#2761) Bisher konnte beim Einstellen ausgewählter Übersetzungsfaktoren (R194: Umdrehungen Motor/R195: Umdrehungen Last/R196 Gewindespindelsteigung) das Ansprechen der Schleppfehlerüberwachung provoziert werden.

Ab der Version 2.14.0.01 tritt dieses Verhalten nicht mehr auf.

---

### 3.2 HIPERFACE-Encoder SFS60

---

#### Anzeige der Absolutposition

#### Anzeige der Absolutposition beim Initialisieren des HIPERFACE-Encoders

(#3108) Bisher konnte es vorkommen, dass bei der Initialisierung des HIPERFACE-Encoders SFS60 Eine falsche Absolutposition angezeigt wurde.

Ab der Version 2.15.0.00 tritt dieses Verhalten nicht mehr auf.

---

### 3.3 PID-Regler - Regelabweichung

---

#### R219

#### Schreibzugriff auf R219: Regelabweichung PID-Regler

(#3575) Bisher konnte mit einem Schreibzugriff auf das Register R219: Regelabweichung ID-Regler die Stellgröße des PID-Reglers (R225) gesetzt werden.

Ab der Version 2.15.0.00 tritt dieses Verhalten nicht mehr auf.

---



---

## 3.4 Erste Bewegung nach Power Enable

---

**Absolute oder relative Positionierung****Auch relative Positionierung nach Power Enable möglich**

(#3623) Bisher durfte nach Power Enable als erste Bewegung nur eine absolute Positionierung erfolgen. Relative Positionierungen sind nicht zuverlässig verlaufen.

Ab der Version 2.15.0.00 ist nach Power Enable auch eine relative Positionierung als erste Bewegung möglich.

---

## 3.5 Rucktabelle

---

**Ruckbegrenzung****Zugriff auf die korrekte Rucktabelle**

(#3220) Bei einer Verarbeitung der Ruckbegrenzung hat die zweite Achse bisher immer die Rucktabelle der ersten Achse benutzt.

Ab der Version 2.15.0.00 tritt dieses Verhalten nicht mehr auf.

---

Jetter AG  
Gräterstraße 2  
71642 Ludwigsburg | Germany

Tel +49 7141 2550-0  
Fax +49 7141 2550-425  
[info@jetter.de](mailto:info@jetter.de)  
[www.jetter.de](http://www.jetter.de)

We automate your success.