

IF55 LIN PB



Profibus-DP profile for encoders

- Convertitore da SSI a Profibus
- Per encoder lineari SSI
- Accetta protocolli MSB e LSB Aligned fino a 30 bit
- Uscite cavo e connettori M12
- Profibus DP configurabile come Slave Classe 1 o Classe 2

Descrive i seguenti modelli:

- IF55 LIN PB
- IF55 LIN PB-C

Indice generale

1 - Norme di sicurezza	18
2 - Identificazione	20
3 - Istruzioni di montaggio	21
4 - Connessioni elettriche	24
5 - Avvio rapido	34
6 - Quick reference	38
7 - Interfaccia Profibus®	45
8 - Tabella parametri di default	69

Questa pubblicazione è edita da Lika Electronic s.r.l. 2022. All rights reserved. Tutti i diritti riservati. Alle Rechte vorbehalten. Todos los derechos reservados. Tous droits réservés.

Il presente manuale e le informazioni in esso contenute sono proprietà di Lika Electronic s.r.l. e non possono essere riprodotte né interamente né parzialmente senza una preventiva autorizzazione scritta di Lika Electronic s.r.l. La traduzione, la riproduzione e la modifica totale o parziale (incluse le copie fotostatiche, i film, i microfilm e ogni altro mezzo di riproduzione) sono vietate senza l'autorizzazione scritta di Lika Electronic s.r.l.

Le informazioni contenute nel presente manuale sono soggette a modifica senza preavviso e non devono essere in alcun modo ritenute vincolanti per Lika Electronic s.r.l. Lika Electronic s.r.l. si riserva il diritto di apportare delle modifiche al presente testo in qualunque momento e senza nessun obbligo di informazione a terzi.

Questo manuale è periodicamente rivisto e aggiornato. All'occorrenza si consiglia di verificare l'esistenza di aggiornamenti o nuove edizioni di questo manuale sul sito istituzionale di Lika Electronic s.r.l. Lika Electronic s.r.l. non si assume alcuna responsabilità per eventuali errori o omissioni riscontrabili in questo documento. Valutazioni critiche di questo manuale da parte degli utilizzatori sono gradite. Ogni eventuale osservazione ci è utile nella stesura della futura documentazione, al fine di redigere un prodotto che sia quanto più chiaro, utile e completo possibile. Per inviarci i Vostri commenti, suggerimenti e critiche mandate una e-mail all'indirizzo info@lika.it.

The logo for Lika Electronic, featuring the word "lika" in a bold, lowercase, sans-serif font. The letter "i" has a dot above it.

Indice generale

Manuale d'uso.....	1
Indice generale.....	3
Indice analitico.....	5
Convenzioni grafiche e iconografiche.....	6
Informazioni preliminari.....	7
Glossario dei termini Profibus.....	8
1 – Norme di sicurezza.....	18
1.1 Sicurezza.....	18
1.2 Avvertenze elettriche.....	18
1.3 Avvertenze meccaniche.....	19
2 – Identificazione.....	20
3 – Istruzioni di montaggio.....	21
3.1 Dimensioni di ingombro.....	21
3.2 Installazione su pannello (Figura 2).....	22
3.3 Installazione con clip su rotaia DIN (Figura 3).....	22
4 – Connessioni elettriche.....	24
4.1 Coperchio del convertitore (Figura 5).....	24
4.2 Connessioni SSI (Figura 4).....	25
4.3 Gateway Profibus con pressacavi: versione PB (Figura 4 e Figura 6).....	26
4.4 Gateway Profibus con connettori M12: versione PB-C (Figura 4 e Figura 7).....	27
4.5 Collegamento messa a terra (Figura 5).....	28
4.6 Collegamento della calza.....	29
4.7 DIP switch POWER SUPPLY.....	29
4.8 Indirizzo nodo: DIP A (Figura 6 e Figura 7).....	30
4.9 Baud rate.....	31
4.10 Resistenza di terminazione bus RT (Figura 6 e Figura 7).....	32
4.11 LED di diagnostica (Figura 4).....	32
5 – Avvio rapido.....	34
6 – Quick reference.....	38
6.1 Configurazione su STEP7 di Siemens.....	38
6.1.1 Importazione del file GSD.....	38
6.1.2 Aggiungere il nodo al progetto.....	39
6.1.3 Parametri di configurazione del convertitore.....	39
6.2 Lettura della diagnostica.....	40
6.3 Impostazione del Valore di preset.....	43
7 – Interfaccia Profibus®.....	45
7.1 File GSD.....	45
7.2 Classe del dispositivo.....	45
7.3 Funzionamento a stati.....	46
7.4 DDLM_Set_Prm.....	47
7.4.1 Byte 10 – Parametri operativi 1.....	48
Direzione di conteggio.....	48
Funzionamento in classe 2.....	49
Funzione di scaling.....	49
Diagnostica ridotta a 16 byte.....	51
Diagnostica (16 o 63 byte).....	51

7.4.2 Byte 11 – Parametri operativi 2.....	52
Codice BINARIO/GRAY	52
Protocollo SSI	52
Bypass	53
7.4.3 Byte 13.....	53
Numero di clock SSI	53
7.4.4 Byte 14 ... 17.....	54
Misura fisica di un impulso [nm]	54
7.4.5 Byte 18 ... 21.....	55
Misura progr. di un impulso [nm]	55
7.4.6 Byte 22 ... 25.....	58
Risoluzione totale fisica [bit]	58
7.4.7 Byte 26 ... 29.....	60
Risoluzione totale progr. [imp]	60
7.5 DDLM_Chk_Cfg.....	63
7.6 DDLM_Data_Exchange.....	64
Posizione	64
Valore di preset	65
7.7 DDLM_Slave_Diag.....	66
8 – Tabella parametri di default	69

Indice analitico

B			
Bypass.....	53		
C			
Codice BINARIO/GRAY.....	52		
D			
Diagnostica (16 o 63 byte).....	51		
Diagnostica ridotta a 16 byte.....	51		
Direzione di conteggio.....	48		
F			
Funzionamento in classe 2.....	49		
Funzione di scaling.....	49		
M			
		Misura fisica di un impulso [nm].....	54
		Misura progr. di un impulso [nm].....	55
		N	
		Numero di clock SSI.....	53
		P	
		Posizione.....	64
		Protocollo SSI.....	52
		R	
		Risoluzione totale fisica [bit].....	58
		Risoluzione totale progr. [imp].....	60
		V	
		Valore di preset.....	65

Convenzioni grafiche e iconografiche

Per rendere più agevole la lettura di questo testo sono state adottate alcune convenzioni grafiche e iconografiche. In particolare:

- i parametri e gli oggetti sia propri dell'interfaccia che del dispositivo Lika sono evidenziati in **VERDE**;
- gli allarmi sono evidenziati in **ROSSO**;
- gli stati sono evidenziati in **FUCSIA**.

Scorrendo il testo sarà inoltre possibile imbattersi in alcune icone che evidenziano porzioni di testo di particolare interesse o rilevanza. Talora esse possono contenere prescrizioni di sicurezza atte a richiamare l'attenzione sui rischi potenziali legati all'utilizzo del dispositivo. Si raccomanda di seguire attentamente le prescrizioni elencate nel presente manuale al fine di salvaguardare la sicurezza dell'utilizzatore oltre che le performance del dispositivo. I simboli utilizzati nel presente manuale sono i seguenti:

	Questa icona, accompagnata dal termine ATTENZIONE , evidenzia le porzioni di testo che contengono informazioni della massima importanza per l'operatore concernenti l'uso corretto e sicuro del dispositivo. Le istruzioni accompagnate da questo simbolo devono essere seguite scrupolosamente dall'operatore. La loro mancata osservanza può generare malfunzionamenti e danni sia al dispositivo che alla macchina sulla quale il dispositivo è installato e procurare lesioni anche gravi agli operatori al lavoro in prossimità.
	Questa icona, accompagnata dal termine NOTA , evidenzia le porzioni di testo che contengono notazioni importanti ai fini di un uso corretto e performante del dispositivo. Le istruzioni accompagnate da questo simbolo devono essere tenute bene in considerazione da parte dell'operatore. La loro mancata osservanza può procurare l'esecuzione di procedure errate di settaggio da parte dell'utilizzatore e conseguentemente un funzionamento errato o inadeguato del dispositivo.
	Questa icona evidenzia le porzioni di testo che contengono suggerimenti utili per agevolare l'operatore nel settaggio e l'ottimizzazione del dispositivo. Talora il simbolo è accompagnato dal termine ESEMPIO quando le istruzioni di impostazione dei parametri siano seguite da esemplificazioni che ne chiarifichino l'utilizzo.

Informazioni preliminari

Questo manuale ha lo scopo di descrivere le caratteristiche tecniche, l'installazione e l'utilizzo dei **gateway SSI – Profibus della serie IF55**.

I gateway della serie IF55 permettono l'**integrazione di encoder con interfaccia SSI**, siano essi rotativi o lineari, **all'interno di reti bus convenzionali o reti industriali Ethernet**.

Il presente manuale descrive in particolare il modello IF55 SSI – Profibus per encoder lineari (codice di ordinazione IF55 LIN PB). Per ogni informazione sul modello IF55 SSI – Profibus per encoder rotativi (codice di ordinazione IF55 ROT PB) riferirsi alla specifica documentazione.

Per ogni informazione su altri convertitori per l'integrazione di encoder SSI in reti fieldbus/Ethernet (per esempio da SSI a CANopen: codici di ordinazione IF55 ROT CB e IF55 LIN CB; e da SSI a EtherCAT: codici di ordinazione IF55 ROT EC e IF55 LIN EC), riferirsi alla specifica documentazione.

Si badi che il presente manuale non prescinde dal manuale d'uso dell'encoder SSI a cui il convertitore deve venire associato. Prima di installare, collegare e mettere in funzione il sistema di misura leggere attentamente la documentazione relativa all'encoder.

Per specifiche tecniche dettagliate consultare il datasheet di prodotto.

Per una più agevole consultazione questo manuale può essere diviso in due parti.

Nella prima parte sono fornite le informazioni generali riguardanti le norme di sicurezza, le istruzioni di montaggio meccanico e le prescrizioni relative alle connessioni elettriche, nonché ulteriori informazioni sul funzionamento e la corretta messa a punto del dispositivo.

Nella seconda parte, intitolata **Interfaccia Profibus**, sono fornite tutte le informazioni sia generali che specifiche relative all'interfaccia Profibus. In questa sezione sono descritte le caratteristiche dell'interfaccia e i parametri Profibus che l'unità implementa.

Glossario dei termini Profibus

Profibus, come molte altre interfacce di collegamento in rete, si avvale di una terminologia specifica. La tabella qui sotto contiene alcuni dei termini tecnici che sono utilizzati in questa guida per descrivere l'interfaccia Profibus. Sono elencati in ordine alfabetico.

Address Space	In PROFIBUS DP è il numero massimo possibile di nodi indirizzabili nella rete per ciascun segmento, cioè 127.
Alert	Alert è un termine generico per due tipi differenti di notifica all'interno di una rete PROFIBUS DP/PA, specificamente ma non esclusivamente costituiti per l'automazione di processo: <ul style="list-style-type: none">• Allarme• Evento Entrambi i tipi di alert possono essere utilizzati con o senza un meccanismo di acknowledgement dell'utilizzatore. PNO cura una PROFIBUS guideline "Time Stamp", order no. 2.192.
Allarme	Notifica di un evento anormale o inaspettato che si verifica nel sistema. Gli allarmi in PROFIBUS DP richiedono, in aggiunta al meccanismo standard di diagnosi degli eventi all'interno dello scambio dati ciclico, una procedura separata aciclica di acknowledgement tra un host e un'applicazione Slave. A partire da DP-V1, "Device related diagnosis" è la base per la diagnostica degli eventi di tipo "Allarme" e "Stato" (GSD: "DPV1"=1). PROFIBUS DP definisce i seguenti tipi di allarmi: Diagnosis, Status, Process, Update, Pull and Plug Alarm. Si veda "Device Related Diagnosis". PNO cura una Profile Guideline, Part3: Diagnosis, Alarms and Time Stamping, order no. 3.522.
Application Profile	In PROFIBUS una precisa concordanza all'interno di famiglie di dispositivi di campo sull'uso generale della piattaforma di comunicazione PROFIBUS e dei suoi sottosistemi (per esempio l'integrazione di dispositivi via GSD, EDD, FDT/DTM e Communication Function Block). I Communication profile non sono una parte dei profili applicazione di PROFIBUS DP. Si veda "Profilo".
Baud rate	Altri termini comunemente usati sono "data transfer rate" e "transmission rate". In PROFIBUS DP è la quantità di dati inviati al secondo attraverso un segmento fieldbus. Viene misurata in unità di bit al secondo ("b/s" o "bps"), o baud.
Bus Cycle	E' il periodo di tempo necessario al Master bus per pollare una singola volta i dispositivi nella rete (Slave). Più Master bus possono essere attivati utilizzando il principio token, questo di conseguenza prolunga il ciclo bus.
Ciclo Bus	E' il periodo di tempo necessario al Master bus per pollare una singola volta i dispositivi nella rete (Slave). Più Master bus possono essere attivati utilizzando il principio token, questo di

	conseguenza prolunga il ciclo bus.
Classe	Si veda "DP Master", "DP Master Classe 1 (DPM1)" e "DP Master Classe 2 (DPM2)".
Classe 1 encoder	<p>La classe dell'encoder deve essere impostata all'atto della configurazione del dispositivo.</p> <p>La Classe 1 è obbligatoria, prevede le funzioni base del dispositivo e può essere usata per:</p> <ul style="list-style-type: none"> • trasmettere il valore di posizione (si veda il parametro Posizione); • modificare la direzione di conteggio (si veda il parametro Direzione di conteggio); • impostare il valore di preset (si veda il parametro Valore di preset); • acquisire l'informazione diagnostica ridotta (si veda il parametro Diagnostica ridotta a 16 byte = "16 byte fissi (6+10)").
Classe 2 (+VEL) encoder	<p>La classe dell'encoder deve essere impostata all'atto della configurazione del dispositivo.</p> <p>La Classe 2 (+VEL) prevede tutte le funzioni della Classe 1 e della Classe 2 e ulteriori funzioni relative alla velocità:</p> <ul style="list-style-type: none"> • trasmissione del valore di velocità (si veda il parametro Posizione + velocità); • scelta dell'unità di misura per la velocità (si veda il parametro Unità di misura per velocità).
Classe 2 encoder	<p>La classe dell'encoder deve essere impostata all'atto della configurazione del dispositivo.</p> <p>La Classe 2 prevede tutte le funzioni della Classe 1 e ulteriori funzioni avanzate fra cui:</p> <ul style="list-style-type: none"> • la funzione di scaling (si vedano i parametri Funzione di scaling, Risoluzione totale fisica [bit] e Risoluzione totale progr. [imp]); • l'informazione diagnostica estesa (si veda il parametro Diagnostica (16 o 63 byte) = "16 byte (6+10)" o "63 byte (6+57)").
Communication Function Block (Comm FB)	Un blocco funzione di base definito per PROFIBUS DP e fornito dal produttore del PLC per l'accesso standardizzato di programmi utente ai dispositivi di campo. La standardizzazione si basa su IEC 61131-3. PNO cura una guideline "PROFIBUS Communication and Proxy Function Blocks acc. to IEC 61131-3", order no. 2.182.
Communication Profile	<p>IEC 61158 comprende un sommario di layer stack di molteplici differenti bus di campo. IEC 61784 definisce le combinazioni utili di questi stack attraverso i profili di comunicazione da CPF3/1 a CPF3/3 (PROFINET). Uno di questi è PROFIBUS DP. All'interno di questo profilo di comunicazione sono definiti tre differenti profili fisici:</p> <ul style="list-style-type: none"> • RS 485 (RS 485-IS);

	<ul style="list-style-type: none"> • MBP-IS (MBP-LP, MBP); • Fibre ottiche.
Cyclic Data Exchange	IEC 61158-3: Termine utilizzato per descrivere gli eventi che si ripetono in maniera regolare e ripetitiva. I servizi MSO di PROFIBUS DP si basano sullo scambio dati ciclico. Si veda "Stato macchina".
Cyclic Redundancy Check (CRC)	Metodo di controllo degli errori nel quale il destinatario di un frame calcola un resto dividendo il valore del frame per un divisore binario primo e confronta il resto calcolato con il valore memorizzato all'interno del frame trasmesso dal nodo mittente.
Decentralized Peripheral (DP)	Il termine "Decentralized Peripheral" e l'acronimo "DP" stanno a significare uno scambio dati I/O semplice, veloce, ciclico e deterministico tra un Master bus e i dispositivi Slave assegnati. Il protocollo di comunicazione PROFIBUS corrispondente è chiamato PROFIBUS DP.
Device Identifier	<p>Ident number: La modalità principale di identificazione del dispositivo è un numero identificativo (ident number) di tipo Unsigned16. Questo numero è unico e assegnato da PNO su richiesta. E' memorizzato nel dispositivo e definito nel corrispondente file GSD attraverso una parola chiave. Inoltre è parte del nome del file GSD. Durante l'esecuzione (runtime) l'ident number è utilizzato per:</p> <ul style="list-style-type: none"> • la procedura di impostazione dell'indirizzo Slave; • il telegramma di parametrizzazione (byte 5 + 6); • parte standard del messaggio di diagnostica (byte 5 + 6). <p>L'ident number chiaramente non può essere recuperato da un dispositivo. Il suo scopo principale è quello di assicurarsi che un file GSD file i dati di configurazione/parametrizzazione tra un Master Classe 1 e il suo Slave corrispondano. PNO cura una technical guideline "Specification for PROFIBUS device description and device integration, Volume 1: GSD", Version 5.0, order no. 2.122. Si veda "Ident Number".</p>
Device Parameterization	In PROFIBUS DP la parametrizzazione del dispositivo consiste di 3 fasi. La prima fase ha luogo all'avvio del sistema di comunicazione e fornisce la parametrizzazione di comunicazione base e alcuni semplici parametri aggiuntivi del dispositivo. Entrambi i gruppi di parametri sono definiti nel file GSD del dispositivo, memorizzati nel Master Classe 1 dopo la configurazione in un tool di engineering e trasmessi allo Slave allo start up. Questo metodo soddisfa la casistica maggiore nella factory automation. Dispositivi più complessi come per esempio drive, scanner laser, bilance, robot, trasmettitori, ecc. richiedono una ulteriore specifica parametrizzazione prima dell'avvio della produzione. Questa è fatta in una seconda fase. Nell'automazione di processi alcuni parametri del dispositivo come finecorsa, range, guadagno, ecc. hanno bisogno di essere corretti anche durante il funzionamento. Per questa seconda e

	terza fase PROFIBUS DP fornisce due modi per eseguire il task: DTM/FDT e EDD. Si veda "Parametrizzazione Slave" e "Parametri di comunicazione".
Device Profile	Si veda "Profilo".
Evento	In PROFIBUS DP/PA è un segnale o un dato I/O o un valore di processo in un certo dispositivo di campo nel momento in cui si verifica una condizione di trigger. I valori sono associati insieme a data e ora e memorizzati in un buffer. I dati comprensivi di data e ora sono utilizzati per archivio e visualizzano significativi cambiamenti nel corso del processo di produzione. Un meccanismo a eventi di questo tipo non prescinde dalla trasmissione ciclica di questi segnali.
Frame	Un singolo set di trasmissione dati da un dispositivo.
General Station Description (GSD)	<p>Un file GSD è un file di testo ASCII leggibile elettronicamente che contiene sia parametri generali che parametri specifici del dispositivo per la comunicazione e la configurazione di rete. Per mezzo di keyword, un tool di configurazione permette di:</p> <ul style="list-style-type: none"> • leggere informazioni del dispositivo (produttore, tipo, versioni, bitmap, ecc.); • leggere testi per una configurazione agevole e di semplice uso; • selezionare la velocità di trasmissione; • selezionare i moduli e la dimensione dei dati I/O (identificativo di configurazione); • leggere testi per assegnare ID di diagnostica a display HMI; • selezionare i servizi supportati (freeze, sync, ecc.); <p>dal file GSD per la configurazione del dispositivo. Un file GSD sostituisce i convenzionali manuali e datasheet e inoltre supporta controlli di plausibilità durante la fase di configurazione. Sussiste una distinzione tra dispositivo GSD (solo per un singolo dispositivo) e un profilo GSD, che può essere utilizzato per i dispositivi che ottemperano esattamente a un profilo come per esempio un "dispositivo PA". E' possibile fornire file GSD in lingue diverse tramite file separati con estensioni file corrispondenti (*.gse per l'inglese, *.gsg per il tedesco, ecc.) o tutto insieme in un solo file (*.gsd). I produttori dei dispositivi sono responsabili delle caratteristiche e della qualità dei file GSD dei loro dispositivi.</p>
Ident Number	<p>Si veda "Device Identifier".</p> <p>Note:</p> <ul style="list-style-type: none"> • L'ident number è necessario per tutti i dispositivi DP eccetto che per i Master Classe 2. • Lo stesso ident number può essere usato per i dispositivi modulari a condizione che il dispositivo possa essere descritto come dispositivo modulare nel file GSD.
Identifier	In generale: un simbolo che stabilisce l'identità di chi lo porta.

(Identificatore)	<p>In un contesto più specifico rappresenta il valore assoluto di un parametro come per esempio un indirizzo fisico. Serve per esempio per operazioni di sorting, consistency check, localizzazione fisica e simili. Di solito un valore assoluto è associato a un valore logico per rappresentare lo specifico utilizzo dell'identificatore. La tipica abbreviazione di identificatore è ID.</p> <p>IEC 61131-3: Una combinazione di lettere, numeri e caratteri trattino basso che inizia con una lettera o un trattino basso e che identifica un elemento del linguaggio. Alcuni dei principali identificatori in PROFIBUS DP sono:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Data type numeric identifier - Configuration identifier (Cfg) - Device identifier (ident number) - Manufacturer identifier (MANUFACTURER ID) - Profile ident number (PROFILE ID)
Index	<p>IEC 61158-5: Indirizzo di un oggetto in un processo di applicazione.</p> <p>In PROFIBUS DP il range ammesso è 0 - 255. Gli indici sono usati per indirizzare record di dati (parametri, variabili, informazioni di stato, comandi, ecc.) all'interno dei moduli di un dispositivo di campo.</p>
Indirizzo (Stazione)	<p>IEC 61158-2: numero identificativo e univoco di una stazione collegata in un segmento di rete.</p>
Master DP	<p>IEC 61158-5: In PROFIBUS DP un nodo fieldbus che può essere o Master Classe 1 o Master Classe 2. Un Master Classe 1 è un dispositivo di controllo che gestisce più Slave DP (dispositivi di campo). NOTA: Solitamente è svolto da un PLC o un process controller.</p> <p>Un Master Classe 2 è un dispositivo di controllo che gestisce i dati di configurazione (set di parametri) e i dati di diagnostica di un Master DP Classe 1, e che inoltre può eseguire tutte le funzioni di comunicazione di un Master DP Classe 1.</p>
Master DP Classe1 (DPM1)	<p>IEC 61158-5: Un dispositivo di controllo che gestisce più Slave DP (dispositivi di campo). Solitamente i PLC o sistemi di controllo di processo svolgono questa funzione di host per Master Classe 1.</p>
Master DP Classe2 (DPM2)	<p>IEC 61158-5: Un dispositivo di controllo che gestisce i dati di configurazione (set di parametri) e i dati di diagnostica di un Master DP Classe 1. Inoltre un Master DP Classe 2 può eseguire tutte le funzioni di comunicazione di un Master DP Classe 1. Di solito i pc svolgono la funzione di host per Master DP Classe 2 per programmazione, parametrizzazione, diagnostica e monitoraggio.</p>
Parametrizzazione Slave	<p>Per uno Slave DP esistono diversi livelli di parametrizzazione:</p> <p>(1) I parametri nel livello di comunicazione DP possono essere definiti mediante un file GSD e comprendono caratteristiche quali baud rate, timing constraint, identificazione, opzioni, strutture dati trasmissibili, link publisher/subscriber, ecc.</p>

	<p>Questo livello supporta la parametrizzazione di semplici Slave modulari, ma anche ulteriori livelli comuni di comunicazione come per esempio PROFIsafe. Questa parametrizzazione è fissa per un dato ciclo di vita operativo dopo lo start up.</p> <p>(2) Dispositivi più complessi possono essere parametrizzati mediante tecnologia EDD e/o FDT/DTM tramite un servizio di comunicazione aciclica (MS2).</p> <p>(3) Per modifiche parametri durante il funzionamento come per esempio lotti (ricette) o motion control, si possono aggiungere speciali "parameter channels" associati alla struttura dati ciclica oppure si possono utilizzare i servizi MS1 insieme con i proxy function blocks.</p>
Parametro di comunicazione	<p>I parametri di comunicazione (Communication parameter) sono parametri che adattano la funzione di protocollo di comunicazione alla configurazione di rete corrente. I parametri di comunicazione sono disponibili per tutte le fasi dei protocolli di comunicazione. Esempi sono l'indirizzo bus, il tempo di rotazione token, l'idle time. Si veda "Parametrizzazione Slave" e "Parametrizzazione dispositivo".</p>
PDU (Protocol Data Unit)	<p>Un pacchetto di dati inviati attraverso la rete tramite telegrammi. Il termine implica uno specifico livello del modello OSI a sette livelli e uno specifico protocollo. Ciascuno livello ha la propria PDU che è estesa in successione dal livello fisico fino al livello di applicazione:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Protocol data unit del livello fisico (PhPDU); • Protocol data unit del livello collegamento dati (DLPDU); • Protocol data unit del livello di applicazione (APDU).
PI	<p><i>PROFIBUS Nutzerorganisation e.V.</i> (PROFIBUS User Organisation, o PNO) è stata creata nel 1989. Questo gruppo era composto principalmente da costruttori e utilizzatori europei. Nel 1992, è stata fondata la prima organizzazione regionale PROFIBUS (PROFIBUS Schweiz in Svizzera). Negli anni successivi, si sono aggiunte ulteriori associazioni regionali PROFIBUS & PROFINET Association (RPA). Nel 1995, tutte le RPA si sono riunite sotto l'egida della associazione internazionale PROFIBUS & PROFINET International (PI). Oggi, PROFIBUS è rappresentato da 25 RPA nel mondo (inclusa PNO) con oltre 1400 membri, compresa la maggior parte se non tutti i maggiori fornitori di automazione e servizi, insieme a molti utilizzatori finali.</p>
PNO	<p><i>PROFIBUS Nutzerorganisation e.V.</i> (PROFIBUS User Organisation, o PNO) è stata creata nel 1989. Questo gruppo era composto principalmente da costruttori e utilizzatori europei. Nel 1992, è stata fondata la prima organizzazione regionale PROFIBUS (PROFIBUS Schweiz in Svizzera). Negli anni successivi, si sono aggiunte ulteriori associazioni regionali PROFIBUS & PROFINET Association (RPA). Nel 1995, tutte le RPA si sono riunite sotto l'egida della associazione</p>

	internazionale PROFIBUS & PROFINET International (PI). Oggi, PROFIBUS è rappresentato da 25 RPA nel mondo (inclusa PNO) con oltre 1400 membri, compresa la maggior parte se non tutti i maggiori fornitori di automazione e servizi, insieme a molti utilizzatori finali.
PROFIBUS	PROcess FieldBUS. PROFIBUS è uno standard fieldbus indipendente per applicazioni nell'industria e nell'automazione di processo e delle costruzioni. La famiglia PROFIBUS si compone di tre tipi di protocolli, ciascuno destinato a scopi diversi. I tre tipi di protocolli sono: PROFIBUS FMS, DP e PA. IEC 61784-1: Rete di comunicazione conforme alla communication profile family 3 (CPF3); incorpora profili di applicazione e aspetti di integrazione di sistema come interfacce e linguaggi per tool di engineering e HMI. PROFIBUS è un sistema di comunicazione digitale aperto con un'ampia gamma di applicazioni, in particolare nell'ambito della factory automation e della process automation. PROFIBUS è adatto sia per applicazioni critiche dal punto di vista della velocità e dei sincronismi sia per task di comunicazione complessi. Il logo PROFIBUS è un marchio registrato.
PROFIBUS DP	Acronimo di "PROFIBUS for Decentralized Peripherals". Identifica specificatamente un sistema fieldbus aperto avente le seguenti caratteristiche: <ul style="list-style-type: none"> • polling Master-Slave (comunicazioni cicliche, MS0); • Master temporanei con coordinazione token passing robin round (MM); • comunicazione aciclica tra Master e Slave di tipo connesso (MS1) senza connessione (MS2, MS3). Opzioni (esempio): <ul style="list-style-type: none"> • data exchange broadcast (DXB), ossia comunicazione Slave-to-Slave; • modalità isocrona degli Slave; • sincronizzazione clock; • ridondanza. PROFIBUS DP è standardizzato in IEC 61158 e IEC 61784, communication profile families 3/1 e 3/2. Nella factory automation il termine "PROFIBUS DP" è anche sinonimo di strutture su RS-485.
PROFIdrive	Tecnologia di comunicazione specifica per esigenze di applicazioni drive per controllo di posizione e velocità. Nell'ambito di PROFIBUS "PROFIdrive" è utilizzato per l'applicazione del protocollo PROFIBUS DP (DP-V2) nell'automazione motion control insieme al corrispondente profilo di applicazione ("PROFIdrive - Profile for variable speed drives" e "PROFIdrive - Profile drive technology") per la tecnologia di trasmissione RS-485.
Profile Ident Number	Identificatore di una particolare definizione di profilo. Il profile ident number è preso dagli ident number gestiti da PNO.

	<p>Svolge un ruolo all'interno degli scenari descritti di seguito.</p> <p>(1) Nei casi in cui il dispositivo di un produttore A sia sostituibile da un dispositivo equivalente, PNO assegna range di numeri a tipi dedicati di dispositivi (ID specifici di profilo) in combinazione con alcuni "Profile GSD". I profili che utilizzano questa metodologia sono per esempio "PA Devices" e "PROFdrive".</p> <p>(2) Solitamente questi dispositivi Slave sono progettati per comunicare con un'applicazione Master Classe 2 (per esempio, applicazione di profilo o profilo DTM). Al fine di assicurare che un'applicazione Master comunichi con uno Slave appropriato essa invia un ID specifico di profilo all'atto di instaurazione della connessione (MS2 Initiate Service). Lo Slave può rispondere con lo stesso ID specifico di profilo (se supporta questo profilo), con un diverso ID (se supporta un altro profilo) o con "0000h" se non supporta nessun profilo.</p> <p>(3) Funzioni I&M: insieme alla funzioni di base i dispositivi di informazione I&M che ottemperano a un certo profilo sono abilitati a provvedere informazioni più dettagliate e specifiche sul profilo.</p>
Profilo	<p>Genericamente i profili definiscono i principi condivisi di utilizzo di un mezzo di comunicazione in maniera standardizzata. Nell'ambito dei bus di campo esistono diversi tipi di profilo:</p> <ul style="list-style-type: none"> • profili di comunicazione (per esempio IEC 61784); • profili fisici (MBP-IS, RS-485); • profili di applicazione (si veda PROFIBUS TC3); • profili di dispositivi (per esempio robot); • profili di settore (per esempio estrusori).
Profilo Applicazione	<p>In PROFIBUS una precisa concordanza all'interno di famiglie di dispositivi di campo sull'uso generale della piattaforma di comunicazione PROFIBUS e dei suoi sottosistemi (per esempio l'integrazione di dispositivi via GSD, EDD, FDT/DTM e Communication Function Block). I Communication profile non sono una parte dei profili applicazione di PROFIBUS DP. Si veda "Profilo".</p>
Profilo di comunicazione	<p>IEC 61158 comprende un sommario di layer stack di molteplici differenti bus di campo. IEC 61784 definisce le combinazioni utili di questi stack attraverso i profili di comunicazione da CPF3/1 a CPF3/3 (PROFINET). Uno di questi è PROFIBUS DP. All'interno di questo profilo di comunicazione sono definiti tre differenti profili fisici:</p> <ul style="list-style-type: none"> • RS 485 (RS 485-IS); • MBP-IS (MBP-LP, MBP); • Fibre ottiche.
Profilo dispositivo	<p>Si veda "Profilo".</p>
Protocol Data Unit (PDU)	<p>Un pacchetto di dati inviati attraverso la rete tramite telegrammi. Il termine implica uno specifico livello del modello</p>

	<p>OSI a sette livelli e uno specifico protocollo. Ciascuno livello ha la propria PDU che è estesa in successione dal livello fisico fino al livello di applicazione:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Protocol data unit del livello fisico (PhPDU); • Protocol data unit del livello collegamento dati (DLPDU); • Protocol data unit del livello di applicazione (APDU).
Scambio dati ciclico	<p>IEC 61158-3: Termine utilizzato per descrivere gli eventi che si ripetono in maniera regolare e ripetitiva. I servizi MS0 di PROFIBUS DP si basano sullo scambio dati ciclico. Si veda "Stato macchina".</p>
Slave DP	<p>IEC 61158-5: Un dispositivo di campo che è assegnato a un Master DP Classe 1 come fornitore per scambio dati I/O ciclico. Può inoltre supportare funzioni acicliche e allarmi.</p>
Slave Parameterization	<p>Per uno Slave DP esistono diversi livelli di parametrizzazione:</p> <p>(1) I parametri nel livello di comunicazione DP possono essere definiti mediante un file GSD e comprendono caratteristiche quali baud rate, timing constraint, identificazione, opzioni, strutture dati trasmissibili, link publisher/subscriber, ecc. Questo livello supporta la parametrizzazione di semplici Slave modulari, ma anche ulteriori livelli comuni di comunicazione come per esempio PROFIsafe. Questa parametrizzazione è fissa per un dato ciclo di vita operativo dopo lo start up.</p> <p>(2) Dispositivi più complessi possono essere parametrizzati mediante tecnologia EDD e/o FDT/DTM tramite un servizio di comunicazione aciclica (MS2).</p> <p>(3) Per modifiche parametri durante il funzionamento come per esempio lotti (ricette) o motion control, si possono aggiungere speciali "parameter channels" associati alla struttura dati ciclica oppure si possono utilizzare i servizi MS1 insieme con i proxy function blocks.</p>
State Machine (DP)	<p>Una macchina astratta (abstract machine) che consiste di un set di stati (incluso lo stato iniziale), un set di eventi in ingresso, un set di eventi in uscita, e una funzione di transizione dello stato. Una macchina a stati (state machine) descrive il comportamento di un dispositivo di campo e la reazione in differenti situazioni. Lo stato macchina per gli Slave DP comprende i seguenti stati/azioni:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Power_On_Reset --> Set Slave address --> se positivo, segue una transizione a: - Wait_Prm --> Parametrizzazione, diagnostica (opzionale) --> se positivo, segue una transizione a: - Wait_Cfg --> Configurazione, diagnostica (opzionale) --> se positivo, segue una transizione a: - Data_Exch --> Funzionamento normale: scambio dati ciclico. <p>In cima al livello di comunicazione base, i profili di applicazione degli stati macchina definiscono i propri stati macchina specifici, per esempio dispositivi PA, PROFIdrive, PROFIsafe, Ident System, sistemi di pesatura e dosaggio.</p>

	Per meglio modellare e documentare gli stati macchina è opportuno l'aiuto fornito dallo "Unified Modeling Language (UML)".
Station Address	In PROFIBUS DP l'indirizzo di una periferica partecipante alla comunicazione (Master o Slave). Il range ammesso è compreso tra 0 e 127, con: <ul style="list-style-type: none"> - 126 da utilizzarsi per l'indirizzamento di dispositivi Slave; - 127 da utilizzarsi per messaggi broadcast da inviare a tutti gli Slave.
Topologia	In una rete di comunicazione, la struttura di interconnessione tra i nodi di rete; per esempio: configurazione bus, ring, star.
Transmission Rate (Baud rate)	La velocità di invio dei segnali di una linea di comunicazione digitale. E' la velocità di switch, o il numero di transizioni (cambi di tensione o frequenza) realizzate al secondo. In PROFIBUS DP le velocità di trasmissione possibili dipendono dal MAU (Medium Attachment Unit) in uso.
Velocità di trasmissione	Altri termini comunemente usati sono "data transfer rate" e "transmission rate". In PROFIBUS DP è la quantità di dati inviati al secondo attraverso un segmento fieldbus. Viene misurata in unità di bit al secondo ("b/s" o "bps"), o baud.
Watchdog Control	IEC 61158-6: Questo timer è parte del livello DP in uno Slave. E' riavviato dalle richieste ricevute dal Master bus e imposta le uscite dello Slave in uno stato di sicurezza allo scadere del timer.
Watchdog Time (Twd)	IEC 61158-5: Il timer watchdog è parte del livello DP in uno Slave. Il tempo di watchdog è impostato all'atto della parametrizzazione in avvio e consiste di un watchdog time base (intervallo di tempo 1 o 10 ms) e due fattori. Una selezione può essere fatta durante la configurazione attraverso il file GSD dello Slave. E' un parametro Slave. Si veda "Watchdog control".

1 – Norme di sicurezza



1.1 Sicurezza

- Durante l'installazione e l'utilizzo del dispositivo osservare le norme di prevenzione e sicurezza sul lavoro previste nel proprio paese;
- l'installazione e le operazioni di manutenzione devono essere eseguite da personale qualificato, in assenza di tensione e parti meccaniche in movimento;
- utilizzare il dispositivo esclusivamente per la funzione per cui è stato costruito: ogni altro utilizzo potrebbe risultare pericoloso per l'utilizzatore;
- alte correnti, tensioni e parti in movimento possono causare lesioni serie o fatali;
- non utilizzare in ambienti esplosivi o infiammabili;
- il mancato rispetto delle norme di sicurezza o delle avvertenze specificate in questo manuale è considerato una violazione delle norme di sicurezza standard previste dal costruttore o richieste dall'uso per cui lo strumento è destinato;
- Lika Electronic non si assume alcuna responsabilità per eventuali danni o lesioni derivanti dall'inosservanza delle norme di sicurezza da parte dell'utilizzatore.



1.2 Avvertenze elettriche

- Effettuare le connessioni elettriche esclusivamente in assenza di tensione;
- rispettare le connessioni riportate nella sezione "4 – Connessioni elettriche" a pagina 24;
- in conformità alla normativa 2014/30/UE sulla compatibilità elettromagnetica rispettare le seguenti precauzioni:
 - prima di maneggiare e installare il dispositivo eliminare la presenza di carica elettrostatica dal proprio corpo e dagli utensili che verranno in contatto con il dispositivo;
 - alimentare il dispositivo con tensione stabilizzata e priva di disturbi; se necessario, installare appositi filtri EMC all'ingresso dell'alimentazione;
 - utilizzare sempre cavi schermati e possibilmente "twistati";
 - non usare cavi più lunghi del necessario;
 - evitare di far passare il cavo dei segnali del dispositivo vicino a cavi di potenza;
 - installare il dispositivo il più lontano possibile da possibili fonti di interferenza o schermarlo in maniera efficace;
 - per garantire un funzionamento corretto del dispositivo, evitare l'utilizzo di apparecchiature con forte carica magnetica in prossimità dell'unità;
 - collegare la calza del cavo e/o la custodia del connettore e/o il corpo del dispositivo a un buon punto di terra; assicurarsi che il punto di terra sia privo di disturbi. Il collegamento a terra può essere effettuato sul lato dispositivo e/o sul lato utilizzatore; è compito dell'utilizzatore valutare la soluzione migliore da adottare per minimizzare i disturbi. Si consiglia di



effettuare il collegamento a terra il più vicino possibile all'encoder. Per la messa a terra si consiglia di utilizzare il punto di collegamento previsto sul coperchio del dispositivo (utilizzare una vite TCEI M3 x 6 a testa cilindrica con 2 rondelle zigrinate).



1.3 Avvertenze meccaniche

- Montare il dispositivo rispettando rigorosamente le istruzioni riportate nella sezione "3 – Istruzioni di montaggio" a pagina 21;
- effettuare il montaggio meccanico esclusivamente in assenza di parti meccaniche in movimento;
- non disassemblare il dispositivo;
- non eseguire lavorazioni meccaniche sul dispositivo;
- dispositivo elettronico delicato: maneggiare con cura; evitare urti o forti sollecitazioni sia all'asse che al corpo del dispositivo;
- utilizzare il dispositivo in accordo con le caratteristiche ambientali previste dal costruttore.

2 - Identificazione

Il dispositivo è identificato mediante un **codice di ordinazione** e un **numero di serie** stampati sull'etichetta applicata al dispositivo stesso; i dati sono ripetuti anche nei documenti di trasporto che lo accompagnano. Citare sempre il codice di ordinazione e il numero di serie quando si contatta Lika Electronic per l'acquisto di un ricambio o nella necessità di assistenza tecnica. Per ogni informazione sulle caratteristiche tecniche del dispositivo fare riferimento al catalogo del prodotto.



Attenzione: i dispositivi con codice di ordinazione finale "/Sxxx" possono avere caratteristiche meccaniche ed elettriche diverse dallo standard ed essere provvisti di documentazione aggiuntiva per cablaggi speciali (Technical info).

3 – Istruzioni di montaggio



ATTENZIONE

L'installazione e le operazioni di manutenzione devono essere eseguite esclusivamente da personale qualificato, in assenza di tensione e parti meccaniche in movimento.

3.1 Dimensioni di ingombro

(i valori sono espressi in mm)

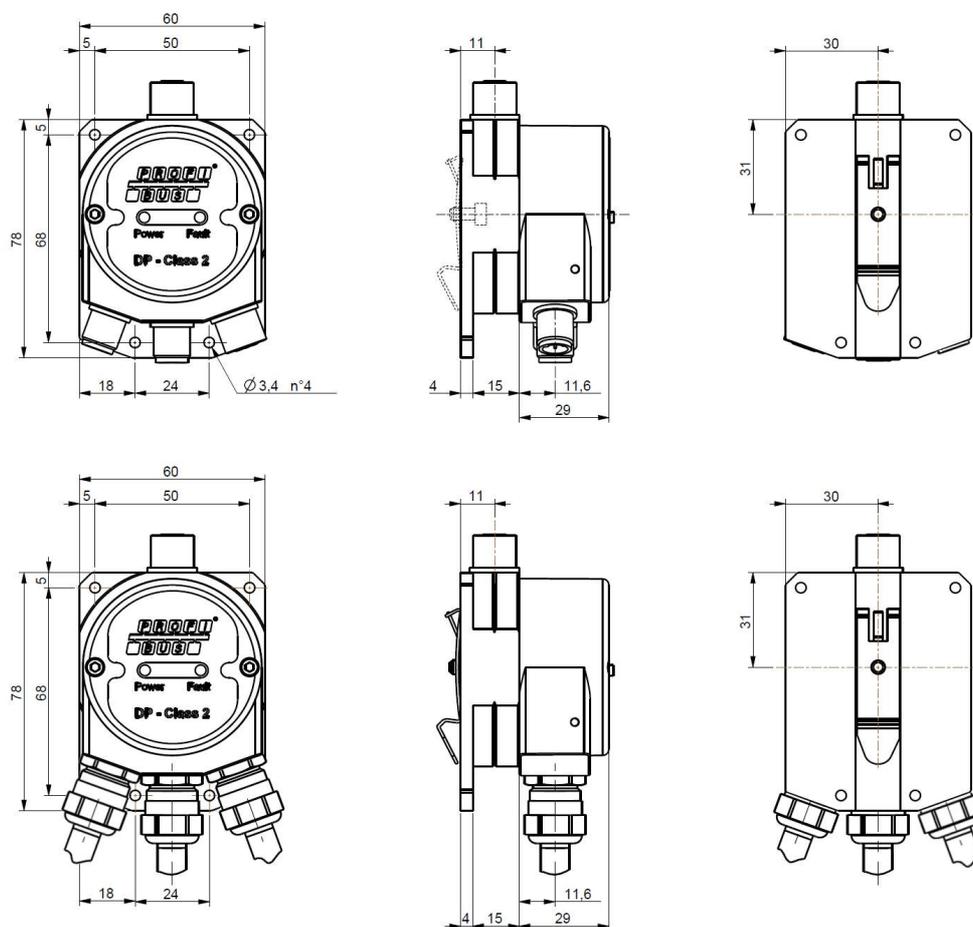


Figura 1

3.2 Installazione su pannello (Figura 2)

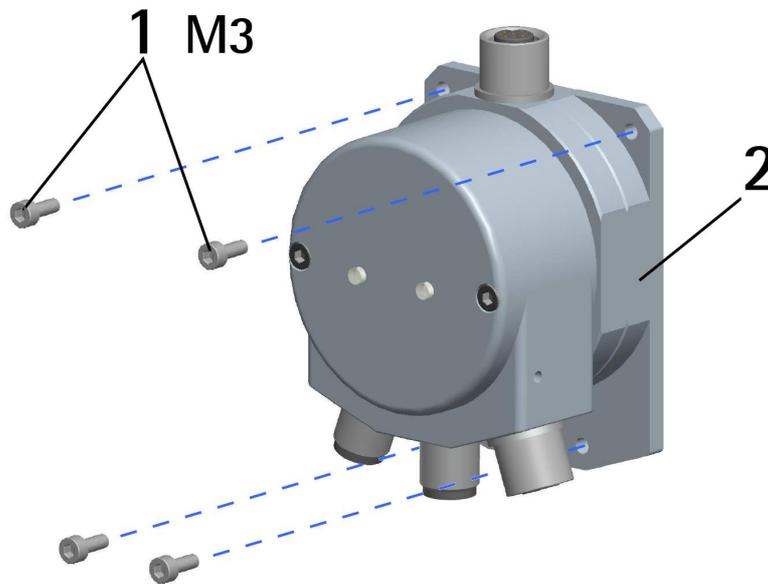


Figura 2

L'unità è progettata per l'installazione sulla superficie piana e regolare di un pannello.

La flangia posteriore **2** è provvista di quattro fori per l'introduzione delle viti di fissaggio **1**. Avvitare le quattro viti **1** fino a quando l'unità sia ben fissata al supporto. Utilizzare **quattro viti a testa cilindrica tipo M3 x 8 mm min.**. Coppia di fissaggio raccomandata: **1.1 Nm**.

3.3 Installazione con clip su rotaia DIN (Figura 3)

L'unità può essere installata su guide DIN in un rack all'interno di una cabina elettrica. A questo scopo è compresa nella fornitura una clip **3** per il fissaggio diretto su rotaia tipo DIN TS35. Deve essere fissata sul retro della flangia **2** per mezzo della vite **4** in dotazione.



ATTENZIONE

Per fissare la clip **3** è necessario togliere il coperchio **5** ed eseguire un foro **A** nella flangia posteriore **2**. Prestare la massima attenzione ai circuiti elettronici e ai collegamenti situati all'interno del coperchio **5**. Questa operazione pertanto deve essere eseguita esclusivamente da personale qualificato. Fare estrema attenzione e usare la massima precauzione quando si esegue questa operazione.

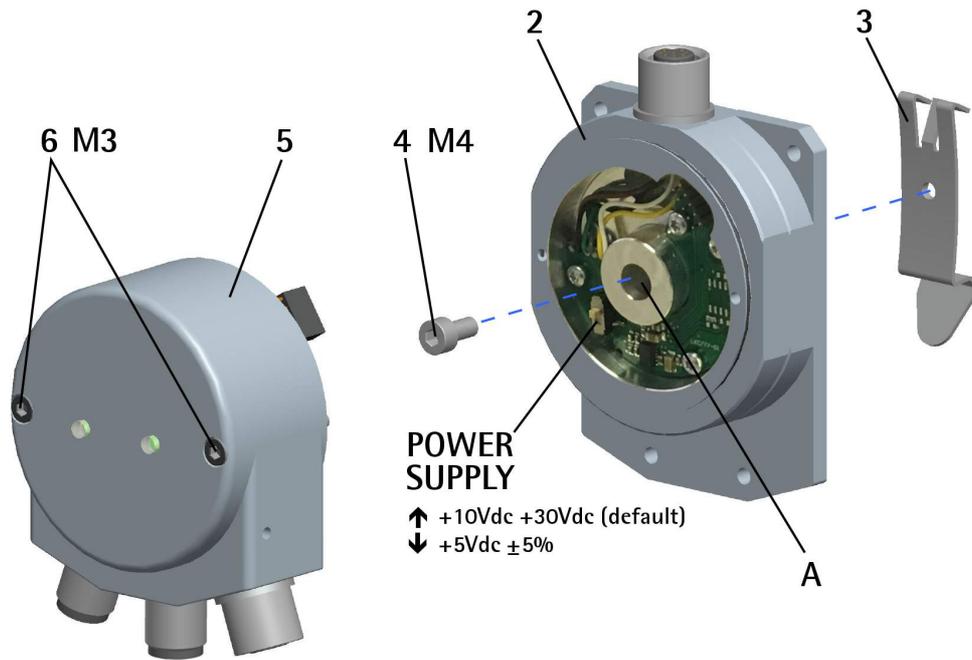


Figura 3

- Svitare le due viti **6** che fissano il coperchio **5** alla flangia posteriore **2**;
- aprire il coperchio **5** e separarlo dalla flangia **2**; prestare la massima attenzione ai collegamenti interni e ai connettori;
- fare un foro **A** del diametro di 4,5 mm nella flangia **2**; sfruttare l'invito all'interno della flangia **2** per guidare la punta del trapano;



ATTENZIONE

Rimuovere accuratamente gli sfridi dopo l'operazione.

- montare la clip **3** sul retro della flangia **2** e fissarla mediante la vite **4** M4 x 8 in dotazione; avvitare la vite dall'interno della flangia **2**;
- ripristinare il coperchio **5** fissandolo per mezzo delle viti **6**.

4 – Connessioni elettriche



ATTENZIONE

Togliere l'alimentazione prima di eseguire le operazioni di connessione elettrica!

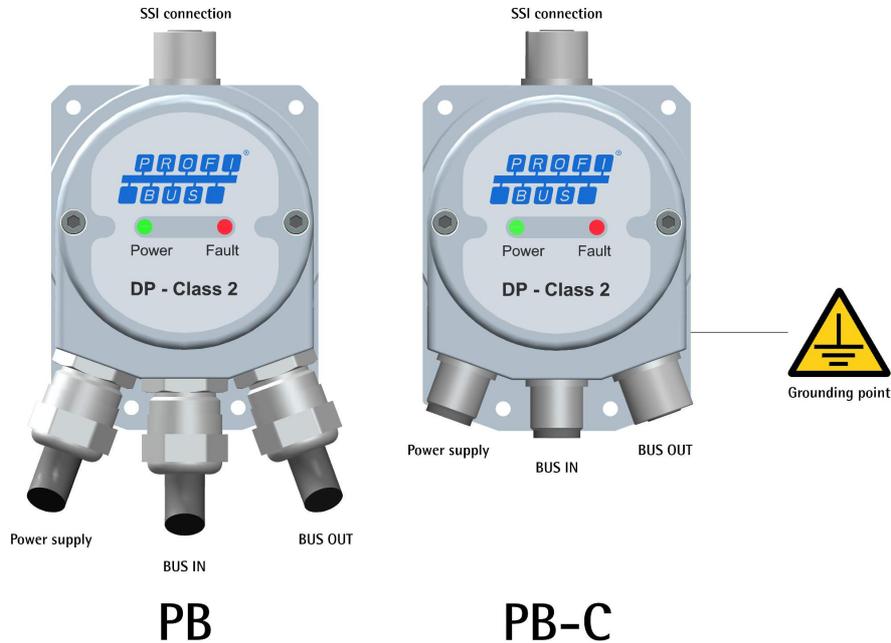


Figura 4

4.1 Coperchio del convertitore (Figura 5)



ATTENZIONE

Non rimuovere o connettere il coperchio con tensione di alimentazione inserita. Alcuni componenti interni potrebbero danneggiarsi.

Il coperchio del convertitore ospita i morsetti per il collegamento dell'alimentazione e degli ingressi BUS IN e delle uscite BUS OUT (coperchio con pressacavi PB) nonché i DIP switch di impostazione della tensione di alimentazione e dell'indirizzo del nodo e di attivazione della resistenza di terminazione (coperchi PB e PB-C). Per accedere a questi elementi è pertanto necessario rimuovere il coperchio.



NOTA

Eseguire questa operazione con estrema prudenza per non danneggiare i componenti interni.

Per togliere il coperchio svitare le due viti di fissaggio M3 1 (Figura 5). Prestare la massima attenzione ai collegamenti interni.

Avere cura di ripristinare il coperchio al termine delle operazioni. Se rimosso, ricollegare con cura il connettore interno. Fissare le viti 1 con una coppia di serraggio di circa 2,5 Nm.



ATTENZIONE

Prima di ripristinare il coperchio è fondamentale assicurarsi che la flangia posteriore del convertitore e il coperchio siano allo stesso potenziale!



Figura 5

4.2 Connessioni SSI (Figura 4)

Il convertitore è provvisto di un connettore M12 8 pin femmina per il collegamento del gateway IF55 all'encoder SSI.

M12 8 pin (vista lato contatti)	Connessione SSI
	<p>codifica A femmina</p>

Pin	Descrizione
1	0Vdc alimentazione
2	+Vdc alimentazione *
3	Clock OUT +
4	Clock OUT -
5	Data IN +
6	Data IN -
7 e 8	n.c.

n.c. = non collegato

* La tensione dell'alimentazione dell'encoder collegato deve essere impostata utilizzando il DIP switch POWER SUPPLY collocato all'interno della custodia del convertitore, si veda la sezione "4.7 DIP switch POWER SUPPLY" a pagina 29.



ATTENZIONE

La lunghezza massima del cavo SSI non deve superare i 30 m.

4.3 Gateway Profibus con pressacavi: versione PB (Figura 4 e Figura 6)

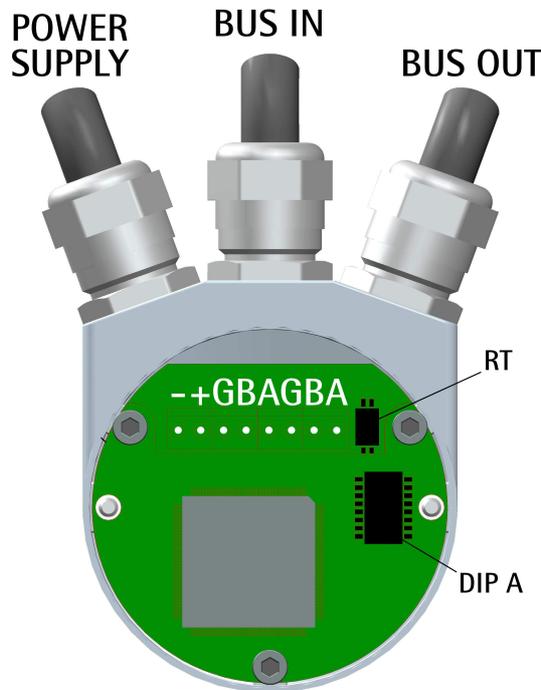


Figura 6

Il convertitore con coperchio PB dispone di tre pressacavi PG9 per l'alimentazione, l'ingresso BUS IN e l'uscita BUS OUT. Ciascun cavo si viene a trovare allineato con i relativi morsetti interni. Per il collegamento del bus si raccomanda di usare l'appropriato cavo certificato Profibus-DP con sezione massima: Ø 1.5 mm.

Morsetto	Descrizione
-	0Vdc alimentazione
+	+10Vdc +30Vdc alimentazione
G	Profibus GND ¹
B	Profibus B (Rosso)
A	Profibus A (Verde)
PG	Calza ²

¹ Profibus GND è il riferimento di tensione 0V del segnale Profibus. Non è collegato a 0Vdc dell'alimentazione.

² Collegare la calza del cavo al pressacavo.

4.4 Gateway Profibus con connettori M12: versione PB-C (Figura 4 e Figura 7)

Il convertitore con coperchio PB-C dispone di tre connettori M12 con pin-out secondo lo standard Profibus. Pertanto è possibile usare cavi Profibus standard disponibili in commercio.

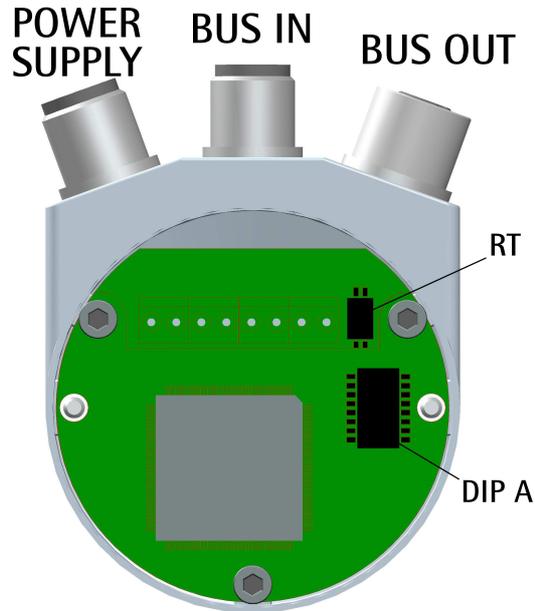
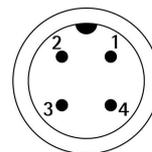


Figura 7

Alimentazione
connettore M12
codifica A



(vista lato contatti)

maschio

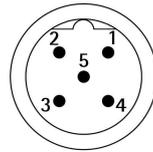
Pin	Funzione
1	+10Vdc +30Vdc alimentazione
2	n.c.
3	0Vdc alimentazione
4 ¹	Schermo
Case	

n.c. = non collegato

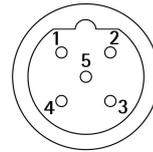
¹ Lo schermo è collegato anche al piedino 4 per permettere il collegamento della calza anche nel caso in cui il connettore volante abbia un case plastico.

Segnali Profibus
 connettore M12
 codifica B

(vista lato contatti)



maschio
(BUS IN)



femmina
(BUS OUT)

Pin	Funzione
1	n.c.
2	Profibus A (Verde)
3	n.c.
4	Profibus B (Rosso)
5	n.c.
Custodia	Calza

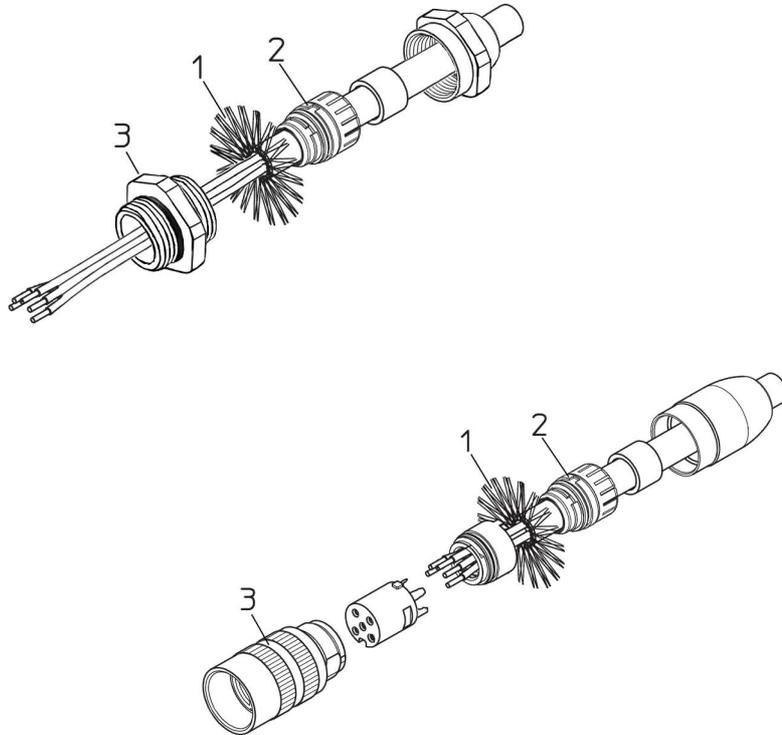
n.c. = non collegato

4.5 Collegamento messa a terra (Figura 5)

Collegare la calza del cavo e/o la custodia del connettore e/o il corpo del dispositivo a un buon punto di terra; assicurarsi che il punto di terra sia privo di disturbi. Il collegamento a terra può essere effettuato sul lato dispositivo e/o sul lato utilizzatore; è compito dell'utilizzatore valutare la soluzione migliore da adottare per minimizzare i disturbi. Si consiglia di effettuare il collegamento a terra il più vicino possibile al dispositivo. Per la messa a terra si consiglia di utilizzare il punto di collegamento previsto sul coperchio del dispositivo (si veda la Figura 5, utilizzare una vite TCEI M3 x 6 a testa cilindrica con due rondelle zigrinate).

4.6 Collegamento della calza

Districare la calza **1** e tagliarla alla giusta misura; quindi piegarla sul particolare **2**; posizionare poi la ghiera **3** assicurandosi che la calza **1** e la ghiera **3** siano adeguatamente in contatto.



4.7 DIP switch POWER SUPPLY



ATTENZIONE

Questa impostazione deve essere effettuata con dispositivo non alimentato!

La tensione dell'alimentazione dell'encoder collegato deve essere impostata utilizzando il DIP switch POWER SUPPLY collocato all'interno della custodia del convertitore. Essa deve essere conforme alla tensione richiesta dall'encoder SSI collegato. Per accedere al DIP switch POWER SUPPLY riferirsi alla sezione "4.1 Coperchio del convertitore (Figura 5)" a pagina 24.

Impostare il DIP switch POWER SUPPLY nella posizione SU per alimentare l'encoder con una tensione di +10Vdc +30Vdc (impostazione di default); impostare il DIP switch POWER SUPPLY nella posizione GIU' per alimentare l'encoder con una tensione di +5Vdc \pm 5%.

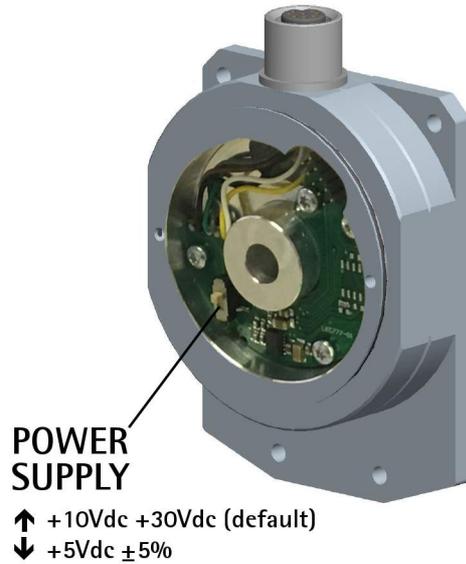


Figura 8

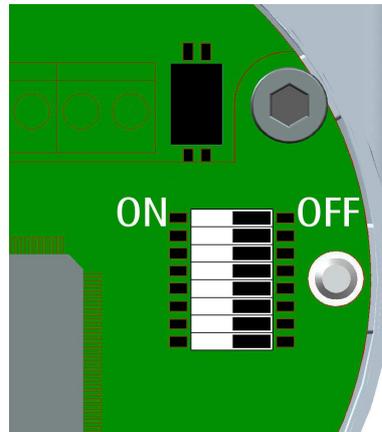
4.8 Indirizzo nodo: DIP A (Figura 6 e Figura 7)



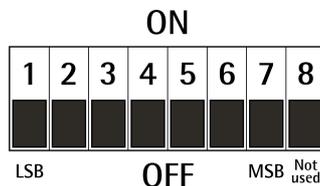
ATTENZIONE

Questa impostazione deve essere effettuata con dispositivo non alimentato!

L'indirizzo del nodo è impostato via hardware mediante gli switch DIP A.
L'indirizzo deve avere un valore compreso tra 0 e 125. Il valore di fabbrica è 1.



DIP A:



Togliere l'alimentazione e impostare l'indirizzo del nodo in formato binario considerando che: ON=1, OFF=0

bit	1	2	3	4	5	6	7	8
	LSB						MSB	non usato
	2^0	2^1	2^2	2^3	2^4	2^5	2^6	

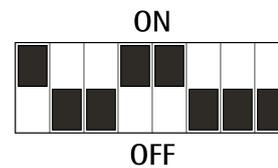


ESEMPIO

Impostare l'indirizzo = 25:

$25_{10} = 0001\ 1001_2$ (valore binario)

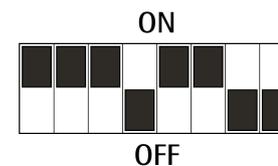
bit	1	2	3	4	5	6	7	8
	2^0	2^1	2^2	2^3	2^4	2^5	2^6	
	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	OFF



Impostare l'indirizzo = 55:

$55_{10} = 0011\ 0111_2$ (valore binario)

bit	1	2	3	4	5	6	7	8
	2^0	2^1	2^2	2^3	2^4	2^5	2^6	
	ON	ON	ON	OFF	ON	ON	OFF	OFF



NOTA

Dopo aver impostato l'indirizzo del nodo, verificare l'impostazione dello switch di terminazione (si veda la sezione "4.10 Resistenza di terminazione bus RT (Figura 6 e Figura 7)" a pagina 32).

4.9 Baud rate

Il baud rate viene impostato dal Master via software all'atto di configurazione del nodo (Slave).

Questo dispositivo supporta i seguenti baud rate (sono elencati anche nel file .GSD):

9.6 kbit/s, 19.2 kbit/s, 93.75 kbit/s, 187.5 kbit/s, 500 kbit/s, 1.5 Mbit/s, 3 Mbit/s, 6 Mbit/s, 12 Mbit/s.

La seguente tabella mostra la lunghezza massima dei cavi di trasmissione in rapporto alla velocità di trasmissione:

Baud rate [Kbit/s]	9.6	19.2	93.75	187.5	500	1500	12000
Lunghezza cavo max.	1200 m	1200 m	1200 m	1000 m	400 m	200 m	100 m

4.10 Resistenza di terminazione bus RT (Figura 6 e Figura 7)

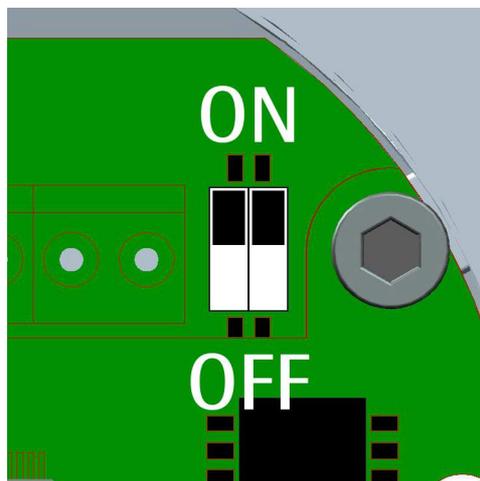


ATTENZIONE

Questa impostazione deve essere effettuata con dispositivo non alimentato!

All'interno del coperchio Profibus è alloggiata una resistenza di terminazione che deve essere attivata qualora il dispositivo sia installato agli estremi della rete (sia cioè il primo o l'ultimo della rete). Per impostarla agire sullo switch siglato RT.

RT	Descrizione
1 = 2 = ON	Attiva: se il dispositivo è il primo o l'ultimo della rete
1 = 2 = OFF	Disattiva: se il dispositivo non è il primo o l'ultimo della rete



4.11 LED di diagnostica (Figura 4)

Due LED sul lato esterno del coperchio del convertitore segnalano visivamente la condizione di funzionamento dell'interfaccia Profibus e del sistema secondo la seguente tabella.

Fault (red)	Power (green)	Descrizione
OFF	OFF	Dispositivo non alimentato o anomalia hardware non diagnosticabile
OFF	ON	Funzionamento normale (il dispositivo invia e riceve messaggi)
ON	Lampeggiante	Parametri di configurazione non validi

Lampeggiante	ON	Mancanza di comunicazione con il bus
--------------	----	--------------------------------------

Lampeggiante	Lampeggiante	Errore memoria interna, errore non recuperabile
--------------	--------------	---

5 – Avvio rapido



Le istruzioni che seguono forniscono all'operatore la possibilità di un set up rapido e sicuro del dispositivo in una modalità di funzionamento standard. Per informazioni dettagliate riferirsi alle pagine citate.

- Installare meccanicamente il dispositivo, si veda a pagina 21 e segg.;
- eseguire le connessioni elettriche e di rete, si veda a pagina 24 e segg.;
- se richiesto, impostare la tensione di alimentazione dell'encoder collegato, si veda a pagina 29;
- impostare l'indirizzo del nodo, si veda a pagina 30;
- settare la resistenza di terminazione se richiesta, si veda a pagina 32;
- alimentare il dispositivo con una tensione di +10Vdc +30Vdc;
- installare il file GSD, si veda a pagina 38;
- impostare i dati relativi alle caratteristiche dell'encoder SSI collegato:
 - impostare il numero di clock SSI al parametro **Numero di clock SSI**;
 - impostare il codice d'uscita utilizzato per la trasmissione dell'informazione di posizione al parametro **Codice BINARIO/GRAY**;
 - impostare il protocollo utilizzato per la trasmissione dell'informazione di posizione al parametro **Protocollo SSI**;
 - impostare la risoluzione fisica dell'encoder SSI al parametro **Misura fisica di un impulso [nm]**;
 - impostare il numero massimo di informazioni che l'encoder SSI può fornire per la massima corsa al parametro **Risoluzione totale fisica [bit]**;
- se si vuole utilizzare la risoluzione fisica (si veda al parametro **Misura fisica di un impulso [nm]**), assicurarsi che il parametro **Funzione di scaling** sia disabilitato (il bit 3 del byte 10 = 0; si veda a pagina 49); la funzione di scaling è disponibile solo per i dispositivi in Classe 2 (sottomodulo IF55-L Classe 2);
- diversamente, qualora si desideri una specifica risoluzione, abilitare il parametro **Funzione di scaling** (il bit 3 del byte 10 = 1; si veda a pagina 49), quindi impostare la risoluzione necessaria per la propria applicazione al parametro **Misura progr. di un impulso [nm]** (si veda a pagina 55); la funzione di scaling è disponibile solo per i dispositivi in Classe 2 (sottomodulo IF55-L Classe 2);
- ora è possibile impostare il numero specifico di informazioni al parametro **Risoluzione totale progr. [imp]** (si veda a pagina 60);
- se richiesto è possibile impostare un valore di preset al parametro **Valore di preset** e poi attivarlo alla posizione desiderata; si veda a pagina 65.



NOTA

Si badi che se il parametro **Bypass** (si veda a pagina 53) è impostato a 0 = disabilitato, il valore di posizione letto dall'encoder può essere processato come richiesto, ossia l'utilizzatore può scalare il valore, impostare un preset e invertire la direzione di conteggio. Al contrario, se il parametro **Bypass** (si veda a pagina 53) è impostato a 1 = abilitato, l'informazione dell'encoder è restituita "così com'è" e non processata in alcun modo. Il preset e le funzioni di scaling e di direzione del conteggio -anche se impostate e abilitate- sono ignorate; lo stesso dicasi per il codice d'uscita che è ignorato. Se per esempio l'utilizzatore imposta un preset quando il bypass è abilitato, il valore è accettato, ma non attivato. Non appena il bypass è disabilitato, preset, scaling e direzione di conteggio -se impostate e abilitate- diventano attive e il valore di **Posizione** è aggiornato di conseguenza.



ESEMPIO

Dobbiamo collegare l'encoder lineare **SMA5-GA-50**.

Le caratteristiche principali dell'encoder lineare sono:
 Risoluzione: **0,05 mm** ("50", si veda il codice di ordinazione nel datasheet del prodotto).
 Corsa massima: **5.035 mm** (si vedano le "Mechanical Specifications" nel datasheet di prodotto).
 Codice d'uscita: **codice Gray** ("GA", si veda il codice di ordinazione nel datasheet del prodotto).
 Protocollo SSI: **protocollo "LSB Allineato a destra" a 25 bit** (si veda il manuale d'uso).

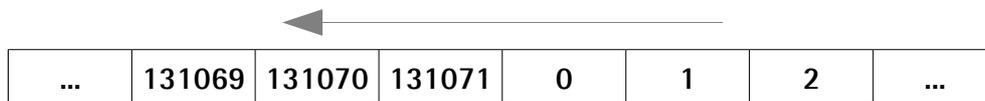
- Numero di clock SSI** = 25
- Codice BINARIO/GRAY** = 1= codice Gray
- Protocollo SSI** = 0 = protocollo "LSB Allineato a destra" a 25 bit
- Misura fisica di un impulso [nm]** = 50.000 (risoluzione 0,05 mm = risoluzione 50.000 nm)
- Risoluzione totale fisica [bit]** = 17 (= Corsa massima / Risoluzione = 5.035 / 0,05 = 100.700 $\approx 2^{17}$ = 17 bit)

Se si vuole utilizzare la risoluzione fisica:
Funzione di scaling bit 3 del byte 10 = 0

Se si vuole utilizzare una risoluzione specifica (solo dispositivi in Classe 2):
Funzione di scaling bit 3 del byte 10 = 1
Misura progr. di un impulso [nm] ≥ Misura fisica di un impulso [nm]

Risoluzione totale progr. [imp] ≤ 131.072 (= 5.035 / 0,05 = 100.700 informazioni; valore massimo 2^{17} = 131.072); l'utilizzatore può impostare un range di misura personalizzato

Se si imposta e attiva un preset 0 nella corsa, quando l'encoder muove a ritroso e supera il punto di 0, il valore immediatamente successivo a 0 sarà $2^{\text{Risoluzione totale fisica [bit]} - 1}$, cioè 131.071 (supposto che **Risoluzione totale progr. [imp]** = 131.072).



ESEMPIO

Dobbiamo collegare l'encoder lineare **SMAX-BG-100**.

Le caratteristiche principali dell'encoder lineare sono:
 Risoluzione: **0,1 mm** ("100", si veda il codice di ordinazione nel datasheet del prodotto).
 Corsa massima: **600 mm** (si vedano le "Mechanical Specifications" nel datasheet del prodotto).
 Codice d'uscita: **Codice Binario** ("BG", si veda il codice di ordinazione nel datasheet del prodotto).
 Protocollo SSI: **protocollo "MSB Allineato a sinistra"** (si veda il manuale d'uso).

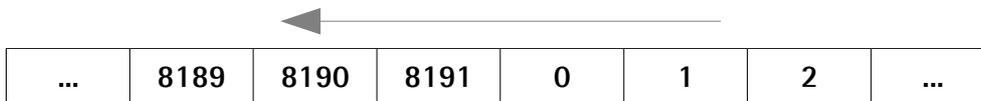
Numero di clock SSI = 13, secondo la **Risoluzione totale fisica [bit]**
Codice BINARIO/GRAY = 0 = codice Binario
Protocollo SSI = 1 = protocollo "MSB Allineato a sinistra"
Misura fisica di un impulso [nm] = 100.000 (risoluzione 0,1 mm = risoluzione 100.000 nm)
Risoluzione totale fisica [bit] = 13 (= Corsa massima / Risoluzione = 600 / 0,1 = 6.000 $\approx 2^{13} = 13$ bit)

Se si vuole utilizzare la risoluzione fisica:
Funzione di scaling bit 3 del byte 10 = 0

Se si vuole utilizzare una risoluzione specifica (solo dispositivi in Classe 2):
Funzione di scaling bit 3 del byte 10 = 1
Misura progr. di un impulso [nm] \geq **Misura fisica di un impulso [nm]**

Risoluzione totale progr. [imp] \leq 8.192 (= 600 / 0,1 = 6.000 informazioni; valore massimo $2^{13} = 8.192$); l'utilizzatore può impostare un range di misura personalizzato

Se si imposta e attiva un preset 0 nella corsa, quando l'encoder muove a ritroso e supera il punto di 0, il valore immediatamente successivo a 0 sarà $2^{\text{Risoluzione totale fisica [bit]} - 1}$, cioè 8.191 (supposto che **Risoluzione totale progr. [imp]** = 8.192).



6 – Quick reference

6.1 Configurazione su STEP7 di Siemens

6.1.1 Importazione del file GSD

I convertitori Profibus sono forniti con un proprio file GSD **IFL_Vx.GSD** (si veda all'indirizzo www.lika.it > **VISUALIZZATORI E INTERFACCE** > **CONVERTITORI DI SEGNALE E INTERFACCE (POSCONTROL)**).

Il file GSD file è disponibile sia in lingua inglese (**IFL_Vx.GSE**) che italiana (**IFL_Vx.GSI**).

Il file GSD deve essere installato sul dispositivo Master Profibus.

Vx indica la versione del file.

Si badi che i convertitori per encoder rotativi e i convertitori per encoder lineari utilizzano file GSD diversi. I file degli encoder rotativi sono caratterizzati dalla sigla IFR- nel nome file; mentre i file per encoder lineari sono caratterizzati dalla sigla IFL- nel nome file.

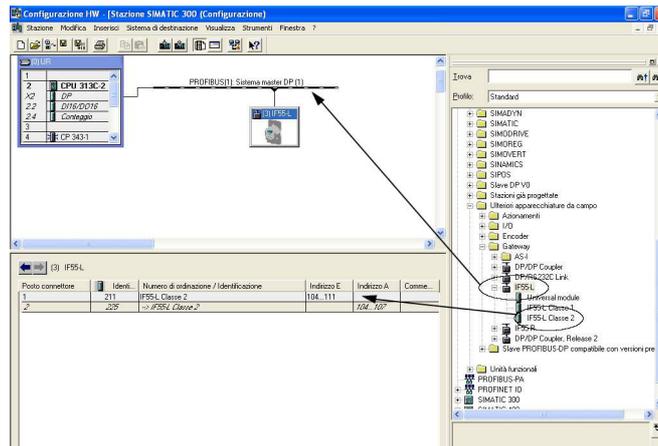
Nella finestra **Configurazione HW** aprire il menu **Strumenti** e poi premere il comando **Installa nuovo file GSD...**

Si aprirà quindi una finestra che permetterà di selezionare il file GSD idoneo per l'encoder da caricare nel sistema di controllo. Assicurarsi di selezionare il file GSD corretto.



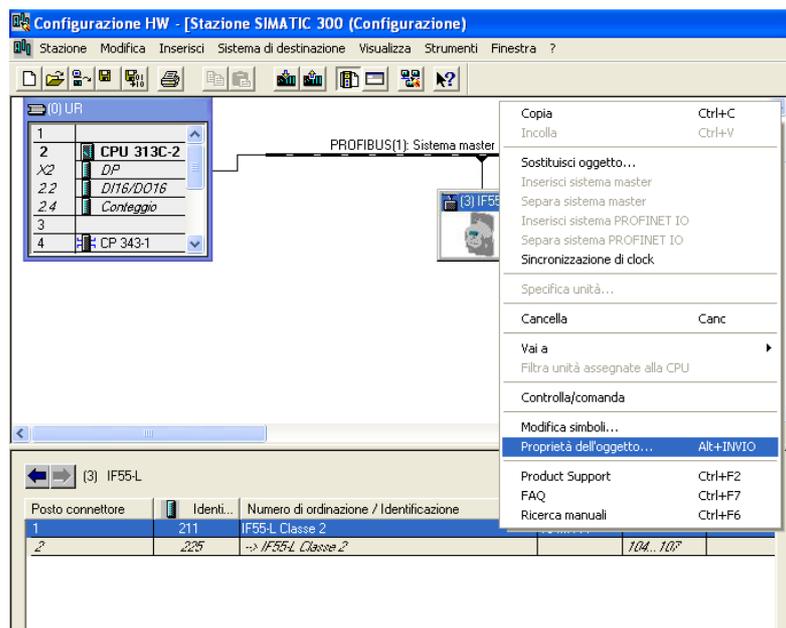
6.1.2 Aggiungere il nodo al progetto

Nella finestra **Configurazione HW**, selezionare nell'albero delle directory **Catalogo\PROFIBUS_DP\Ulteriori apparecchiature da campo\Gateway**; trascinare il modulo "IF55-L" nella finestra a fianco e rilasciarlo sulla rete bus. Trascinare poi il sottomodulo desiderato (Classe 1 o Classe 2) nella tabella dedicata alle variabili in basso nella pagina; in questo modo si definisce la classe dello strumento (per maggiori dettagli si veda la sezione "7.2 Classe del dispositivo" a pagina 45).



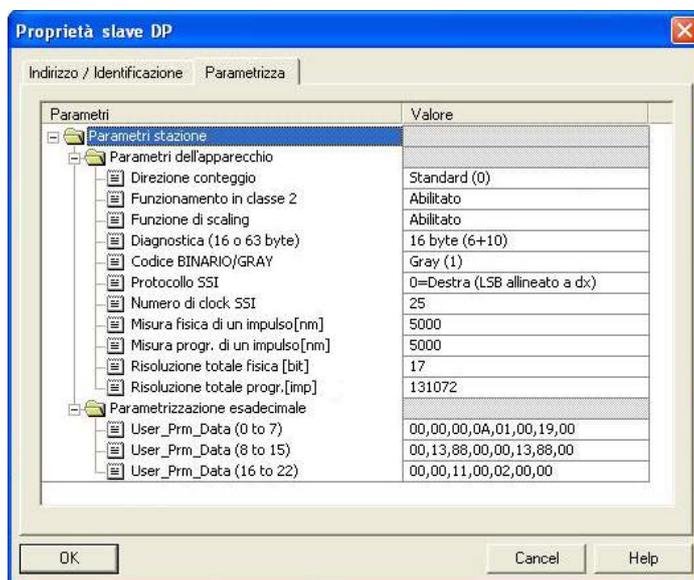
6.1.3 Parametri di configurazione del convertitore

Per accedere alla finestra di impostazione dei parametri del convertitore, nella finestra **Configurazione HW** selezionare il dispositivo nella tabella dedicata alle variabili in basso nella pagina, premere il tasto destro del mouse aprendo il menu a tendina, infine selezionare il comando **Proprietà dell'oggetto...**



Si aprirà quindi la finestra **Proprietà slave DP** dove; nella pagina **Parametrizza**, sono elencati tutti i parametri del convertitore.

Per un uso corretto dei parametri si consulti la descrizione nella sezione "7.4 DDLM_Set_Prm" a pagina 47.



Esempio di pagina **Parametrizza** per dispositivo in Classe 2



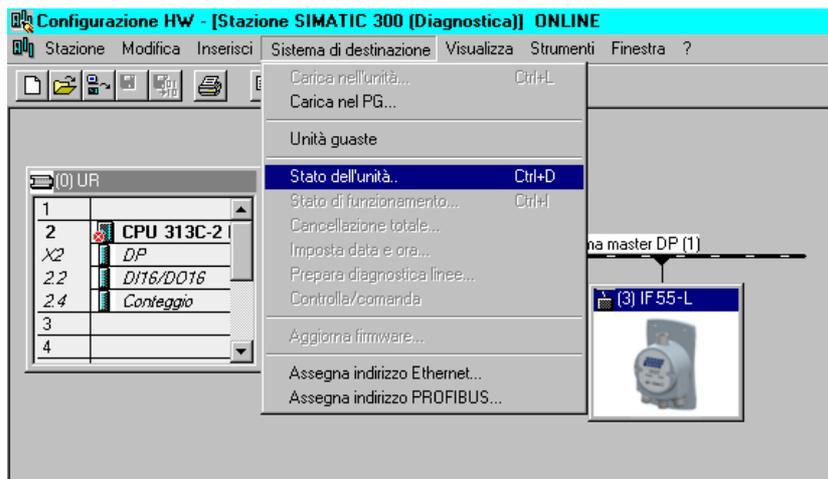
Dopo aver impostato i parametri, premere il pulsante **OK** per chiudere la finestra **Proprietà slave DP**, quindi premere il pulsante **Download** nella barra degli strumenti della finestra **Configurazione HW** per scaricare i dati impostati.

6.2 Lettura della diagnostica

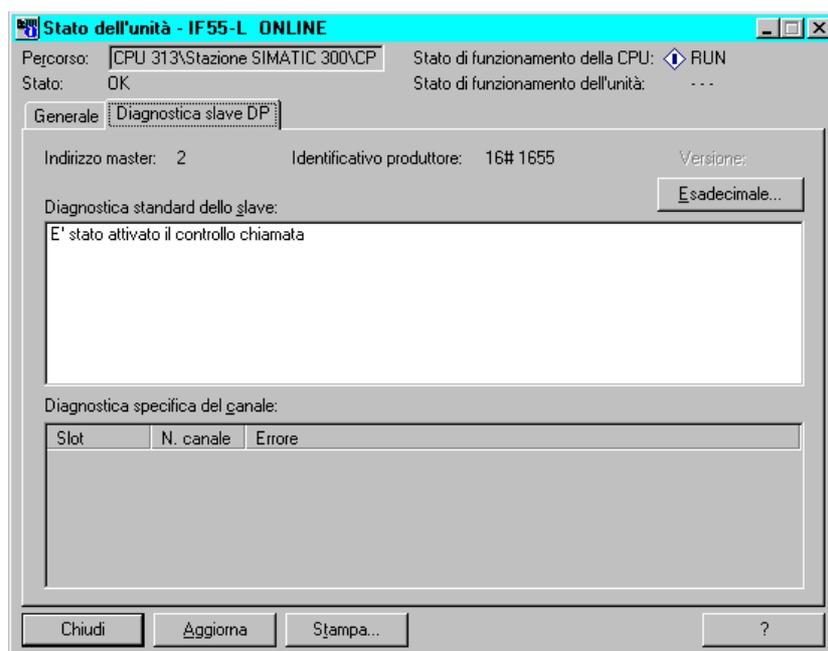
Mediante i parametri di configurazione del convertitore si può impostare la diagnostica a 16 byte oppure a 63 byte, si veda il parametro **Diagnostica (16 o 63 byte)**.



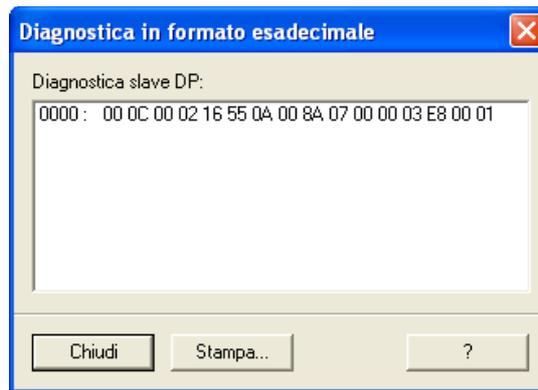
Prima di accedere alla finestra di diagnostica, occorre portare online il sistema. Per fare questo selezionare **Stazione\Apri online** nella finestra **Configurazione HW**; oppure premere il pulsante **Online<->Offline** nella barra degli strumenti (si veda l'icona qui a fianco). Quindi selezionare **Sistema di destinazione\Stato dell'unità** per accedere alla finestra **Stato dell'unità...**; aprire poi la pagina **Diagnostica slave DP**.



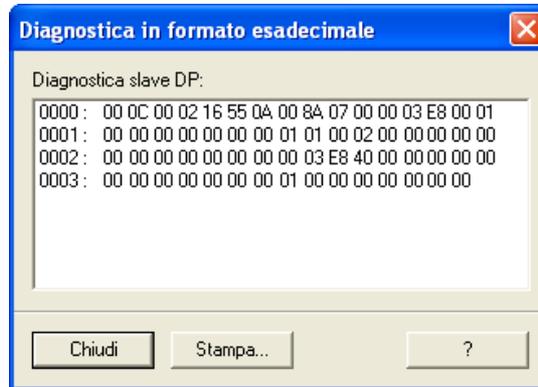
Per visualizzare i dati relativi alla diagnostica premere il pulsante **Esadecimale...** nella pagina **Diagnostica slave DP**:



Diagnostica ridotta a 16 byte:



Diagnostica estesa a 63 byte:



NOTA

Qualora STEP7 evidenziasse delle anomalie nella gestione della diagnostica a 63 byte, si consiglia di impostare la diagnostica a 16 byte.

Ugualmente, se i dati di diagnostica non vengono gestiti dall'utilizzatore si consiglia di impostare la diagnostica a 16 byte (si veda la sezione "6.1.3 Parametri di configurazione del convertitore" a pagina 39).

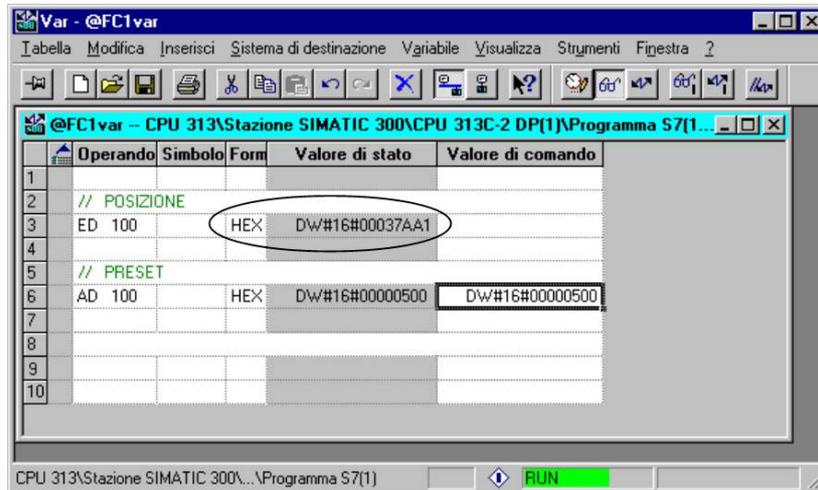
Il significato di ciascun byte è specificato nella sezione "7.7 DDLM_Slave_Diag" a pagina 66.

6.3 Impostazione del Valore di preset



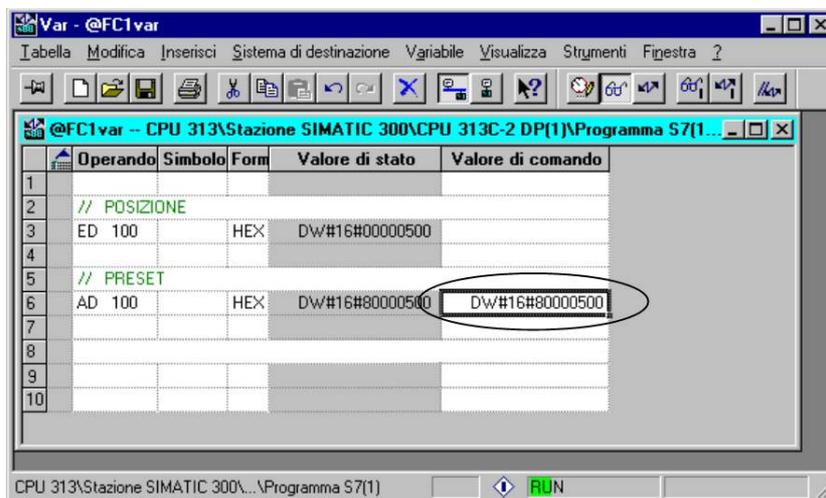
ESEMPIO

In questo esempio il dispositivo con indirizzo 1 trasmette al Master il valore di **Posizione** sulla variabile ED 100...103 (4 byte) e riceve il **Valore di preset** tramite la variabile AD 100...103 (4 byte).



La posizione attuale dell'encoder è 0003 7AA1hex.

Per programmare il **Valore di preset** = 0000 0500hex, impostare il bit 31 nella variabile AD 100 = "1" (8000 0500hex).



Alla fine premere il pulsante **Comanda variabile** nella barra degli strumenti (si veda l'icona qui a lato, a destra dell'icona "occhiali").

Ora l'encoder trasmette la posizione 0000 0500hex.

Per concludere la procedura di preset, riportare a 0 il bit 31 della stessa variabile AD 100 e premere nuovamente il pulsante **Comanda variabile**.

**NOTA**

Qualora si presentassero in STEP7 anomalie di funzionamento delle variabili di Ingresso e Uscita con indice maggiore di 127 o con dati superiori a 4 byte, si consiglia di usare variabili di appoggio "MD" (puntatori) per la gestione della posizione e del **Valore di preset**.

7 – Interfaccia Profibus®

Gli encoder con convertitori IF55 di Lika Electronic sono dispositivi Slave conformi al "Profibus-DP Profile for Encoders"; possono essere impostati come dispositivi di Classe 1 o Classe 2 (si veda la sezione "7.2 Classe del dispositivo" a pagina 45).

Per ogni informazione e specifica fare riferimento ai documenti Profibus disponibili sul sito ufficiale www.profibus.com.

7.1 File GSD

I convertitori Profibus sono forniti con un proprio file GSD **IFL_Vx.GSD** (si veda all'indirizzo www.lika.it > **VISUALIZZATORI E INTERFACCE** > **CONVERTITORI DI SEGNALE E INTERFACCE (POSICONTROL)**).

Il file GSD è disponibile sia in lingua inglese (**IFL_Vx.GSE**) che italiana (**IFL_Vx.GSI**).

Il file GSD deve essere installato sul dispositivo Master Profibus.

Vx indica la versione del file.

Si badi che i convertitori per encoder rotativi e i convertitori per encoder lineari utilizzano file GSD diversi. I file degli encoder rotativi sono caratterizzati dalla sigla IFR- nel nome file; mentre i file per encoder lineari sono caratterizzati dalla sigla IFL- nel nome file.

7.2 Classe del dispositivo

La classe dell'encoder deve essere impostata al momento della configurazione del dispositivo.

Sia la Classe 1 che la Classe 2 provvedono i parametri di impostazione delle caratteristiche dell'encoder SSI collegato al gateway, come:

- tipo di codice SSI (si veda il parametro **Codice BINARIO/GRAY**);
- protocollo SSI (si veda il parametro **Protocollo SSI**);
- numero di clock SSI (si veda il parametro **Numero di clock SSI**);
- risoluzione fisica dell'encoder (si vedano i parametri **Misura fisica di un impulso [nm]** e **Risoluzione totale fisica [bit]**).

La **Classe 1** (che è obbligatoria) prevede le funzioni base del dispositivo e può essere usata per:

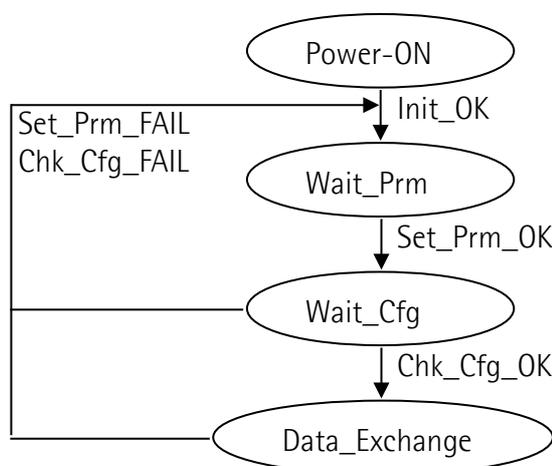
- trasmettere il valore di posizione (si veda il parametro **Posizione**);
- modificare la direzione di conteggio (si veda il parametro **Direzione di conteggio**);
- impostare il valore di preset (si veda il parametro **Valore di preset**);
- acquisire l'informazione di diagnostica ridotta (si veda il parametro **Diagnostica ridotta a 16 byte**).

La **Classe 2** prevede tutte le funzioni della Classe 1 e ulteriori funzioni aggiuntive tra cui:

- la funzione di scaling (si vedano i parametri **Funzione di scaling**, **Misura progr. di un impulso [nm]** e **Risoluzione totale progr. [imp]**);
- l'informazione di diagnostica estesa (si veda il parametro **Diagnostica (16 o 63 byte)**).

7.3 Funzionamento a stati

I dispositivi Profibus-DP prevedono un funzionamento a stati con differenti modalità di comunicazione. Lo schema è illustrato nella seguente Figura:



NOTA

Tutti i parametri sono trasmessi con dispositivo in stato **Set_Prm**, a eccezione del parametro **Valore di preset** che viene trasmesso solamente nello stato **Data_Exchange**.

Tipi di messaggi

Lo scambio dati tra dispositivo Master e dispositivo Slave avviene nelle seguenti modalità di comunicazione:

- **DDL_M_Set_Prm:** fase di configurazione e parametrizzazione. In questa modalità comunicativa, attiva subito dopo l'accensione del sistema, vengono inviati i dati di parametrizzazione dell'encoder dal Master allo Slave (si veda la sezione "7.4 DDL_M_Set_Prm" a pagina 47).
- **DDL_M_Chk_Cfg:** definisce il numero di byte utilizzati per la trasmissione dati in ingresso e uscita nello stato **Data_Exchange** (si veda la sezione "7.5 DDL_M_Chk_Cfg" a pagina 63).

- DDLML_Data_Exchange:**
 modalità "Standard operation".
 In questa modalità il Master può inviare allo Slave un eventuale **Valore di preset**; e lo Slave può trasmettere al Master il valore di posizione attuale (si veda la sezione "7.6 DDLML_Data_Exchange" a pagina 64).
- DDLML_Slave_Diag:**
 usato durante la fase di accensione e ogniqualvolta il Master vuole conoscere le informazioni di diagnostica relative allo Slave (si veda la sezione "7.7 DDLML_Slave_Diag" a pagina 66).

7.4 DDLML_Set_Prm

Quando il sistema viene avviato, i dati di configurazione impostati dall'operatore sono trasferiti dal controllore all'interfaccia dell'encoder assoluto. I parametri voluti dall'utilizzatore sono definiti in base alla versione scelta (parametrizzazione). Generalmente il trasferimento dei parametri avviene automaticamente e i dati sono inseriti attraverso un'interfaccia utente presente nel software del dispositivo di controllo (per esempio STEP7 di Siemens su PLC, si veda la sezione "6.1 Configurazione su STEP7 di Siemens" a pagina 38).

Tuttavia, in alcuni casi è necessario specificare determinati bit e byte secondo le specifiche di funzionamento che si desiderano impostare.

Il trasferimento dati viene eseguito in conformità con quanto specificato nel profilo per encoder mostrato nelle tabelle seguenti:

DDLML_Set_Prm con Classe 1 (sottomodulo IF55-L Classe 1):

Byte	Parametro	
0 ... 9	Riservati per rete PROFIBUS	
10	Parametri operativi	
	bit 0	Direzione di conteggio
	bit 1 ... 5	Riservati
	bit 6	Diagnostica ridotta a 16 byte
11	bit 7	Riservato
	bit 0	Codice BINARIO/GRAY
	bit 1	Protocollo SSI
	bit 2	Bypass
	bit 3 ... 7	Riservati
12	Riservato	
13	Numero di clock SSI	
14 ... 17	Misura fisica di un impulso [nm]	
18 ... 21	Riservati	
22 ... 25	Risoluzione totale fisica [bit]	

DDL_M_Set_Prm con Classe 2 (sottomodulo IF55-L Classe 2):

Byte	Parametri	
0 ... 9	Riservati per rete PROFIBUS	
10	Parametri operativi	
	bit 0	Direzione di conteggio
	bit 1	Funzionamento in classe 2
	bit 2	Riservato
	bit 3	Funzione di scaling
	bit 4 e 5	Riservati
	bit 6	Diagnostica (16 o 63 byte)
	bit 7	Riservato
11	bit 0	Codice BINARIO/GRAY
	bit 1	Protocollo SSI
	bit 2	Bypass
	bit 3 ... 7	Riservati
12	Riservato	
13	Numero di clock SSI	
14 ... 17	Misura fisica di un impulso [nm]	
18 ... 21	Misura progr. di un impulso [nm]	
22 ... 25	Risoluzione totale fisica [bit]	
26 ... 29	Risoluzione totale progr. [imp]	

7.4.1 Byte 10 – Parametri operativi 1

Bit	Funzione	bit = 0	bit = 1
0	Direzione di conteggio	Standard	Invertita
1	Funzionamento in classe 2	Disabilitato	Abilitato
2	Riservato		
3	Funzione di scaling	Disabilitato	Abilitato
4, 5	Riservato		
6	Diagnostica (16 o 63 byte)	16 byte (6+10)	63 byte (6+57)
7	Riservato		

In **grassetto** sono indicati i valori di default

Direzione di conteggio

Imposta se il valore di posizione trasmesso dall'encoder è crescente (informazione con conteggio crescente) quando l'encoder muove in direzione standard (indicata sul manuale dell'encoder) oppure quando l'encoder muove in direzione opposta rispetto allo standard. Impostando il valore 0 (bit 0 **Direzione di conteggio** = 0 = STANDARD) l'informazione di posizione è crescente quando

l'encoder muove in direzione standard; impostando il valore 1 (bit 0 **Direzione di conteggio** = 1 = INVERTITA) l'informazione di posizione è crescente quando l'encoder muove in direzione opposta rispetto allo standard.

Per ogni informazione sulla direzione di conteggio standard e invertita riferirsi alla specifica documentazione dell'encoder.

Default = 0 (min. = 0, max. = 1)



ATTENZIONE

Ogniqualvolta si modifica la **Direzione di conteggio** occorre poi impostare un nuovo preset (si veda il parametro **Valore di preset**).



NOTA

Si consideri che se il parametro **Bypass** (si veda a pagina 53) è impostato a "1" = abilitato, la funzione della direzione di conteggio -anche se attivata- è ignorata.

Funzionamento in classe 2

Questo parametro è disponibile solamente con dispositivi installati in Classe 2 (sottomodulo IF55-L Classe 2).

Il profilo encoder prevede due tipi di classi: una classe obbligatoria (Classe 1) e una seconda classe opzionale con funzioni avanzate (Classe 2). Questo gateway implementa entrambe le Classi 1 e 2. Per maggiori informazioni sulle classi implementate si veda la sezione "7.2 Classe del dispositivo" a pagina 45.

0 = Disabilitato = dispositivo impostato in Classe 1.

1 = Abilitato = dispositivo impostato in Classe 2.

Default = 1 (min. = 0, max. = 1)

Funzione di scaling

Questo parametro è disponibile solamente con dispositivi installati in Classe 2 (sottomodulo IF55-L Classe 2).

Quando questa opzione è disabilitata (bit 3 **Funzione di scaling** = 0 = DISABILITATO), il dispositivo utilizza la risoluzione fisica e il numero massimo di informazioni fisiche per restituire l'informazione di posizione assoluta (si vedano i parametri **Misura fisica di un impulso [nm]** e **Risoluzione totale fisica [bit]**; i parametri **Misura progr. di un impulso [nm]** e **Risoluzione totale progr. [imp]** sono ignorati).

Al contrario, se l'opzione è abilitata (bit 3 **Funzione di scaling** = 1 = ABILITATO), il dispositivo utilizza la risoluzione e il numero di informazioni specifiche impostate ai parametri **Misura progr. di un impulso [nm]** e **Risoluzione totale progr. [imp]** per restituire l'informazione di posizione assoluta.

Default = 1 (min. = 0, max. = 1)



ATTENZIONE

Quando si abilita la funzione di scaling (**Funzione di scaling** = 1), impostare ai parametri **Misura progr. di un impulso [nm]** e **Risoluzione totale progr. [imp]** dei valori programmati che siano coerenti con i valori fisici. In caso di incongruenza, il sistema non va in linea segnalando visivamente l'errata parametrizzazione mediante i LED di diagnostica.



ATTENZIONE

Quando si abilita la funzione di scaling (**Funzione di scaling** = 1), potrebbe verificarsi un errore di conteggio, cioè un salto nel conteggio di posizione, nel caso in cui si verificano le seguenti condizioni:

- è stato effettuato un azzeramento fisico dell'encoder;
- il valore del parametro **Misura progr. di un impulso [nm]** non è un multiplo della risoluzione fisica impostata al parametro **Misura fisica di un impulso [nm]**;
- la risoluzione della corsa (parametro **Risoluzione totale progr. [imp]**) non è un sottomultiplo potenza di 2 della corsa fisica massima.

Qualora si verificano le condizioni descritte sopra, si può verificare un errore di conteggio quando il sensore oltrepassa il punto di zero fisico.

Se la funzione di scaling è disabilitata (**Funzione di scaling** = 0), i valori di posizione trasmessi sono sempre coerenti.

Se la funzione di scaling è abilitata (**Funzione di scaling** = 1) e tuttavia non è stata realizzata nessuna impostazione dello zero fisico dell'encoder, i valori di posizione trasmessi sono sempre coerenti.

Se la funzione di scaling è abilitata (**Funzione di scaling** = 1), il valore del parametro **Misura progr. di un impulso [nm]** è un multiplo della risoluzione fisica e la risoluzione della corsa (parametro **Risoluzione totale progr. [imp]**) è un sottomultiplo potenza di 2 della corsa fisica massima, i valori di posizione trasmessi sono sempre coerenti, indipendentemente dall'impostazione dello zero fisico.

La **costante (k) di conversione dello scaling** deve essere sempre come segue:

$$k = \frac{\text{Misura fisica di un impulso [nm]}}{\text{Misura progr. di un impulso [nm]}} \leq 1$$

Il valore del parametro **Misura progr. di un impulso [nm]** deve essere uguale o maggiore del valore del parametro **Misura fisica di un impulso [nm]**.

Se lo scaling è abilitato (**Funzione di scaling** = 1), deve essere rispettato il seguente vincolo:

$$\text{Risoluzione totale progr. [imp]} \leq k * \text{Risoluzione totale fisica [bit]}$$

**ATTENZIONE**

Ogniqualvolta si abilita la funzione di scaling e/o si modificano i valori scalati (si vedano i parametri **Risoluzione totale progr. [imp]** e **Misura progr. di un impulso [nm]**) occorre poi reimpostare un nuovo valore di preset (si veda il parametro **Valore di preset**).

**ATTENZIONE**

E' possibile attivare dei nuovi valori ai parametri **Misura progr. di un impulso [nm]** e **Risoluzione totale progr. [imp]** solamente se **Funzionamento in classe 2** = ABILITATO; se **Funzione di scaling** = ABILITATO i valori di risoluzione impostati sono abilitati e utilizzati dal sistema; al contrario, se **Funzione di scaling** = DISABILITATO è possibile impostare nuovi valori di risoluzione, tuttavia essi non sono attivati anche se inviati all'encoder: l'encoder infatti continua ad utilizzare i valori fisici e NON i nuovi valori impostati, fino a quando non si abiliti la **Funzione di scaling**.

**NOTA**

Si consideri che se il parametro **Bypass** (si veda a pagina 53) è impostato a "1" = abilitato, la funzione di scaling -anche se attivata- è ignorata.

Diagnostica ridotta a 16 byte

Questo parametro è disponibile solamente con dispositivi installati in Classe 1 (sottomodulo IF55-L Classe 1).

Gli encoder in Classe 1 provvedono solamente la diagnostica ridotta a 16 byte.

Il significato di ciascun byte di diagnostica è specificato nella sezione "7.7 DDLM_Slave_Diag" a pagina 66.

Default = 0 (min. = 0, max. = 0)

Diagnostica (16 o 63 byte)

Questo parametro è disponibile solamente con dispositivi installati in Classe 2 (sottomodulo IF55-L Classe 2).

Permette l'impostazione della diagnostica ridotta o della diagnostica estesa.

0 = Ridotta = informazione diagnostica a 16 byte

1 = Estesa = informazione diagnostica a 63 byte

Il significato di ciascun byte di diagnostica è specificato nella sezione "7.7 DDLM_Slave_Diag" a pagina 66.

Default = 0 (min. = 0, max. = 1)

7.4.2 Byte 11 – Parametri operativi 2

Bit	Funzione	bit = 0	bit = 1
0	Codice BINARIO/GRAY	Binario	Gray
1	Protocollo SSI	Destra (LSB Allineato a destra)	Sinistra (MSB Allineato a sinistra)
2	Bypass	Disabilitato	Abilitato
3 ... 7	Riservati		

In **grassetto** sono indicati i valori di default

Codice BINARIO/GRAY

Imposta il tipo di codice d'uscita utilizzato dall'encoder SSI per trasmettere l'informazione di posizione assoluta. Il codice d'uscita può essere Binario (bit 0 **Codice BINARIO/GRAY** = 0) o Gray (bit 0 **Codice BINARIO/GRAY** = 1). Per ogni informazione sul codice d'uscita riferirsi al "Manuale d'uso" dell'encoder collegato.

Default = 0 (min. = 0, max. = 1)



ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMA5-GA-50**.

L'encoder SMA5 utilizza il codice Gray per trasmettere l'informazione di posizione assoluta. Bisogna perciò impostare il valore 1 = Gray in questo bit. Per ulteriori informazioni riferirsi anche al "Manuale d'uso".



ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMA5-BG-100**.

"BG" nel codice di ordinazione sta a indicare che il sistema utilizza il protocollo "MSB Allineato a sinistra" e il codice Binario per trasmettere l'informazione di posizione assoluta. Bisogna perciò impostare il valore 0 = Binario in questo bit. Per ulteriori informazioni riferirsi anche al "Manuale d'uso".

Protocollo SSI

Imposta il tipo di protocollo SSI utilizzato dall'encoder SSI per trasmettere l'informazione di posizione assoluta. Il protocollo SSI può essere il protocollo "LSB Allineato a destra" a 25 bit (bit 1 **Protocollo SSI** = 0) oppure il protocollo "MSB Allineato a sinistra" (bit 1 **Protocollo SSI** = 1). Per ogni informazione sul protocollo SSI riferirsi al "Manuale d'uso" dell'encoder collegato.

Default = 0 (min. = 0, max. = 1)

**ESEMPIO**

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMA5-GA-50**.

L'encoder SMA5 utilizza il protocollo "LSB Allineato a destra" a 25 bit per trasmettere l'informazione di posizione assoluta. Bisogna perciò impostare il valore 0 in questo bit. Per ulteriori informazioni riferirsi anche al "Manuale d'uso".

**ESEMPIO**

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMAX-BG-100**.

"BG" nel codice di ordinazione sta a indicare che il sistema utilizza il protocollo "MSB Allineato a sinistra" e il codice Binario per trasmettere l'informazione di posizione assoluta. Bisogna perciò impostare il valore 1 in questo bit. Per ulteriori informazioni riferirsi anche al "Manuale d'uso".

Bypass

Se il bit 2 **Bypass** = 0 = disabilitato, la "modalità Bypass" è disabilitata, ossia: il valore di posizione (si veda il parametro **Posizione** a pagina 64) letto dall'encoder può essere processato come richiesto, quindi l'utilizzatore può scalare il valore, impostare un preset e invertire la direzione di conteggio.

Se invece il bit 2 **Bypass** = 1 = abilitato, la "modalità Bypass" è abilitata, ossia: l'informazione dell'encoder è restituita "così com'è" e non processata in alcun modo. Il preset e le funzioni di scaling e di direzione del conteggio -anche se impostate e abilitate- sono ignorate; lo stesso dicasi per il codice d'uscita che è ignorato. Se per esempio l'utilizzatore imposta un preset quando il bypass è abilitato, il valore è accettato, ma non attivato. Non appena il bypass è disabilitato, preset, scaling e direzione di conteggio -se impostate e abilitate- diventano attive e il valore di **Posizione** è aggiornato di conseguenza.

Default = 0 (min. = 0, max. = 1)

7.4.3 Byte 13**Numero di clock SSI**

Imposta il numero di clock SSI necessari all'encoder SSI per la trasmissione della word di dati completa. Il numero di clock dipende dal numero massimo di informazioni da trasmettere e dal tipo di protocollo SSI utilizzato. Il valore deve essere compreso tra 1 e 32. Per ogni informazione sul numero di clock SSI richiesto riferirsi al "Manuale d'uso" dell'encoder collegato.

Default = 32 (min. = 1, max. = 32)

**NOTA**

Se il bit 1 **Protocollo SSI** = 1 = protocollo "MSB Allineato a sinistra" (si veda a pagina 52), il **Numero di clock SSI** deve essere uguale al numero di bit della risoluzione fisica totale (parametro **Risoluzione totale fisica [bit]**).



ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMA5-GA-50**.
L'encoder SMA5 richiede sempre 25 clock (la lunghezza della word è sempre di 25 bit, indipendentemente dal numero massimo di informazioni da trasmettere). Bisogna perciò impostare il valore 25 in questo parametro. Per ulteriori informazioni riferirsi anche al "Manuale d'uso".



ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMAX-BG-100**.
Il numero di clock dipende dal numero massimo di informazioni da trasmettere (si veda l'esempio al parametro successivo). Supponiamo che il numero massimo di informazioni sia 6.000, sono perciò necessari 13 clock. Bisogna quindi impostare il valore 13 in questo parametro. Per ulteriori informazioni riferirsi anche al "Manuale d'uso".

7.4.4 Byte 14 ... 17

Misura fisica di un impulso [nm]

Byte	14	15	16	17
Bit	31-24	23-16	15-8	7-0
Dato	da 2 ³¹ a 2 ²⁴	da 2 ²³ a 2 ¹⁶	da 2 ¹⁵ a 2 ⁸	da 2 ⁷ a 2 ⁰



ATTENZIONE

Questo parametro è attivo solamente se il parametro **Funzione di scaling** è impostato a "0"; diversamente è ignorato e il sistema utilizza i valori scalati (**Misura progr. di un impulso [nm]** e **Risoluzione totale progr. [imp]**) per calcolare l'informazione di posizione.

Inoltre, se il parametro **Bypass** (si veda a pagina 53) è impostato a "1" = abilitato, la funzione di scaling -anche se abilitata- è ignorata e l'informazione di posizione è restituita "così com'è".

Imposta la risoluzione fisica dell'encoder lineare espressa in nanometri (nm). Il valore deve essere compreso tra 1 e 1 000 000 (1 mm). Solitamente la risoluzione fisica è leggibile nel codice di ordinazione dell'encoder (si veda il datasheet del prodotto).

Default = 5000 (min. = 1, max. = 1 000 000)



ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMA5-GA-50**.
Come è facilmente riscontrabile dal datasheet del prodotto, "50" nel codice di ordinazione sta a indicare una risoluzione di 0,05 mm = 50.000 nm. Bisogna perciò impostare il valore 50.000 in questo parametro. Per ulteriori informazioni riferirsi anche al "Manuale d'uso".



ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMAX-BG-100**.
 Come è facilmente riscontrabile dal datasheet del prodotto, "100" nel codice di ordinazione sta a indicare una risoluzione di 0,1 mm = 100.000 nm. Bisogna perciò impostare il valore 100.000 in questo parametro. Per ulteriori informazioni riferirsi anche al "Manuale d'uso".

7.4.5 Byte 18 ... 21

Misura progr. di un impulso [nm]

Byte	18	19	20	21
Bit	31-24	23-16	15-8	7-0
Dato	da 2 ³¹ a 2 ²⁴	da 2 ²³ a 2 ¹⁶	da 2 ¹⁵ a 2 ⁸	da 2 ⁷ a 2 ⁰



ATTENZIONE

La funzionalità di questo parametro è disponibile solamente con dispositivi installati in Classe 2 (sottomodulo IF55-L Classe 2).

E' possibile attivare un nuovo valore in questo parametro **Misura progr. di un impulso [nm]** solamente se **Funzionamento in classe 2** = ABILITATO; se **Funzione di scaling** = ABILITATA i valori di risoluzione impostati sono attivati e utilizzati dall'encoder; al contrario, se **Funzione di scaling** = DISABILITATA è possibile impostare nuovi valori di risoluzione ed essi sono accettati, tuttavia il sistema continua a utilizzare i valori fisici e NON i nuovi valori impostati, fino a quando non si abiliti la **Funzione di scaling**. Si veda la sezione "7.4.1 Byte 10 – Parametri operativi 1" a pagina 48.

Inoltre, se il parametro **Bypass** (si veda a pagina 53) è impostato a "1" = abilitato, la funzione di scaling -anche se abilitata- è ignorata e l'informazione di posizione è restituita "così com'è".

Se **Funzionamento in classe 2** = DISABILITATO o **Funzione di scaling** = DISABILITATA, **Misura progr. di un impulso [nm]** = **Misura fisica di un impulso [nm]**.

Questo parametro è utilizzato per impostare una risoluzione (altrimenti detta anche "passo di misura") specifica, espressa in nanometri [nm].

Possiamo definire la risoluzione come il valore minimo nell'unità di misura che produce una risposta nel sistema di misurazione, intendendo con risposta l'informazione che viene trasmessa in uscita.

Il valore di risoluzione specifico ("personalizzato") deve essere necessariamente maggiore o uguale alla risoluzione fisica dell'encoder collegato.

Suggeriamo di impostare un valore che sia un multiplo della risoluzione fisica programmata al parametro **Misura fisica di un impulso [nm]** per non incorrere in un errore di conteggio, cioè un salto nel valore di posizione quando il sensore oltrepassi il punto di zero fisico (si veda il messaggio di ATTENZIONE qui in basso).

Default = 5000 (min. = 1, max. = 1 000 000)



ATTENZIONE

Quando si abilita la funzione di scaling (**Funzione di scaling** = 1), impostare ai parametri **Misura progr. di un impulso [nm]** e **Risoluzione totale progr. [imp]** dei valori programmati che siano coerenti con i valori fisici. In caso di incongruenza, il sistema non va in linea segnalando visivamente l'errata parametrizzazione mediante i LED di diagnostica.



ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMA5-GA-50**.

Come è facilmente riscontrabile dal datasheet del prodotto, "50" nel codice di ordinazione sta a indicare una risoluzione di **0,05 mm** = 50.000 nanometri. L'utilizzatore deve confermare questo valore al parametro **Misura fisica di un impulso [nm]**; se il parametro **Funzione di scaling** è disabilitato, il sistema utilizza la risoluzione fisica per calcolare l'informazione di posizione. Dopo l'abilitazione del parametro **Funzione di scaling** il sistema utilizza invece la risoluzione "personalizzata" impostata al parametro **Misura progr. di un impulso [nm]**: essa deve essere maggiore o uguale a 50.000.



ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMAX-BG-100**.

Come è facilmente riscontrabile dal datasheet del prodotto, "100" nel codice di ordinazione sta a indicare una risoluzione di **0,1 mm** = 100.000 nanometri. L'utilizzatore deve confermare questo valore al parametro **Misura fisica di un impulso [nm]**; se il parametro **Funzione di scaling** è disabilitato, il sistema utilizza la risoluzione fisica per calcolare l'informazione di posizione. Dopo l'abilitazione del parametro **Funzione di scaling** il sistema utilizza invece la risoluzione "personalizzata" impostata al parametro **Misura progr. di un impulso [nm]**: essa deve essere maggiore o uguale a 100.000.



ATTENZIONE

Quando si abilita la funzione di scaling (**Funzione di scaling** = 1), potrebbe verificarsi un errore di conteggio, cioè un salto nel conteggio di posizione, nel caso in cui si verificano le seguenti condizioni:

- è stato effettuato un azzeramento fisico dell'encoder;
- il valore del parametro **Misura progr. di un impulso [nm]** non è un multiplo della risoluzione fisica impostata al parametro **Misura fisica di un impulso [nm]**;
- la risoluzione della corsa (parametro **Risoluzione totale progr. [imp]**) non è un sottomultiplo potenza di 2 della corsa fisica massima.

Qualora si verificano le condizioni descritte sopra, si può verificare un errore di conteggio quando il sensore oltrepassa il punto di zero fisico.

Se la funzione di scaling è disabilitata (**Funzione di scaling** = 0), i valori di posizione trasmessi sono sempre coerenti.

Se la funzione di scaling è abilitata (**Funzione di scaling** = 1) e tuttavia non è stata realizzata nessuna impostazione dello zero fisico dell'encoder, i valori di posizione trasmessi sono sempre coerenti.

Se la funzione di scaling è abilitata (**Funzione di scaling** = 1), il valore del parametro **Misura progr. di un impulso [nm]** è un multiplo della risoluzione fisica e la risoluzione della corsa (parametro **Risoluzione totale progr. [imp]**) è un sottomultiplo potenza di 2 della corsa fisica massima, i valori di posizione trasmessi sono sempre coerenti, indipendentemente dall'impostazione dello zero fisico.



NOTA

Se si è impostato e attivato un valore di preset, qualora si modifichi il valore nel parametro **Misura progr. di un impulso [nm]**, bisogna poi verificare il valore del parametro **Valore di preset** ed eseguire una operazione di impostazione del preset.



ESEMPIO

Le caratteristiche principali e di default dell'encoder lineare **SMAX-BG-100** sono le seguenti:

- **Risoluzione di default** = 0,1 mm = 100.000 nm
- **Corsa massima banda MTAX** = 600 mm
- **Numero massimo di informazioni** = 6.000 (13 bit)

Come detto, il numero massimo di informazioni che possono essere trasmesse in uscita è calcolato come segue:

$$\text{Numero di informazioni} = \frac{\text{Corsa massima}}{\text{Risoluzione}}$$

In una configurazione di default il numero di informazioni sarà perciò:

$$\text{Numero di informazioni} = \frac{\text{Corsa massima}}{\text{Risoluzione}} = \frac{600}{0,1} = 6.000$$

Ipotizziamo di aver bisogno di **2000 informazioni** per la corsa massima. Ne consegue che dobbiamo calcolare e impostare una risoluzione specifica.

Il valore di risoluzione risulta dal seguente calcolo:

$$\text{Risoluzione} = \frac{\text{Corsa massima}}{\text{Numero di informazioni}}$$

Nell'esempio la risoluzione sarà perciò:

$$\text{Risoluzione} = \frac{\text{Corsa massima}}{\text{Numero di informazioni}} = \frac{600}{2.000} = 0,3$$

Poiché il valore del parametro **Misura progr. di un impulso [nm]** deve essere espresso in nanometri, bisogna impostare **300.000**.

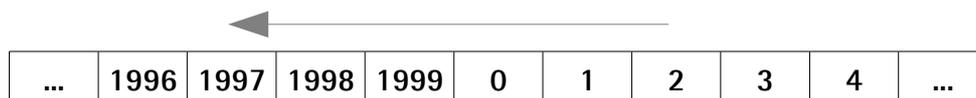
La sequenza completa di programmazione sarà perciò:

1. Abilitare la **Funzione di scaling**: bit 3 del byte 10 = 1
2. Impostare la risoluzione specifica: **Misura progr. di un impulso [nm]** = 300.000
3. Impostare il numero di informazioni totali specifiche: **Risoluzione totale progr. [imp]** = 2.000



NOTA

Si badi che, nel caso in cui si imposti un preset nella corsa, quando l'encoder muove a ritroso e oltrepassa lo zero, il valore immediatamente precedente lo zero sarà 1.999 come mostrato qui sotto.



7.4.6 Byte 22 ... 25

Risoluzione totale fisica [bit]

Byte	22	23	24	25
Bit	31-24	23-16	15-8	7-0
	MSbyte	LSbyte



ATTENZIONE

Questo parametro è attivo solamente se il parametro **Funzione di scaling** è impostato a "=0"; diversamente è ignorato e il sistema utilizza i valori scalati (**Misura progr. di un impulso [nm]** e **Risoluzione totale progr. [imp]**) per calcolare l'informazione di posizione.

Inoltre, se il parametro **Bypass** (si veda a pagina 53) è impostato a "1" = abilitato, la funzione di scaling -anche se abilitata- è ignorata e l'informazione di posizione è restituita "così com'è".

Imposta il numero massimo di informazioni fisiche (espresso in bit) che l'encoder SSI è in grado di trasmettere per la corsa massima. Il valore dipende dalla risoluzione fisica e dalla corsa massima dell'encoder e deve essere compreso tra 1 e 30. Per ogni informazione sul numero massimo di informazioni riferirsi al "Manuale d'uso" dell'encoder collegato.

Default = 30 (min. = 1, max. = 30)



ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMA5-GA-50**. La sua risoluzione è di 0,05 mm (si veda il codice di ordinazione).

La corsa massima dell'encoder lineare SMA5 su banda magnetica MTA5 è di 5.050 mm.

Il numero massimo di informazioni che l'encoder può trasmettere risulta dal seguente calcolo:

$$\text{Risoluzione fisica totale} = \frac{\text{Corsa massima}}{\text{Risoluzione}}$$

$$\text{Risoluzione fisica totale} = \frac{5.035}{0,05} = \mathbf{100.700}$$

Bisogna ora arrotondare il risultato alla superiore potenza di 2, cioè $131.072 = 2^{17}$. Il numero di bit sarà perciò "17". Il valore da impostare in questo parametro è 17.



ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMAX-BG-100**. La sua risoluzione è di 0,1 mm (si veda il codice di ordinazione).

La corsa massima dell'encoder lineare SMAX su banda magnetica MTAX è di 600 mm.

Il numero massimo di informazioni che l'encoder può trasmettere risulta dal seguente calcolo:

$$\text{Risoluzione fisica totale} = \frac{\text{Corsa massima}}{\text{Risoluzione}}$$

$$\text{Risoluzione fisica totale} = \frac{600}{0,1} = \mathbf{6.000}$$

Bisogna ora arrotondare il risultato alla superiore potenza di 2, cioè $8.192 = 2^{13}$. Il numero di bit sarà perciò "13". Il valore da impostare in questo parametro è 13.

7.4.7 Byte 26 ... 29

Risoluzione totale progr. [imp]

Byte	26	27	28	29
Bit	31-24	23-16	15-8	7-0
	MSbyte	LSbyte



ATTENZIONE

La funzionalità di questo parametro è disponibile solamente con dispositivi installati in Classe 2 (sottomodulo IF55-L Classe 2).

E' possibile attivare un nuovo valore al parametro **Risoluzione totale progr. [imp]** solamente se **Funzionamento in classe 2** = ABILITATO; se **Funzione di scaling** = ABILITATA i valori di risoluzione impostati sono attivati e utilizzati dall'encoder; al contrario, se **Funzione di scaling** = DISABILITATA è possibile impostare nuovi valori di risoluzione ed essi sono accettati, tuttavia il sistema continua a utilizzare i valori fisici e NON i nuovi valori impostati, fino a quando non si abiliti la **Funzione di scaling**. Si veda la sezione "7.4.1 Byte 10 – Parametri operativi 1" a pagina 48.

Inoltre, se il parametro **Bypass** (si veda a pagina 53) è impostato a "1" = abilitato, la funzione di scaling -anche se abilitata- è ignorata e l'informazione di posizione è restituita "così com'è".

Se **Funzionamento in classe 2** = DISABILITATO o **Funzione di scaling** = DISABILITATA, **Risoluzione totale progr. [imp]** = $2^{\text{Risoluzione totale fisica [bit]}}$.

Se lo scaling è abilitato (**Funzione di scaling** = 1), deve essere rispettato il seguente vincolo:

$$\text{Risoluzione totale progr. [imp]} \leq k * \text{Risoluzione totale fisica [bit]}$$

Per maggiori informazioni si veda al parametro **Funzione di scaling** a pagina 49.

Imposta la lunghezza della corsa che l'encoder deve misurare. Il valore è espresso in numero di informazioni. Deve essere compreso tra 1 e $2^{30} = 1\,073\,741\,824$.

Può rappresentare sia il numero di informazioni per la corsa massima del sistema di misura (per esempio, nel caso in cui l'applicazione utilizzi l'intera corsa a disposizione); oppure il numero di informazioni per una parte solamente della banda nel caso in cui l'applicazione utilizzi solamente una porzione della banda. Questo valore deve essere perciò minore o uguale al numero di informazioni per la massima corsa fisica del sistema di misura ($2^{\text{Risoluzione totale fisica [bit]}}$).

Consigliamo di impostare sempre un valore che sia un sottomultiplo potenza di 2 della massima corsa fisica (**Risoluzione totale fisica [bit]**) per non incorrere in un errore di conteggio, cioè un salto nel valore di posizione quando il sensore oltrepassi il punto di zero fisico (si veda il messaggio di ATTENZIONE qui in basso).

Default = 1 073 741 824 (min. = 1, max. = 1 073 741 824)



ATTENZIONE

Quando si abilita la funzione di scaling (**Funzione di scaling = 1**), impostare ai parametri **Misura progr. di un impulso [nm]** e **Risoluzione totale progr. [imp]** dei valori programmati che siano coerenti con i valori fisici. In caso di incongruenza, il sistema non va in linea segnalando visivamente l'errata parametrizzazione mediante i LED di diagnostica.

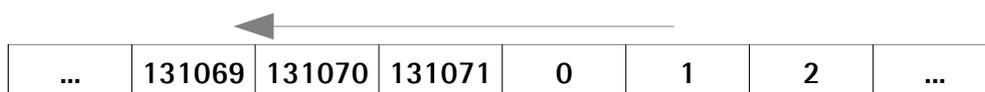


ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMA5-GA-50**.

Come è facilmente riscontrabile dal datasheet del prodotto, "50" nel codice di ordinazione sta a indicare una risoluzione di 0,05 mm. Supponiamo che la corsa meccanica della nostra applicazione sia pari alla massima corsa che l'encoder lineare SMA5 può realizzare sulla banda MTA5, vale a dire 5.035 mm. Il numero massimo di informazioni è perciò $100.700 \approx 17$ bit (per la spiegazione completa riferirsi al parametro **Risoluzione totale fisica [bit]**). Se invece si necessita di un numero di informazioni per una corsa specifica, occorre abilitare la **Funzione di scaling** e poi impostare un valore minore di $2^{17} = 131.072$ in questo parametro.

Si badi che, nel caso in cui si imposti un preset nella corsa, quando l'encoder muove a ritroso e oltrepassa lo zero, il valore immediatamente precedente lo zero sarà $2^{\text{Risoluzione totale fisica [bit]} - 1}$, ossia 131.071, come mostrato qui sotto.

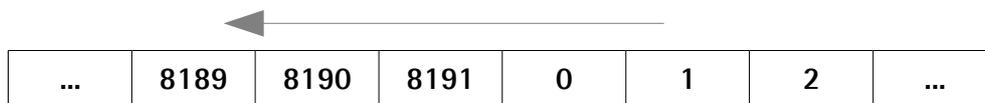


ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMAX-BG-100**.

Come è facilmente riscontrabile dal datasheet del prodotto, "100" nel codice di ordinazione sta a indicare una risoluzione di 0,1 mm. Supponiamo che la corsa meccanica della nostra applicazione sia pari alla massima corsa che l'encoder lineare SMAX può realizzare sulla banda MTAX, vale a dire 600 mm. Il numero massimo di informazioni è perciò $6.000 \approx 13$ bit (per la spiegazione completa riferirsi al parametro **Risoluzione totale fisica [bit]**). Se invece si necessita di un numero di informazioni per una corsa specifica, occorre abilitare la **Funzione di scaling** e poi impostare un valore minore di $2^{13} = 8.192$ in questo parametro.

Si badi che, nel caso in cui si imposti un preset nella corsa, quando l'encoder muove a ritroso e oltrepassa lo zero, il valore immediatamente precedente lo zero sarà $2^{\text{Risoluzione totale fisica [bit]}} - 1$, ossia 8.191, come mostrato qui sotto.



ESEMPIO

Dobbiamo collegare il seguente encoder lineare: **SMA5-GA-50**; la sua risoluzione fisica è di 0,05 mm. Supponiamo che la corsa meccanica della nostra applicazione sia di 1000 mm. Il numero massimo di informazioni è perciò 20.000 \approx 15 bit (per la spiegazione completa riferirsi al parametro **Risoluzione totale fisica [bit]**). Bisogna quindi abilitare la **Funzione di scaling** e poi impostare in questo parametro il valore 20.000 (al posto del valore fisico 131.072). In questo modo si ottengono sezioni da 20.000 informazioni in successione per l'intera corsa di misura. L'informazione di posizione andrà da 0 a 19.999; e poi ancora di nuovo da 0 a 19.999; e così via.



ATTENZIONE

Quando si abilita la funzione di scaling (**Funzione di scaling** = 1), potrebbe verificarsi un errore di conteggio, cioè un salto nel conteggio di posizione, nel caso in cui si verificano le seguenti condizioni:

- è stato effettuato un azzeramento fisico dell'encoder;
- il valore del parametro **Misura progr. di un impulso [nm]** non è un multiplo della risoluzione fisica impostata al parametro **Misura fisica di un impulso [nm]**;
- la risoluzione della corsa (parametro **Risoluzione totale progr. [imp]**) non è un sottomultiplo potenza di 2 della corsa fisica massima.

Qualora si verificano le condizioni descritte sopra, si può verificare un errore di conteggio quando il sensore oltrepassa il punto di zero fisico.

Se la funzione di scaling è disabilitata (**Funzione di scaling** = 0), i valori di posizione trasmessi sono sempre coerenti.

Se la funzione di scaling è abilitata (**Funzione di scaling** = 1) e tuttavia non è stata realizzata nessuna impostazione dello zero fisico dell'encoder, i valori di posizione trasmessi sono sempre coerenti.

Se la funzione di scaling è abilitata (**Funzione di scaling** = 1), il valore del parametro **Misura progr. di un impulso [nm]** è un multiplo della risoluzione fisica e la risoluzione della corsa (parametro **Risoluzione totale progr. [imp]**) è

un sottomultiplo potenza di 2 della corsa fisica massima, i valori di posizione trasmessi sono sempre coerenti, indipendentemente dall'impostazione dello zero fisico.



ATTENZIONE

Quando si modifica il valore del parametro **Risoluzione totale progr. [imp]**, bisogna poi verificare il valore del parametro **Valore di preset** ed eseguire una operazione di preset.

7.5 DDLM_Chk_Cfg

La funzione di Configurazione permette al Master di inviare i dati di configurazione allo Slave per qualsiasi operazione di controllo. Lo scopo principale di questa configurazione è quello di impostare il numero di byte utilizzati in ingresso e uscita nello stato **Data_Exchange** dal punto di vista del Master.

Struttura del messaggio Chk_Cfg (1 byte):

- bit 7 = Consistenza ("1")
- bit 6 = Formato word ("0"=byte,"1"=word=4 byte)
- bit 5...4 = Dati In/out ("01"=Input, "10"=output)
- bit 3...0 = Lunghezza codice



ESEMPIO

bit	7	6	5	4	3	2	1	0	
Dato	1	1	0	1	0	0	0	1	D1h
	1	1	1	0	0	0	0	1	E1h

Classe 1 e Classe 2:
 D1hex = ingresso 4 byte
 E1hex = uscita 4 byte

7.6 DDLM_Data_Exchange

Questo è il normale stato di funzionamento del sistema. Lo Slave (sia di Classe 1 che di Classe 2), oltre che comunicare il valore di **Posizione**, può ricevere dal Master il **Valore di preset**.

Posizione

con Classe 1 o Classe 2 (Encoder → Master)

Byte	1	2	3	4
Bit	31-24	23-16	15-8	7-0
	MSbyte	LSbyte

Ha obbligatoriamente una lunghezza di 32 bit ed è allineato a destra nel campo dati.

Questo parametro restituisce l'informazione di posizione dell'encoder.

Se la funzione di scaling è abilitata, il valore in uscita è scalato secondo i parametri di scaling (si veda **Funzione di scaling** a pagina 49).

Per convertire il valore di posizione letto in nanometri [nm] (e poi in micrometri o millimetri o qualsivoglia altra unità di misura) bisogna moltiplicare la posizione letta per il valore impostato al parametro **Misura fisica di un impulso [nm]** (se il bit 3 **Funzione di scaling** nel byte 10 è disabilitato = 0); diversamente bisogna moltiplicare la posizione letta per il valore impostato al parametro **Misura progr. di un impulso [nm]** (se il bit 3 **Funzione di scaling** del byte 10 è abilitato = 1).



ESEMPIO

Abbiamo il seguente encoder lineare: **SMA5-GA-50**.

Funzione di scaling bit 3 nel byte 10 = 0 = disabilitata

Misura fisica di un impulso [nm] = 50.000 nm = 0,05 mm

Posizione = 69.637

Posizione = **Posizione** * **Misura fisica di un impulso [nm]** = 50.000 * 69.637 = 3.481.850.000 nm

3.481.850.000 nm = 3.481.850 µm = 3.481,85 mm



ESEMPIO

Abbiamo il seguente encoder lineare: **SMA5-GA-50**.

Funzione di scaling bit 3 nel byte 10 = 1 = abilitata

Misura progr. di un impulso [nm] = 100.000 nm = 0,1 mm

Posizione = 5.984

Posizione = **Posizione** * **Misura progr. di un impulso [nm]** = 100.000 * 5.984 = 598.400.000 nm

598.400.000 nm = 598.400 µm = 598,4 mm

Valore di preset

con Classe 1 o Classe 2 (Master → Slave)

Byte	1	2	3	4
Bit	31-24	23-16	15-8	7-0
	MSbyte	LSbyte

Questo parametro permette di impostare la posizione dell'encoder a un valore di preset. In altri termini la funzione di preset permette di assegnare un valore desiderato a una definita posizione dell'encoder. Tale posizione assumerà perciò il valore impostato e tutte le altre posizioni precedenti e successive assumeranno un valore conseguente. Questa funzione si rivela utile, per esempio, per far sì che lo zero dell'encoder corrisponda allo zero dell'applicazione.

Il valore di preset sarà assegnato alla posizione dell'asse al momento del trasferimento del **Valore di preset**. Il **Valore di preset** è trasferito all'encoder nel messaggio inviato dal Master allo Slave in modalità **Data_Exchange** mediante l'impostazione del bit 31 = "1" per 3 cicli.

Il bit MSB del valore di preset controlla la funzione di preset nel modo seguente:
 Modalità operativa normale: MSB = 0 (bit 31): l'encoder non applica alcuna modifica al valore di preset.

Modalità preset: MSB = 1 (bit 31): con MSB = 1 l'encoder accetta il valore trasferito (bit 0 ... 30) come valore di preset in codice binario.

- Se **Funzione di scaling** = DISABILITATA,
 allora il **Valore di preset** deve essere minore o uguale alla **Risoluzione totale fisica [bit] - 1** (per esempio: **Risoluzione totale fisica [bit]** = 13 bit; $2^{13} - 1 = 8191$).
- Se **Funzione di scaling** = ABILITATA,
 allora il **Valore di preset** deve essere minore o uguale alla **Risoluzione totale progr. [imp] - 1**.



ESEMPIO

Valore di preset da impostare = 0000 1000hex

Posizione attuale dell'encoder = 0005 5000hex

	Byte	1	2	3	4
Ciclo	Bit	31-24	23-16	15-8	7-0

1°	M→S	80	00	10	00
	S→M	00	05	50	00

2°	M→S	80	00	10	00
	S→M	00	05	50	00

3°	M→S	80	00	10	00
	S→M	00	00	10	00

**NOTA**

Si consiglia di impostare il **Valore di preset** quando l'encoder è fermo. Il nuovo **Valore di preset** è salvato automaticamente subito dopo la ricezione.

**ATTENZIONE**

Verificare il valore nel parametro **Valore di preset** ed eseguire una operazione di preset ogniqualvolta si modifica il valore nei parametri **Direzione di conteggio**, **Risoluzione totale progr. [imp]** o **Misura progr. di un impulso [nm]**.

**NOTA**

Si consideri che se il parametro **Bypass** (si veda a pagina 53) è impostato a "1" = abilitato, la funzione di preset -anche se impostata e attivata- è ignorata. Se l'utilizzatore imposta un preset quando il bypass è abilitato, il valore è accettato, ma non attivato.

7.7 DDLM_Slave_Diag

Il dispositivo Master può inviare una richiesta di informazione diagnostica al dispositivo Slave in qualsiasi momento.

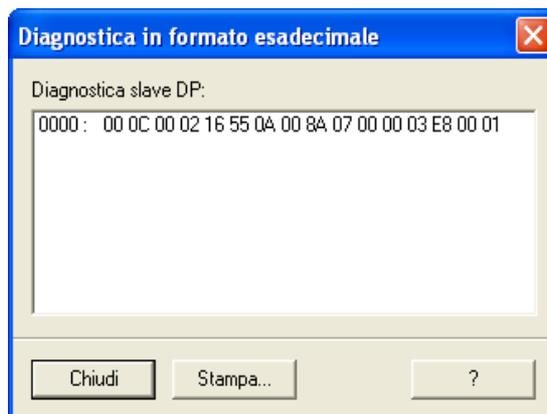
I dispositivi Lika prevedono due tipi di diagnostica (si veda il parametro **Diagnostica (16 o 63 byte)** a pagina 51):

- diagnostica ridotta (diagnostica a 16 byte)
- diagnostica estesa (diagnostica a 63 byte).

I dispositivi di Classe 1 offrono solamente la diagnostica ridotta a 16 byte (si veda il parametro **Diagnostica ridotta a 16 byte** a pagina 51).

Impostare il tipo di diagnostica nella fase DDLM_Set_Prm, parametri operativi (byte 10), si veda la sezione "7.4.1 Byte 10 – Parametri operativi 1" a pagina 48.

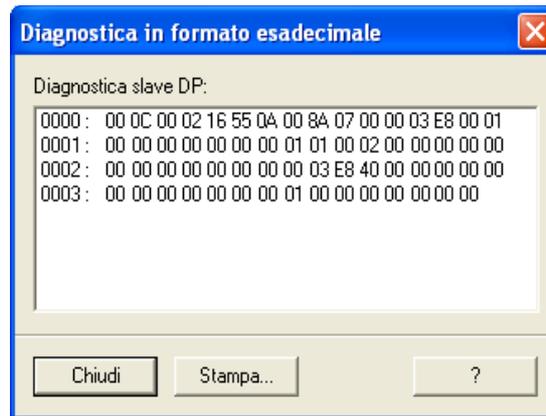
Diagnostica ridotta a 16 byte:



Byte	Descrizione
0	Stato 1
1	Stato 2
2	Stato 3
3	Master ID
4	Codice costruttore
5	
6	N° byte di estensione diagnostica
7	Allarmi

Byte	Descrizione
8	Stato operativo
9	Tipo di dispositivo
10	Risoluzione fisica (measuring step)
11	
12	
13	Numero di giri fisici
14	
15	

Diagnostica estesa a 63 byte:



Byte	Descrizione	Byte	Descrizione
0	Stato 1	31	Offset
1	Stato 2	32	
2	Stato 3	33	
3	Master ID	34	Offset del costruttore
4	Codice costruttore	35	
5		36	
6	N° byte di estensione diagnostica	37	Risoluzione programmata
7	Allarmi	38	
8	Stato operativo	39	
9	Tipo di dispositivo	40	Informazioni totali programmate
10	Risoluzione fisica (measuring step)	41	
11		42	
12		43	
13	Numero di giri fisici	44	Numero di serie
14		45	
15		46	
16	Allarmi addizionali	47	Riservato
17	Allarmi supportati	48	
18	Avvertenza	49	
19		50	
20	Avvertenze supportate	51	
21		52	
22	Versione profilo	53	
23		54	
24	Versione software	55	
25		56	
26	Tempo operativo	57	
27		58	
28		59	
29		60	
30		61	
		62	

8 – Tabella parametri di default

Lista parametri	Valori di default		
Direzione di conteggio	0 = Standard		
Funzionamento in classe 2	1 = Abilitato		
Funzione di scaling	1 = Abilitata		
Diagnostica (16 o 63 byte)	0 = diagn. 16 byte		
Codice BINARIO/GRAY	0 = Binario		
Protocollo SSI	0 = LSB allineato a dx		
Bypass	0 = Disabilitato		
Numero di clock SSI	32		
Misura fisica di un impulso [nm]	5000		
Misura progr. di un impulso [nm]	5000		
Risoluzione totale fisica [bit]	30		
Risoluzione totale progr. [imp]	1073741824		
Valore di preset	0		

Pagina lasciata intenzionalmente bianca

Pagina lasciata intenzionalmente bianca

Versione documento	Data release	Descrizione	HW	SW	Versione file GSD
1.0	24.04.2015	Prima stampa	1.0	1.1	1655
1.1	18.05.2015	Aggiornato parametro Posizione	1.0	1.1	1655
1.2	18.09.2019	Nuovo firmware, nuovi file GSD, aggiunta funzione bypass e aggiornati i parametri correlati, range di impostazione aggiornato in alcuni parametri, nuovo DIP switch POWER SUPPLY	1.0	2.0	V2
1.3	04.07.2022	Aggiornamento sezione "4.2 Connessioni SSI (Figura 4)"	1.0	2.0	V2



Smaltire separatamente

lika

Lika Electronic

Via S. Lorenzo, 25 • 36010 Carrè (VI) • Italy

Tel. +39 0445 806600

Fax +39 0445 806699



info@lika.biz • www.lika.biz