

KFM05a Update von V42.01 auf V42.02

Stand 05.12.2011

Erläuterungen und Hindergründe:

Werden zusätzliche Funktionen benötigt, die in der vorhandenen Version nicht enthalten sind, wird ein Update der Antriebs Firmware erforderlich. Dabei muss folgendes beachtet werden:

- Parameter sichern.

- Änderungen innerhalb der Versionsnummer (keine Änderungen in der Parameterstruktur), durch das Update bleiben die eingestellten Parameter erhalten. Es sind keine weiteren Schritte nötig.

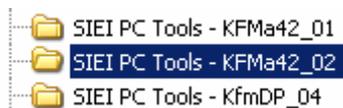
- Ergeben sich Änderungen in der Parameterstruktur so ist ein „Neuladen“ der Parameter ins EEPROM (Parameterspeicher) erforderlich. Dies erfolgt (durch Erkennung der Versionsnummer) automatisch, und es werden in der Firmware vorhandenen „default“ Werte geladen. Die Kundenparameter gehen dabei verloren, deshalb sollten vor einem Update die Parameter aus dem Antrieb gelesen und in einer Parameterdatei gesichert werden.

Mit einem Update der Firmware wird auch eine Erweiterung der PC-Software geliefert. Dort werden nötige Anpassungen in der Bedienoberfläche usw. durchgeführt, sowie eine neue Parameterdatei KFMa.par im Versions-Verzeichnis angelegt.

Serie KFM05a	KFM05a_Vers.42.02 (KFMa42_02) neueste Version!
	KFM05a_Vers.41.01 (KFMa41_01)
	ältere Versionen

Vorgehensweise:

Als ersten Schritt sollte die PC-Software E@syDrives installiert werden. Ist auf dem PC schon die Version 1.7.2 installiert, wird nur noch die Antriebsversion „SIEI PC Tools – KFMa42_02“ benötigt.



Die Datei setup.exe ausführen.

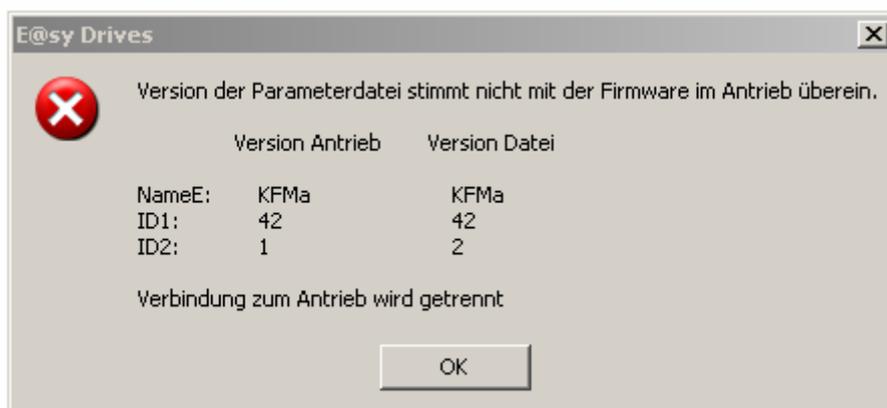
Es werden für diese Version neue Ordner im Verzeichnis .\Programme\SIEI PC Tools\KFM05 angelegt.

Das Programm E@syDrives starten, auf der Auswahlseite der Versionen ist jetzt die neueste Version [KFM05a V42.02](#) direkt anwählbar, die Vorversion ist über [ältere Version](#) auch noch verfügbar.

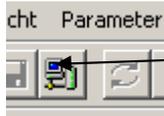
Parameterdatei für Version 42.02 erstellen:

Es wird ein Antrieb mit einem aktuellen Parametersatz im Antrieb benötigt !

Den Antrieb mit dem PC (RS232) verbinden, Version V42.02 mit E@syDrives auswählen. Freigabeingang des Antriebs sollte inaktiv (abgeschaltet) sein.



es erscheint diese Warnung, das Fenster mit **OK** schließen.



Auf Antrieb verbinden klicken.

Es erscheint dann diese Meldung.



Die Verbindung trotzdem herstellen – mit „Ja“ -> **Antrieb ist**

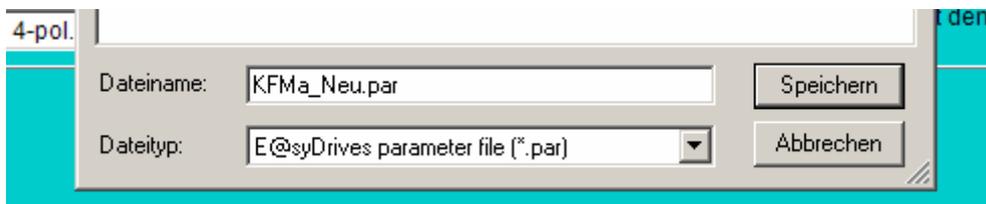


Parameter aus dem Antrieb auslesen.

Dazu in Menü **Parameter** – **Lese alle Parameter aus dem Antrieb** auswählen.

(Datei – Speichern unter ...)

Parametersatz mit geändertem Dateinamen abspeichern.

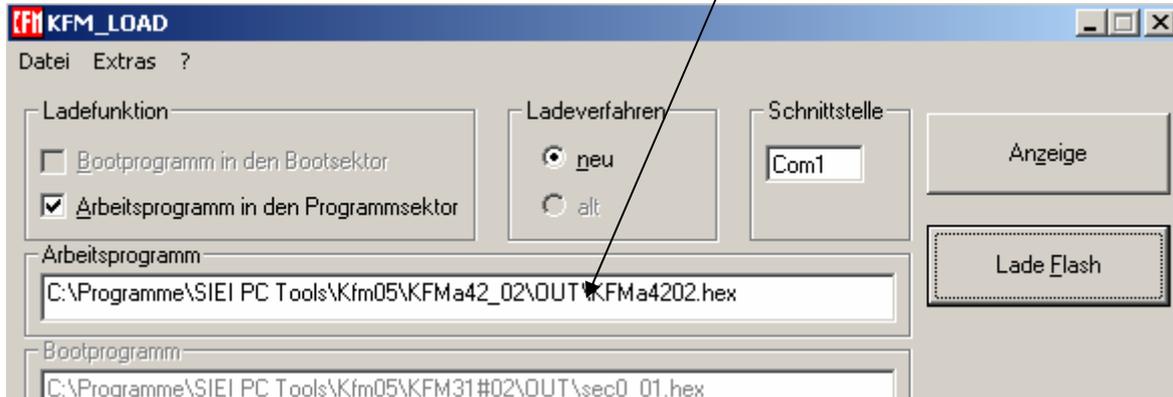


Das Programm E@syDrives verlassen und das Programm KFM_LOAD starten.

Neue Firmware in den Antrieb laden:

Im Programm KFM_LOAD die neue Firmware auswählen.

Durch Doppelklick in das Feld

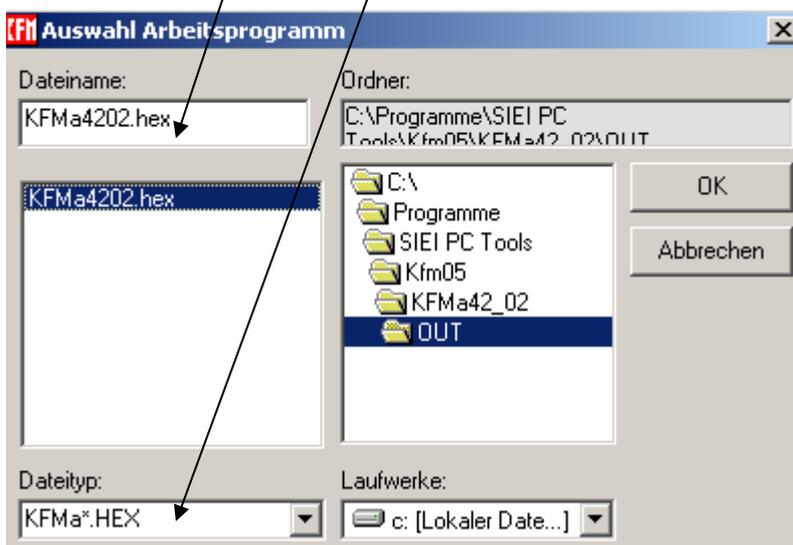


geht das Auswahlfenster auf. Den Dateityp auf KFMa*.hex ändern.

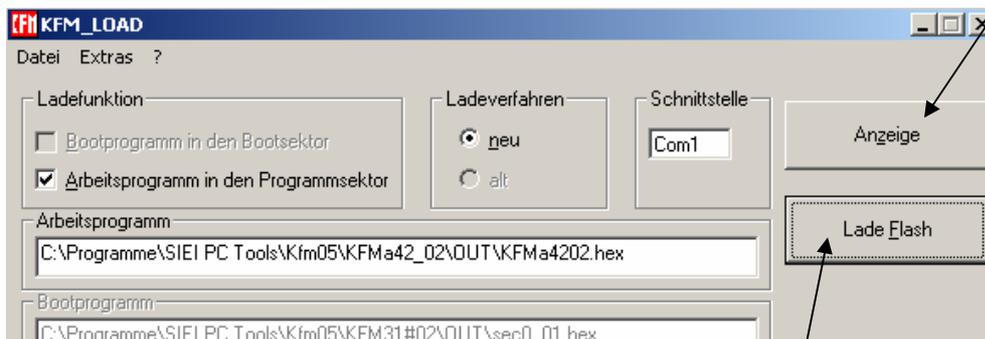
Jetzt erscheint die Firmware Datei z.B KFMa4202.hex -> diese dann markieren (anklicken)

Bis im Feld Dateiname die ausgewählte Firmware steht. Mit OK das Fenster schließen.

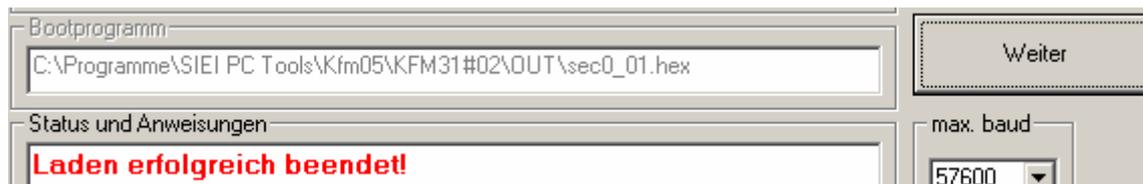
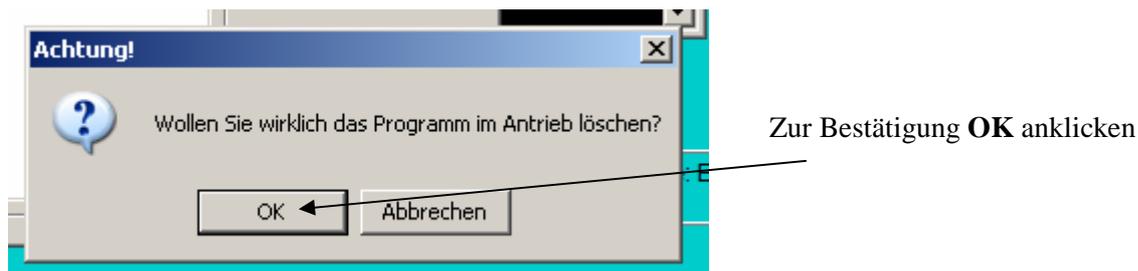
Im Feld Ordner kann zum Speicherort der Firmware navigiert werden.



Um die ausgewählte Firmware mit der Firmware im Antrieb zu vergleichen auf **Anzeige** klicken.



Um die ausgewählte Firmware in den Antrieb zu laden auf **Lade Flash** klicken, den Hinweis bestätigen, Ladevorgang beginnt.

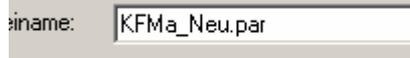


Ladevorgang wurde erfolgreich beendet, mit „Weiter“ wieder in das Ausgangsfenster zurück um z.B. einen zweiten Antrieb zu laden.

Das Programm KFM_LOAD beenden.

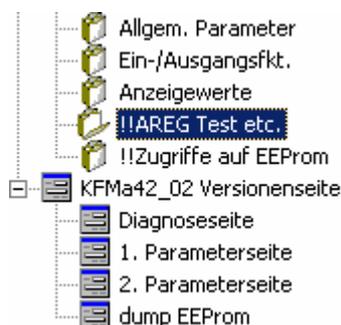
Den gesicherten Parametersatz in den Antrieb laden.

Im Anschluss das Programm E@syDrives wieder starten. Über **Datei öffnen...** die zuvor gespeicherte Parameterdatei öffnen.



Im Menü **Parameter – Schreibe alle Parameter in den Antrieb** den Parametersatz in den Antrieb laden und anschließend über das IC-Symbol dauerhaft abspeichern 

Durch das Update von V42.01 auf V42.02 gehen die „gelernten“ Geberabgleichwerte verloren. Diese müssen „neu gelernt“ werden.



In der Listen Darstellung die Liste **AREG Test** auswählen

In das Parameterfeld „cold den Wert 1111 schreiben und mit

Button  in den Antrieb übertragen. Als Rückmeldung wird im Parameter cold der Wert **1** angezeigt und im 4er LED Block auf der Controller Leiterplatte beginnt die **gelbe LED zu blinken.**

1110	data(int)	Int	0
1110	data(hex)	Word	0H
1113	cold	Word	1111
1114	RESET	Word	2122
1119	Write_RAM	Word	0H

Die Motorwelle von Hand langsam und gleichmäßig um mindestens 2 Umdrehungen drehen. Ist dies nicht möglich (z.B. Getriebe mit hoher Unterersetzung) kann man, den Motor über den KFM-Umrichter, mit einer kleinen Drehzahlvorgabe von 5 bis max. 10Hz (z.B. Referenzfahrt Geschwindigkeit) drehen lassen. Die Drehrichtung ist beliebig. Bei erfolgreichem Abgleich verlischt das LED blinken und im Parameter cold wird wieder **2112** angezeigt.

1110	data(hex)	Word	0H
1113	cold	Word	2112
1114	RESET	Word	2122

Eine Kontrolle der Abgleichwerte ist über die Liste **Anzeigewerte** möglich.

Die Liste dazu neu einlesen mit 

1062*	offs_ad5	Word	318
1061*	offs_ad6	Word	327
1135*	ampl_ad5	Word	337
1136*	ampl_ad6	Word	335

Die Werte offs_ad5+6 und ampl_ad5+6 sollten im Bereich 310 bis 350 liegen.

Solange der Abgleich nicht durchgeführt wurde, werden die Gebersignale nicht richtig ausgewertet und der Antrieb zählt seine Impulse nicht. Somit wird beim Positionieren die Zielposition nicht gefunden.

Ab der Version 42.02 werden die Geber Abgleichwerte im Systembereich abgespeichert und müssen bei zukünftigen Updates nicht mehr gelernt werden.

In Version V42.02 ist folgende Änderung vorhanden.

Im Auswahlfenster Eingangsfunktion ist nun die **Funktion 15 Türfunktion 1a (2 offen Positionen)** möglich. Die Funktion entspricht der Eingangsfunktion 16 mit der Erweiterung einer zweiten „offen“ Position. Über den Eingang In4 kann die Zielposition ausgewählt werden. Bei inaktivem In4 wird die Position 2 und bei aktiviertem In4 die Position 12 als Zielposition angefahren.