

Firmware-Update bei Absolut Encoder mit EtherCAT-Schnittstelle

**Gültig nur für Mess-Systeme mit folgenden
Geräte-Beschreibungs-Dateien:**

- C_Series_Cxx2M.xml
- C_Series_Cxx2M_EtherCAT_P.xml

oder mit folgender Art.-Nummer-Konvention:

- C __ xxx _-Y xxxxx
- C __ xxxx _-Y xxxxx

wobei: _ = Buchstabe; x,Y = Ziffern und Y ≠ 0

TR-Electronic GmbH

D-78647 Trossingen

Eglishalde 6

Tel.: (0049) 07425/228-0

Fax: (0049) 07425/228-33

E-mail: info@tr-electronic.de

www.tr-electronic.de

Urheberrechtsschutz

Dieses Handbuch, einschließlich den darin enthaltenen Abbildungen, ist urheberrechtlich geschützt. Drittanwendungen dieses Handbuchs, welche von den urheberrechtlichen Bestimmungen abweichen, sind verboten. Die Reproduktion, Übersetzung sowie die elektronische und fotografische Archivierung und Veränderung bedarf der schriftlichen Genehmigung durch den Hersteller. Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadenersatz.

Änderungsvorbehalt

Jegliche Änderungen, die dem technischen Fortschritt dienen, vorbehalten.

Dokumenteninformation

Ausgabe-/Rev.-Datum: 03/30/2021
Dokument-/Rev.-Nr.: TR-ECE-TI-DGB-0373 v00
Dateiname: TR-ECE-TI-DGB-0373-00.docx
Verfasser: STB

Schreibweisen

Kursive oder **fette** Schreibweise steht für den Titel eines Dokuments oder wird zur Hervorhebung benutzt.

Courier-Schrift zeigt Text an, der auf dem Display bzw. Bildschirm sichtbar ist und Menüauswahlen von Software.

" < > " weist auf Tasten der Tastatur Ihres Computers hin (wie etwa <RETURN>).

Inhaltsverzeichnis

| | |
|---|----|
| Inhaltsverzeichnis | 3 |
| Änderungs-Index | 4 |
| 1 Firmware-Update über FoE (File over EtherCAT) | 5 |
| Contents | 9 |
| Revision index | 10 |
| 1 Firmware update via FoE (File over EtherCAT) | 11 |

Änderungs-Index

| Änderung | Datum | Index |
|-------------|------------|-------|
| Erstausgabe | 30.03.2021 | 00 |

1 Firmware-Update über FoE (File over EtherCAT)

Zu Servicezwecken kann wie nachfolgend beschrieben mittels TWinCAT ein Firmware-Update über FoE (File over EtherCAT) durchgeführt werden:

1. Installieren und öffnen Sie TWinCAT.
2. Das Mess-System in den „Freerun-Modus“ mit einer Zykluszeit von ≥ 1 ms versetzen.
3. Zu aktualisierendes Mess-System in der Projektmappe auswählen und in den Reiter „Online“ wechseln.
4. Je nach Einstellung von TWinCAT wird das Mess-System automatisch in den finalen Zustand „OP“ gesetzt. Ist dies nicht der Fall, muss die Schaltfläche „OP“ betätigt werden.
5. Schaltfläche „Download“ betätigen

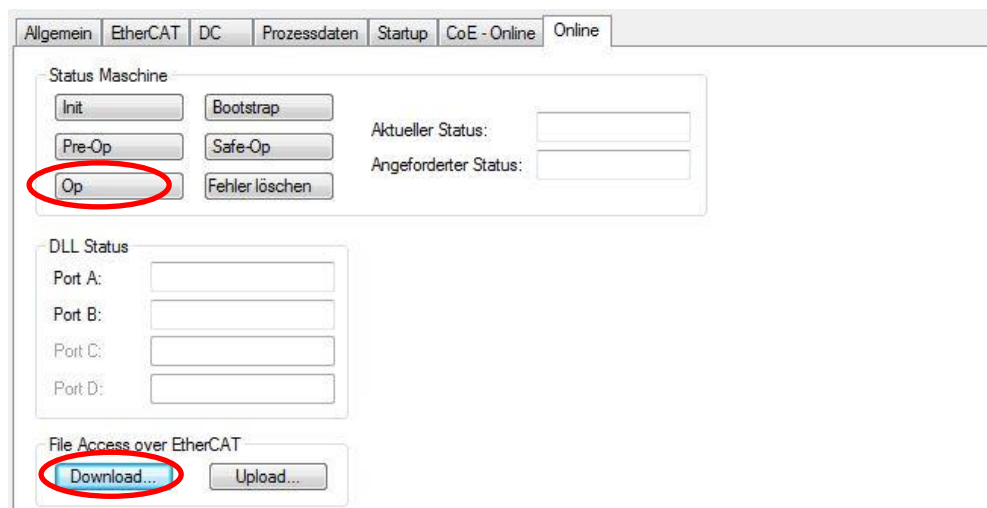


Abbildung 1

- Über die Ordnerstruktur zur Firmwareupdate-Datei navigieren und den Dateityp im Auswahldialog von EtherCAT Firmware Files (*.efw) auf „All Files (*.*)“ umstellen.

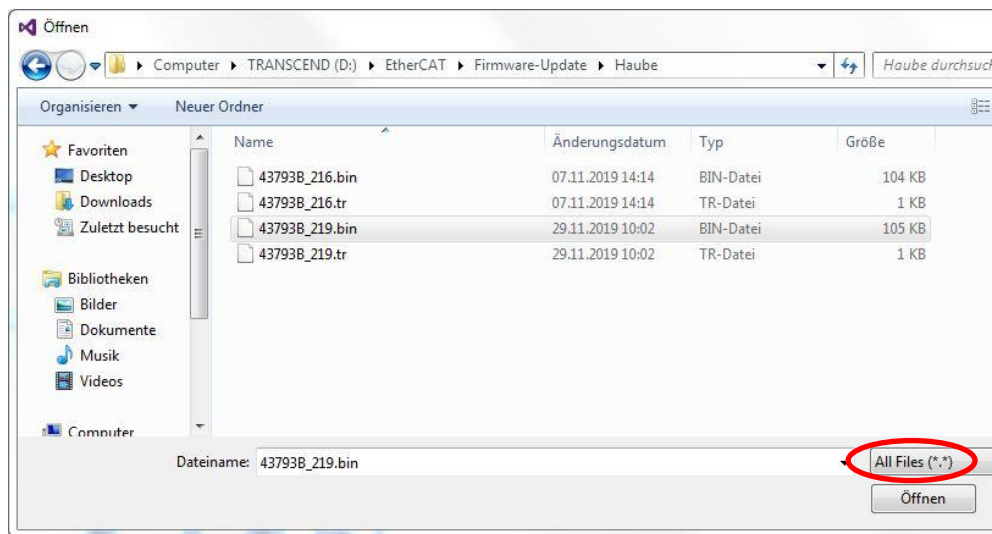


Abbildung 2

- Firmwareupdate-Datei (*.bin) auswählen und mit der Schaltfläche „Öffnen“ bestätigen.
- Firmware-Passwort „534F4654“ in das dafür vorgesehene Feld eintragen und mit der Schaltfläche „OK“ bestätigen.

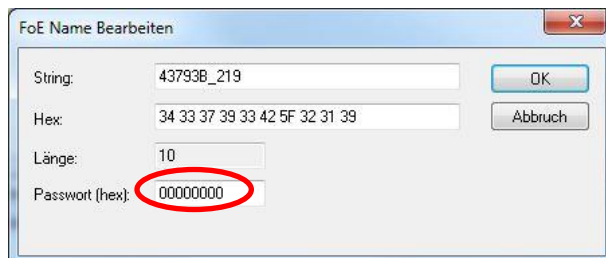


Abbildung 3

- Die Firmware wird übertragen, dies dauert maximal 10 Sekunden. Sobald das Firmware-Update abgeschlossen ist, wird das Mess-System automatisch neu gestartet und das Update ist fertiggestellt.

Firmware-Update for Absolute Encoders with EtherCAT Interface

Valid only for measuring systems with the following device description files:

- C_Series_Cxx2M.xml
- C_Series_Cxx2M_EtherCAT_P.xml

or with the following part number convention:

- C __ xxx _-Y xxxxx
- C __ xxxx _-Y xxxxx

where: _ = letter; x,Y = digits and Y ≠ 0

**Technical
Information**

TR-Electronic GmbH

D-78647 Trossingen
Eglishalde 6
Tel.: (0049) 07425/228-0
Fax: (0049) 07425/228-33
email: info@tr-electronic.de
www.tr-electronic.com

Copyright protection

This Manual, including the illustrations contained therein, is subject to copyright protection. Use of this Manual by third parties in contravention of copyright regulations is not permitted. Reproduction, translation as well as electronic and photographic archiving and modification require the written content of the manufacturer. Violations shall be subject to claims for damages.

Subject to modifications

The right to make any changes in the interest of technical progress is reserved.

Document information

| | |
|---------------------------|----------------------------|
| Release date / Rev. date: | 03/30/2021 |
| Document / Rev. no.: | TR-ECE-TI-DGB-0373 v00 |
| File name: | TR-ECE-TI-DGB-0373-00.docx |
| Author: | STB |

Font styles

Italic or **bold** font styles are used for the title of a document or are used for highlighting.

`Courier` font displays text, which is visible on the display or screen and software menu selections.

" < > " indicates keys on your computer keyboard (such as <RETURN>).

Contents

| | |
|---|----|
| Inhaltsverzeichnis | 3 |
| Änderungs-Index | 4 |
| 1 Firmware-Update über FoE (File over EtherCAT) | 5 |
| Contents | 9 |
| Revision index | 10 |
| 1 Firmware update via FoE (File over EtherCAT) | 11 |

Revision index

Revision index

| Revision | Date | Index |
|---------------|------------|-------|
| First release | 03/30/2021 | 00 |

1 Firmware update via FoE (File over EtherCAT)

For service purposes, a firmware update via FoE (File over EtherCAT) can be carried out using TWinCAT as described below:

1. Install and open TWinCAT.
2. Set the measuring system to "Freerun mode" with a cycle time of ≥ 1 ms.
3. Select the measuring system to be displayed in the project folder and switch to the "Online" tab.
4. Depending on the setting of TWinCAT the measuring system is automatically set to the final state "OP". If this is not the case, the "OP" button must be pressed.
5. Press the "Download" button



Figure 1

6. Navigate to the firmware update file via the folder structure and change the file type in the selection dialog from "EtherCAT Firmware Files (*.efw)" to "All Files (*.*)".

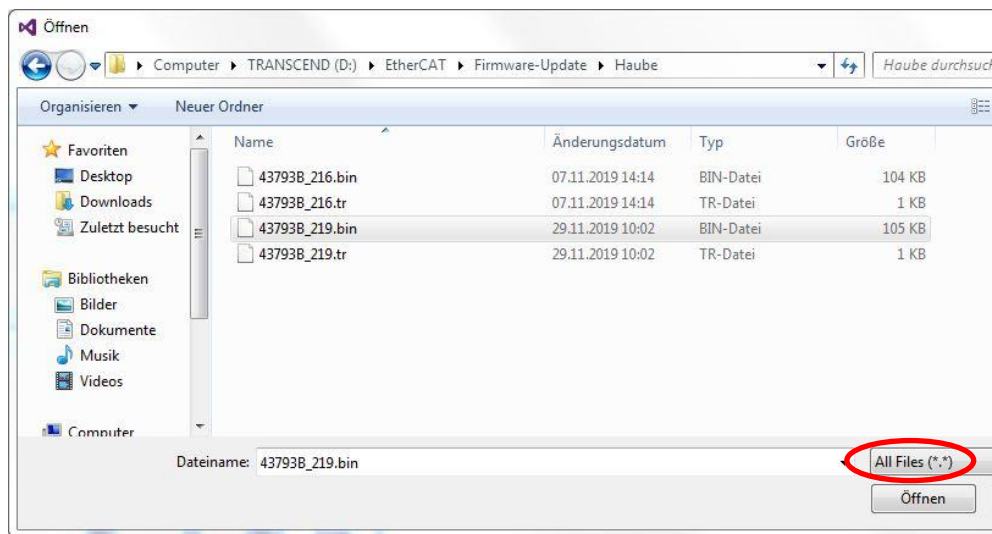


Figure 2

7. Select the firmware update file (*.bin) and confirm with the "Open" button.
8. Enter the firmware password "534F4654" in the field provided and confirm with the "OK" button.

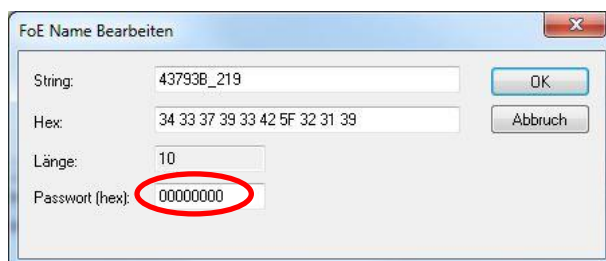


Figure 3

9. the firmware is transferred, this takes a maximum of 10 seconds. As soon as the firmware update is completed, the measuring system is automatically restarted and the update is completed.