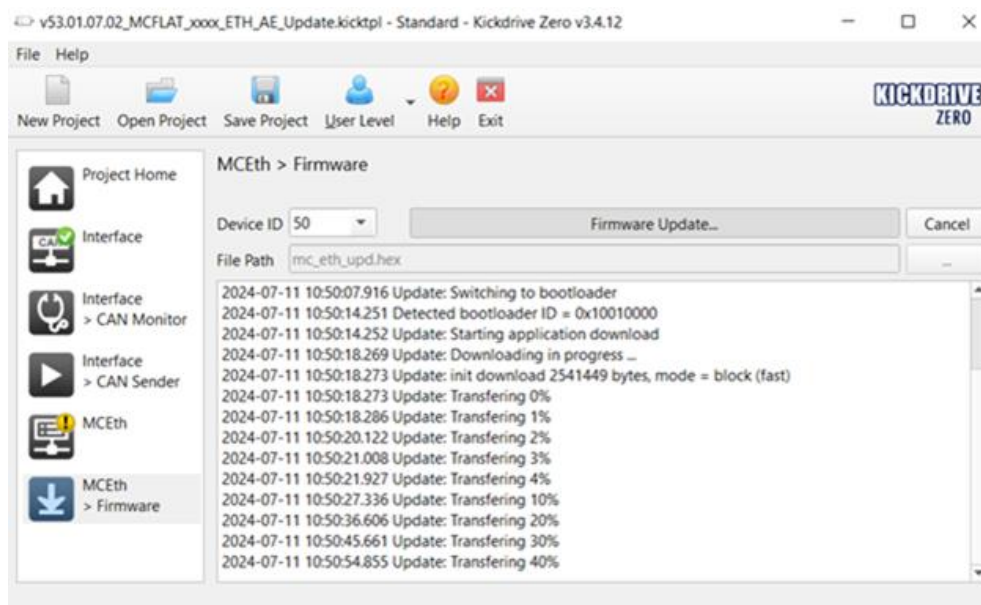
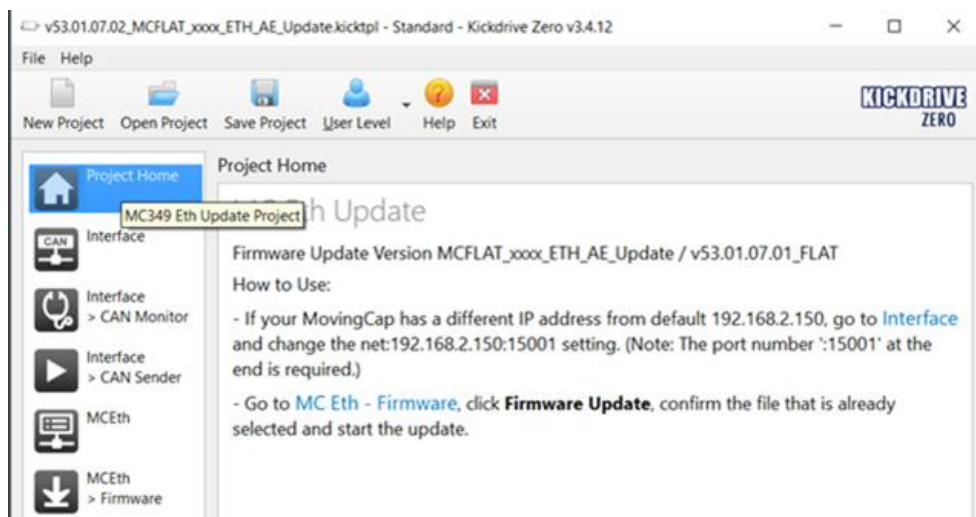


## MC\_ETH\_Update\_Hinweise.docx

oliver.heggelbacher@fullmo.de / 2024-07-15

- Systemvoraussetzungen für das Update: Windows-PC und einen RJ45 Ethernet-Anschluss, ggf. über ein gesondertes USB-nach-Ethernet Zubehör.
- **HINWEIS:** Applikations-Parameter vorab sichern! Durch das Firmware-Update erfolgt– abhängig von der zuvor installierten Firmware-Version – in vielen Fällen ein Rücksetzen auf die Werkseinstellungen (**Factory Reset**). Bitte klären Sie ggf. mit unserem Support, ob ein Update ohne Parameter-Reset möglich ist, bzw. sichern Sie die Applikationseinstellungen vorab mit Kickdrive.
- Stellen Sie am Netzwerkadapter eine IP4-Adresse für den zum MovingCap passenden Adressbereich ein. Z.B. IP4-Adresse **192.168.2.10**. Die voreingestellte IP-Adresse bei MovingCap Ethernet ist **192.168.2.150**.
- Laden Sie das passende Update-Projekt (z.B. **MC349\_xxxx\_ETH\_RE\_Update.kicktpl** oder **MC349\_xxxx\_ETH\_AE\_Update.kicktpl**) herunter und öffnen Sie es in der Windows-Software [Kickdrive Zero](https://kickdrive.de/sw/KickdriveZero.exe) (<https://kickdrive.de/sw/KickdriveZero.exe>) oder [fullmo Kickdrive](https://kickdrive.de/sw/fullmoKickdrivePortable.exe) (<https://kickdrive.de/sw/fullmoKickdrivePortable.exe>).
- Führen Sie das Firmware-Update gem. der Informationen in der **Project Home** –Kachel aus: Falls erforderlich, die IP4-Adresse in der **Interface**-Kachel wie beschrieben zur MovingCap-Adresse passend einstellen. Anschließend über die **MCEth > Firmware** Kachel das Update starten.



- Nach dem Update muss zunächst ein Spannungsreset durchgeführt werden – Der Antrieb zeigt dies als ERROR FFF5h an: „power cycling needed“.

The screenshot shows a web browser window displaying the interface for a MovingCap flatTRACK Eth servo drive. The browser address bar shows the URL 192.168.2.150/index.html. The page has a dark navigation bar with tabs for 'MovingCap Eth', 'Click&Run', 'Servo', 'Parameters', 'Code', and 'Network'. Below the navigation bar, the page title is 'MovingCap flatTRACK Eth' with the tagline 'World in Motion'. A descriptive paragraph follows: '- Compact Linear Servo Drive - 4Q DS402 motion control - Ethernet TCP/IP - Web, Text Commands and CANopen via TCP - Programmable I/O Control - MicroPython inside - powered by Fullmo GmbH -'. A 3D model of the servo drive is shown to the right of the 'Device Information' section.

### Device Information

Device Name	MC flatTRACK
Software Version	v53.01.07.02_FLAT
Python Code ID	(empty)
Last Error Code / Description	FFF5h / ERROR: power cycling needed: -> switch off + switch on logic power supply!
MovingCap Status	2000h

Register

MC Live	ERR FFF5h	StatWd	0008h	OpMode	0	Python	OFF
Pos	41008 µm / 111980 inc	Vel	-366 µm/s	Temp	28 °C	I/O	I.....O....