MovingCap ETH Update-Anleitung

MovingCap-ETH-Update-Instructions-DE.md
oliver.heggelbacher@fullmo.de / 2026-06-10
movingcap.de

Systemvoraussetzungen

- Windows-PC mit einem RJ45-Ethernet-Anschluss, ggf. über einen separaten USB-zu-Ethernet-Adapter. *(Optional: Sie können auch ein WLAN-Gateway / einen Access Point verwenden, um den kabelgebundenen Ethernet-Anschluss des MovingCap mit Ihrem Computer zu verbinden.)*
- Windows-Software Kickdrive Zero oder fullmo Kickdrive (**Version 3.5 oder höher**).
- Die zu Ihrem MovingCap-Antrieb passende Projektdatei MC_....._Update.kicktpl:

Antriebsvariante	**Update-Projektdatei (.kicktpl)**
MovingCap turnTRACK 349 (MC349) • RE (Rotorlagesensor, Singleturn) • AE (Absolutwertgeber, Multiturn)	MC349_xxxx_ETH_RE_Update.kicktpl MC349_xxxx_ETH_AE_Update.kicktpl
MovingCap turnTRACK MCN23 (Schrittmotor, nur AE Multiturn)	MCN23_xxxx_ETH_AE_Update.kicktpl
MovingCap turnTRACK MC6xx	MC6xx_xxxx_ETH_Update.kicktpl
MovingCap pushTRACK	MC6xx_xxxx_ETH_Update.kicktpl
MovingCap flatTRACK (MCFLAT)	MCFLAT_xxxx_ETH_RABBIT_Update.kicktpl
MovingCap FATtrack (MCFLAT)	MCFLAT_xxxx_ETH_RABBIT_Update.kicktpl
MovingCap shortTRACK (MCSHORT)	MCSHORT_xxxx_ETH_SRABBIT_Update.kicktpl
MovingCap maxTRACK	*Verwendet das jeweilige Update-Projekt des Kompaktantriebs passend zu seinem Motor (MC349, MC6xx oder MCN23)*

WARNUNG: Sichern Sie vorab Ihre Anwendungsparameter! Abhängig von der zuvor installierten Firmware-Version führt das Firmware-Update in den meisten Fällen zu einer Rücksetzung auf die Werkseinstellungen (**Factory Reset**). Klären Sie gegebenenfalls mit unserem Support, ob ein Update ohne Parameter-Reset für Ihre spezifische Version möglich ist, oder sichern Sie Ihre aktuelle Konfiguration vorab mit Kickdrive.

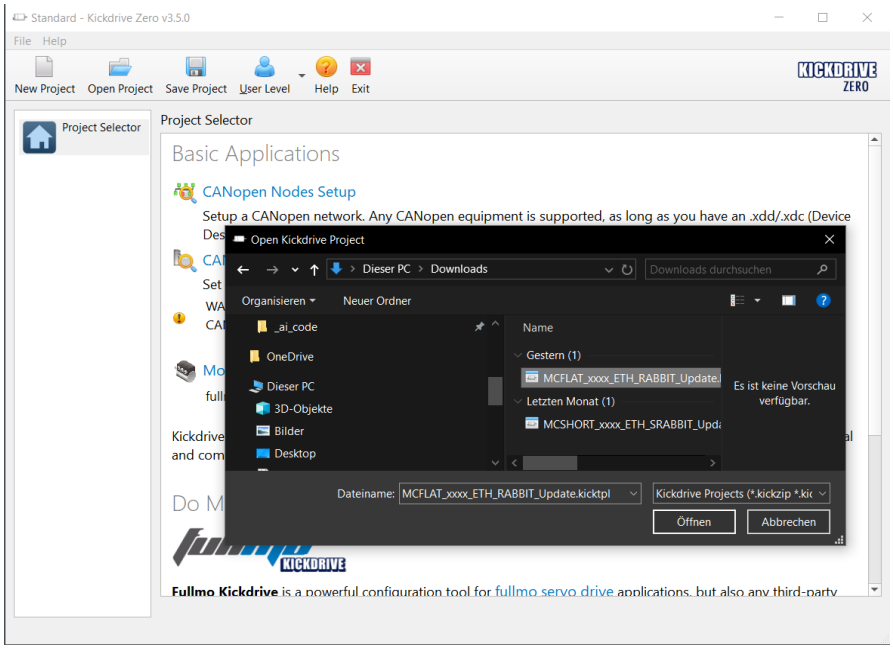
WARNUNG: Die Projektdateien im Unterverzeichnis Init-Projects dürfen nur nach ausdrücklicher Anweisung des MovingCap-Support-Teams verwendet werden. Sie sind für standardmäßige Update- und Wartungsverfahren nicht erforderlich.

Schritt-für-Schritt-Anleitung

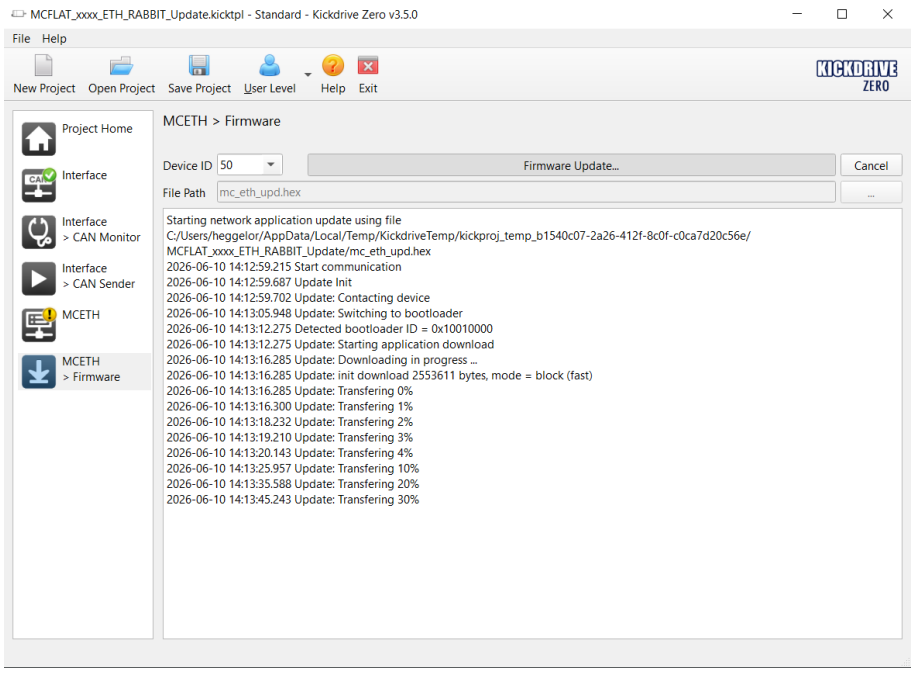
1. **IP-Adresse Ihres PCs konfigurieren:**
   Konfigurieren Sie eine statische IPv4-Adresse auf Ihrem Netzwerkadapter im selben Subnetz wie der

MovingCap. Stellen Sie beispielsweise die IP-Adresse Ihres Computers auf **192.168.2.10** ein (die Standard-IP-Adresse für einen MovingCap-Ethernet-Antrieb ist **192.168.2.150**).

2. **Update-Projekt öffnen:**
   Laden Sie das passende Update-Projekt herunter (z. B. `MC349_xxxx_ETH_RE_Update.kicktpl` oder `MCFLAT_xxxx_ETH_RABBIT_Update.kicktpl`) und öffnen Sie es in Kickdrive Zero oder fullmo Kickdrive.



3. **Firmware-Update durchführen:**
   Folgen Sie den Anweisungen auf der Kachel **Project Home** (Projekt-Startseite) in Kickdrive:
   - Passen Sie gegebenenfalls die Ziel-IP-Adresse in der Kachel **Interface** (Schnittstelle) an die IP-Adresse Ihres MovingCap-Antriebs an.
   - Starten Sie den Update-Vorgang über die Kachel **MCEth > Firmware**.



4. **Spannungsversorgung des Antriebs trennen und wieder einschalten (Power Cycle):**
   Führen Sie nach Abschluss des Updates einen Power Cycle durch (schalten Sie die Versorgungsspannung aus,

warten Sie einige Sekunden und schalten Sie sie wieder ein). Bis dieser Power Cycle durchgeführt wurde, meldet der Antrieb den Status **ERROR FFF5h**: *"power cycling needed"*.

