

ETG-Meeting mit über 70 Teilnehmern von 45 Mitgliedsfirmen stark besucht

Kick-off-Meeting der EtherCAT Technology Group

Auf große Resonanz stieß das Kick-off-Meeting der EtherCAT Technology Group (ETG), das vom 9. bis 10. 3. 2004 in Raunheim bei Frankfurt stattfand. Über 70 Teilnehmer von 45 Mitgliedsfirmen bekamen Einblick in die EtherCAT-Spezifikation durch die ETG, verabschiedeten eine Satzung und tauschten Informationen aus.

Durch die Veröffentlichung von EtherCAT im Rahmen der ETG setzt Beckhoff einen weiteren Meilenstein bei der Öffnung der Technologie. Die ETG hat sich zum Ziel gesetzt, EtherCAT optimal für ein möglichst breites Feld von Anwendungen und Geräten vorzubereiten. Das Interesse an EtherCAT und der ETG ist sowohl von Anwender- als auch von Anbieterseite enorm: Innerhalb von vier Monaten wurden 68 Mitglieder - darunter einige namhafte internationale Konzerne - gewonnen.

EtherCAT (Ethernet for Control and Automation Technology) ist die Ethernet-Lösung für die Industrieautomatisierung, die sich durch überragende Performance und besonders einfache Handhabung auszeichnet. EtherCAT wurde von Beckhoff entwickelt und erstmalig zur Hannover Messe 2003 vorgestellt. Die ETG, als offene Interessenvertretung der EtherCAT-Technologienutzer, wurde im November 2003 gegründet und hat sich folgende Ziele und Aufgaben gesetzt:

- Unterstützung der EtherCAT-Technologie
- Kritische Analyse der EtherCAT-Eigenschaften und -Implementation
- Einbringung von produkt-, branchen- und applikationsspezifischen Anforderungen
- Erarbeitung von Profilen (z. B. um die optimale Geräteintegration und die Ausprägung von Schnittstellen z. B. eines ASICs zu erlangen)
- Begleitung und Förderung der Offenlegung von EtherCAT

Während des Meetings wählten die ETG-Mitglieder einen Vorstand, der zukünftig die ETG leiten und repräsentieren wird. Erfreulicherweise konnten mit Clement Peters, Schuler AG und Dr. Peter Heidrich, Baumüller, je ein Vertreter der Anwender und Gerätehersteller für diese

EtherCAT Technology Group

Martin Rostan
Ostendstraße 196
90482 Nürnberg
Germany

Phone: +49 (0) 9 11 / 5 40 56 20
Fax: +49 (0) 9 11 / 5 40 56 29
m.rostan@ethercat.org
www.ethercat.org

Pressekontakt

Frank Metzner
BECKHOFF Industrie Elektronik
Eiserstr. 5
33415 Verl
Germany

Phone: +49 (0) 52 46 / 9 63 164
Fax: +49 (0) 52 46 / 9 63 9164
f.metzner@beckhoff.de
www.ethercat.org/presse/

Aufgabe gewonnen werden. Für Beckhoff, als federführendem Automatisierer, wurde Martin Rostan in den Vorstand gewählt. Nach Abwicklung der Regularien wurde bereits am ersten Tag des Meetings „Technik pur“ diskutiert. Anwesende Entwickler von Beckhoff, unter Leitung von Dr. Dirk Janssen, führten in die Details der EtherCAT-Spezifikationen ein. Eine Live-Präsentation der wichtigsten Features rundete den Technikteil der Tagung ab. Im direkten Gespräch konnten Fragen zur Implementierung von Geräten an EtherCAT-Netzwerken geklärt werden, wovon die Teilnehmer regen Gebrauch machten.

Offenlegung und internationale Normung

Die Offenlegung wird nicht nur innerhalb der EtherCAT Technology Group betrieben – auch die internationale Normung von EtherCAT wurde bereits eingeleitet. Sowohl die Real-Time-Ethernet-Working-Group der IEC als auch die ISO haben für EtherCAT ein beschleunigtes Normungsverfahren akzeptiert, sodass EtherCAT voraussichtlich schon bald den Status einer offiziellen IEC- bzw. ISO-Spezifikation erlangen wird. Über den aktuellen Stand berichtete Martin Rostan, von Beckhoff, in seiner neuen Funktion als Vorsitzender der ETG.

Beeindruckend war ein erster Anwenderbericht einer Pilotanwendung von EtherCAT im Pressenbereich mit enormen Verbesserungen der gesamten Prozesstechnik durch die schnelle Echtzeitkommunikation. Ralf Sohr, Konstruktionsleiter Elektrik bei Schuler Hydrap, stellte in einem eigenen Vortrag die Auswahlkriterien, die zur EtherCAT-Entscheidung von Schuler geführt hatten, und Praxiserfahrungen aus dem nunmehr halbjährigen Betrieb der Anlage vor.

Auf der SPS/IPC/DRIVES wurden bereits EtherCAT-Geräte von verschiedenen Herstellern gezeigt, u. a. präsentierte TR-Electronic einen EtherCAT-Drehgeber. Martin Rostan blickt nach vorne: „Wir werden bald weitere Produkte mit EtherCAT-Interface von Mitgliedern der ETG sehen. Das werden Slave-Geräte, wie Sensoren und Antriebe, aber auch Master-Implementierungen, wie Steuerungen, sein.“

EtherCAT: Geschichte und Roadmap

Trotz der noch „jungen“ Technologie hat EtherCAT eine historische Vergangenheit, die mit der Markteinführung des Beckhoff Lightbus – auf dem die EtherCAT-Technologie in Grundzügen basiert – begann:

1989

- Markteinführung des Beckhoff Lightbus – der schnelle Lichtwellenleiter-Feldbus

1995-1999

- Erste Arbeiten innerhalb von Beckhoff an einem Feldbus der nächsten Generation, mit dem Arbeitstitel „Fast-Lightbus“ (FLB)

2000-2003

- EtherCAT-Systementwurf – Synthese aus Ethernet und Fast-Lightbus

2003

- Vorstellung der EtherCAT-Technologie auf der Hannover Messe
- Erste EtherCAT-Geräte: I/O-Klemmen, Encoder, Antriebe
- Einbringung in die IAONA, Beginn der IEC-Normung
- Erste Pilotanwendung bei Schuler-Pressen

2004

- Erste EtherCAT Technology Group-Konferenz in Frankfurt (9./10. März)
- Fertigstellung der EtherCAT-Spezifikation (2./3. Quartal)
- Offenlegung des EtherCAT-Protokolls (3. Quartal)
- Serienlieferung eines ersten EtherCAT-Kommunikations-ASIC (4. Quartal)

Weitere Informationen unter: www.ethercat.org

Leseranfragen bitte an:

EtherCAT Technology Group

Ostendstraße 196, 90482 Nürnberg, Germany

Phone: +49 (0) 9 11 / 5 40 56-20, Fax: +49 (0) 9 11 / 5 40 56-29

Email: info@ethercat.org, Internet: www.ethercat.org

Die EtherCAT Technology Group Mitglieder auf einen Blick:

ABB Power Technologies AB, Sweden
ABB Stotz-Kontakt GmbH, Switzerland
Alstom Power Conversion, Germany/France
Andrive Antriebstechnik GmbH, Germany
Applied Materials Inc., USA
Aradex AG, Germany
Baldor UK Ltd, United Kingdom
Balluff GmbH, Germany
Baumüller Electronic GmbH + Co. KG, Germany
Beckhoff, Germany
Binar AB, Sweden
b-plus GmbH, Germany
Brosis Engineering GmbH, Germany
Bruderer AG, Switzerland
Cimetrics Inc., USA
Cleveland Motion Controls, USA
Continental AG, Germany
Danaher Motion GmbH, Germany
Danaher Motion Stockholm AB, Sweden
Deutschmann Automation, Germany
Dieffenbacher GmbH & Co., Germany
Digitronic Automationsanlagen GmbH, Germany
DLR e.V., Institut für Robotik und Mechatronik, Germany
ESR Pollmeier GmbH, Germany
Finn-Power Oy, Finland
Fachhochschule Solothurn, Switzerland
Focke & Co., Germany
Fraba Posital GmbH, Germany
Fritz Kübler GmbH, Germany
Fronius International GmbH, Austria
GAS Gesellschaft für Antriebs- und Steuerungstechnik mbH, Germany
Hans Turck GmbH & Co. KG, Germany
Heesemann GmbH & Co. KG, Germany
Hilscher GmbH, Germany
Husky Injection Molding Systems Ltd., Canada
IgH GmbH, Essen, Germany
IMA Automation GmbH, Germany
IVECO Motorenforschung AG, Switzerland

Imperial Tobacco Limited, USA
IVO GmbH & Co, Germany
Jetter AG, Germany
Kayser-Threde GmbH, Germany
Komax AG, Switzerland
Kuka Controls GmbH, Germany
LG Industrial Systems, Korea
Lust Antriebstechnik GmbH, Germany
Mesco Engineering GmbH, Germany
MTS Sensor Technologie GmbH & Co. KG, Germany
Müller Weingarten AG, Germany
Philips Medical Systems, Germany
Reis Robotics, Germany
Saia-Burgess Controls AG, Switzerland
Samsung Electronics Co. Ltd, Korea
Schmidhauser AG, Switzerland
Schuler AG, Germany
Servo Dynamics Inc., USA
Sigmatek GmbH & Co. KG, Austria
SND Smart Network Devices GmbH, Germany
ST Microelectronics, Germany
Stöber Antriebstechnik GmbH & Co., Germany
TAS Engineering AG, Switzerland
Test-Fuchs Ges.m.b.H., Austria
ThyssenKrupp Presta, Fürstentum Liechtenstein
TR-Electronic GmbH, Germany
Unidor GmbH, Germany
Weidmüller Schweiz AG, Switzerland
Wiedeg Elektronik GmbH, Germany
WST Systemtechnik GmbH, Germany