400 V/480 V Achsmodul

MDD 111-1

1 Überblick

Das MDD 111-1 ist ein Achsmodul für eine Achse mit einem Nennausgangsstrom von 6 A bei 230 V und 4 A bei 400/480 V und einem Spitzen-Ausgangsstrom von 15 A bei 230 V und 9 A bei 400/480 V.

MDD 100 ist ein komplettes Servoantriebssystem kleiner bis mittlerer Leistung, welches vor allem für Mehrachs-Anwendungen mit niedriger, mittlerer und hoher Regelgüte entwickelt wurde.

Es ist vollständig in das Betriebssystem LASAL integriert und ist für 1 bis 8 Achsen ausgelegt.

Je nach dem verwendeten Versorgungsmodul und Motortyp, ist das System ein 1-phasiges 230 VAC oder ein 3-phasiges 400 – 480 VAC System.

Vier verschiedene Achsmodule stehen zur Verfügung, jeweils ein Einachs-Modul für 230 VAC und 400 VAC und jeweils ein Zweiachs-Modul für 230 VAC und 400 VAC, welche über einen skalierbaren Ausgangsstrombereich der 2 Achsen verfügen.

Das Versorgungsmodul und die Achsmodule sind auf einem Modulträger platziert, der auf der Montageplatte des Schaltschranks montiert wird.



Die Strom-, Drehzahl- und Positionsregelung von bis zu 8 Achsen arbeitet mit einer Zykluszeit von 62,5 µs. MDD 100 hat eine hohe Flexibilität bei der Anbindung an verschiedene Rückführungssysteme.

VARAN verbindet den Servoantrieb mit der Maschinensteuerung.

Integrierte Sicherheitsfunktionen "Safe Torque Off" STO und "Safe Stop 1" SS1 mit einem hohen Sicherheitslevel erleichtern die Integration in das Sicherheitskonzept der Maschine.



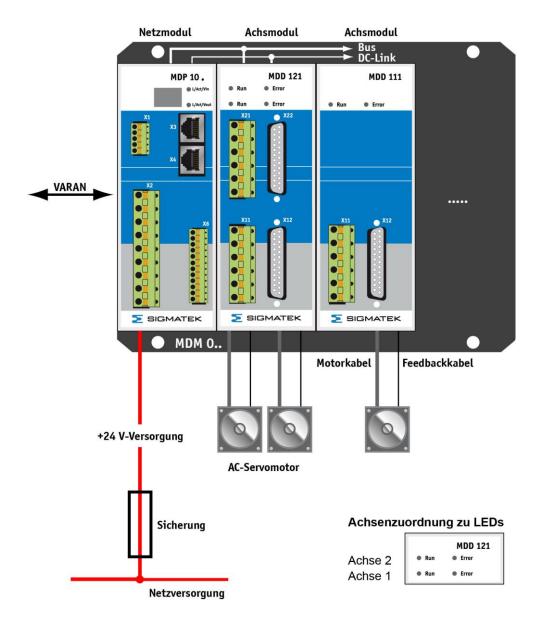
Inhalt

1	Ube	rblick	1				
	1.1	Bestandteile des Servoantriebssystems					
2	Allgemeines						
	2.1	Über dieses Handbuch	5				
	2.2	Verwendete Symbole in diesem Handbuch					
	2.3	•					
	2.4	Übereinstimmung mit den europäischen Richtlinien und Normen1					
	2.5	1					
	2.6	Nicht- Bestimmungsmäßige Verwendung					
	2.7	Typenschild					
	2.8	Blockschaltbild und Konzept					
	2.9	Technische Daten des 400 V/480 V Achsmoduls					
	_						
		Umgebungsbedingungen, Lüftungs- und Montage					
		Hilfsspannungsversorgung					
3		allation					
	3.1	Wichtige Hinweise	21				
	3.2	Wichtige Hinweise zur Sicherheitsfunktion	22				
	3.3	Planung des Schaltschrankes	24				
		3.3.1 Anschlussplan und Pinbelegung des Achsmoduls					
		3.3.2 Erdung	26				
		3.3.4 Steckerausführungen					
		3.3.5 Kabeltypen					
		3.3.6 Externe Absicherung					
		3.3.7 Nutzung von Kühlaggregaten	32				
		3.3.8 Ein-/ Ausschaltverhalten des Servoantriebssystems					
	0:-1	3.3.9 Ansteuerung der Haltebremse					
4		nerheitsfunktion					
	4.1	Implementierung					
		4.1.1 Block IN	37				
		4.1.3 Blöcke CONTR 01, CONTR 02, AMP 01, AMP 02 und TR	30 38				
		4.1.4 Blöcke G01 und REL01	38				
	4.2	Funktionsweise					
	4.3	Funktionsprüfung					
		4.3.1 Testbedingungen					
	4.4	Anschlussbeispiel bei Schaltkontakten					
	4.5	Beispiel: Verwendung einer Sicherheits-SPS					
5	Sch	nittstellen					

	5.1	Motoranschluss (X11, X21)45		
		5.1.1	Standardanschluss	
		4.4.2	Klassische Not-Halt-Funktion (Stopp-Kategorie 0)	46
	5.2	Feed	back (X12, X22)	47
		5.2.1	Resolver-Feedback	
		5.2.2	EnDat ® Feedback	49
		5.2.3	Hiperface® Feedback	
		5.2.4	Sinus-Encoder Feedback	
		5.2.5	Sanyo Denki Motor	
		5.2.6	Panasonic Feedback	
		5.2.7	BiSS C Feedback	
6	War	tung		57
	6.1	Austa	ausch und Reparatur	57
7	Anh	nhang5		
-		_	sport, Lagerung und Entsorgung	
			itigung von Fehlern	
	1.2			
		7.2.1	LED Anzeige Antriebsfehlfunktionen	
		7.2.3		
Q	Sch	_	ngsempfehlung VARAN	
O				
	8.1		ngsführung vom Schaltschrank zu einer externen VARAN-	
			oonente	
	8.2	Leitu	ngsführung außerhalb eines Schaltschrankes	69
	8.3	Schir	mung bei einer Leitungsführung innerhalb des	
			Itschrankes	70
	8.4		hluss von störungsbehafteten Komponenten	
	•			
	8.5 Schirmung zwischen zwei Schaltschränken			12



1.1 Bestandteile des Servoantriebssystems



Seite 4 10.03.2021

2 Allgemeines

2.1 Über dieses Handbuch

Das Handbuch beschreibt das MDD 111-1 400 V/480 V Achsmodul.

Die zur Verfügung gestellten Informationen sind:

- Technische Daten des 400 V/480 V Achsmoduls.
- Beschreibung der Sicherheitsfunktion
- Montage und Installation
- Beschreibung des Interfaces
- Einstellung des Servoverstärkers
- Zubehör
- Transport, Lagerung, Wartung, Entsorgung

Verwendete Abkürzungen in diesem Handbuch

Abkürzungen	Bedeutung
AWG	American gauge wire, Amerikanische Kabelkodierung
BGND	Masse der 24V Hilfs- und Bremsspannungsversorgung
CE	Communité Europeenne
CLOCK	Taktsignal
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit
EN	Europäische Norm
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor
LED	Leuchtdiode
PELV	Protected Extra Low Voltage, Schutzkleinspannung
RES	Resolver
V AC	Wechselspannung
V DC	Gleichspannung



2.2 Verwendete Symbole in diesem Handbuch



Gefahr! Stromschlag

Gefährdung von Personen durch Elektrizität und ihre Wirkung



Achtung! Allgemeines

Allgemeine Warnung, siehe Handbuch



Achtung! Heiße Oberfläche

Heiße Oberfläche über 80 °C (176 °F)



Wichtiger Hinweis

Siehe Handbuch



2.3 Sicherheitshinweise



Vor der Installation und Inbetriebnahme des Servoantriebssystems ist die vorliegende Dokumentation zu lesen, um Verletzungen oder materielle Schäden zu vermeiden. Die technischen Daten und die Angaben zu den Anschlussbestimmungen (Typenschild und Dokumentation) sind unbedingt einzuhalten.

Nur qualifiziertes Fachpersonal darf Arbeiten wie Transport, Installation, Inbetriebnahme und Instandhaltung ausführen. Qualifiziertes Fachpersonal sind Personen, die mit Transport, Aufstellung, Montage, Inbetriebnahme und Betrieb des Produktes vertraut sind.

Der Maschinenhersteller muss für die gesamte Maschine eine Sicherheitsanalyse erstellen. Durch geeignete Maßnahmen stellt er fest, dass durch unvorhergesehene Bewegungen keine Verletzungen an Menschen oder Beschädigungen der Anlage entstehen können.

Unsachgemäße Bedienung des Servoverstärkers oder Nichtbeachtung der unten angeführten Hinweise und unsachgemäße Handhabung der Sicherheitseinrichtung können Beschädigung der Maschine, Personenschaden, Stromschläge oder im Extremfall den Tod verursachen.

Anmerkungen



Gefahr! Stromschlag

Eine Wartezeit von mindestens 7 Minuten ist nach der Trennung des Servoantriebssystems von der Versorgungsspannung einzuhalten, bevor spannungsführende Geräteteile des Verstärkers (z.B. Klemmen) berührt oder Anschlüsse gelöst werden dürfen. Nach dem Abschalten der Versorgungsspannung können gefährliche Spannungen für bis zu 7 Minuten durch interne Kondensatoren anstehen. Zur Sicherheit ist die Spannung im Zwischenkreis zu messen und zu warten, bis sie einen Wert unter 40 Volt erreicht hat.



Die elektrischen Anschlüsse des Servoantriebssystems dürfen nie unter Spannung gelöst werden.

In ungünstigen Fällen können Lichtbögen entstehen und Personen und Kontakte schädigen.

Bei Verwendung eines Fehlerstromschutzschalters im Stromkreis, muss in jedem Fall ein FI-Schalter vom Typ "B" benutzt werden. Wird ein FI-Schalter von Typ "A" benutzt, so besteht die Gefahr, dass dessen Funktion durch einen Gleichfehlerstrom gestört wird.

Nichtbeachtung der Anweisungen kann zum Tode, ernsthafter Verletzung oder Schäden der Maschinenanlage führen.



Achtung Allgemeines

Die Nutzung des Servoantriebssystems ist durch EN61800-3 definiert. Das Produkt kann im Wohnbereich zu EMV-Problemen führen. In diesem Fall müssen zusätzliche Filtermaßnahmen durch den Anwender getroffen werden.

Der Servoantrieb enthält elektrostatisch empfindliche Bauelemente, die durch unsachgemäße Handhabung beschädigt werden können. Vor der Berührung des Servoantriebssystems ist der eigene Körper durch die Berührung eines geerdeten Gegenstandes mit leitfähiger Oberfläche zu entladen. Der Kontakt mit hochisolierenden Stoffen (Kunstfaser, Kunststofffolien etc.) ist zu vermeiden. Der Servoantrieb ist auf eine leitfähige Oberfläche zu stellen.

Das Öffnen des Gerätes ist unzulässig. Während des Betriebes sind alle Abdeckungen und Schaltschranktüren geschlossen zu halten. Es besteht die Gefahr von Tod oder schweren gesundheitlichen oder materiellen Schäden.

Während des Betriebes können Servoverstärker ihrer Schutzart entsprechend spannungsführende, blanke Teile besitzen. Steuer- und Leistungsanschlüsse können Spannung führen, auch wenn sich der Motor nicht dreht.

Das Servoantriebssystem hat einen Erdableitstrom, der größer als 3,5mA ist. Deshalb muss besondere Beachtung auf die Erdung des Servoantriebssystems gelegt werden. Siehe technische Daten der Netzmodule.

Seite 8 10.03.2021



Die +24 V Hilfsspannungsversorgung, sowie die Spannungsversorgung +24 V-BR für die Haltebremse muss als Schutzkleinspannung (PELV) gemäß EN 60950 galvanisch getrennt sein.

Nichtbeachtung dieser Vorsichtsmaßnahmen kann zu schweren Verletzungen und Maschinenschaden führen.



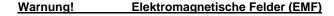
Achtung! Heiße Oberfläche

Während des Betriebs können die Gehäuse des Servoantriebssystems heiß werden und Temperaturen über 80 °C (176 °F) erreichen.

Vor allem wird die Rückseite des Modulträgers heiß, wenn das System nicht auf einer Montageplatte im Schaltschrank montiert ist. Grund dafür ist die im Ballastwiderstand abgebaute Bremsenergie, die damit verbunden ist. Siehe technische Daten der Modulträger.

Vor der Berührung ist die Temperatur des Gehäuses und Modulträgers zu prüfen und ggf. muss gewartet werden, bis diese unterhalb 40 °C (104 °F) liegt.

Nichtbeachtung dieser Vorsichtsmaßnahmen kann zu schweren Verletzungen führen.





Lebensgefahr!

Durch die beim Betrieb des Servoantriebssystems erzeugten elektromagnetischen Felder (EMF) sind insbesondere Personen mit Herzschrittmachern oder Implantaten gefährdet, wenn sie sich in unmittelbarer Nähe des Gerätes aufhalten.

Es muss deshalb sichergestellt werden, dass diese Personen den nötigen Abstand von mindestens 2 m einhalten.

2.4 Übereinstimmung mit den europäischen Richtlinien und Normen

Servoverstärker sind Komponenten, die zum Einbau in elektrischen Anlagen/Maschinen im Industriebereich bestimmt sind. Beim Einbau in Maschinen/Anlagen ist die Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebes des Servoverstärkers solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine/Anlage den Bestimmungen der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG und der EMV-Richtlinie 2014/30/EU entspricht.

Servoverstärker sind Komponenten, die zum Einbau in elektrische Anlagen/Maschinen im Industriebereich bestimmt sind.



Hinweis: Der Maschinenhersteller muss für die gesamte Maschine eine Sicherheitsanalyse erstellen. Durch geeignete Maßnahmen stellt er sicher, dass durch unvorhergesehene Bewegungen keine Verletzungen oder Beschädigungen der Anlage entstehen können.

C € - Konformität

Bei Lieferungen von Servoverstärkern innerhalb der europäischen Gemeinschaft ist die Einhaltung der EMV-Richtlinie 2014/30/EU und der Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU zwingend vorgeschrieben.

Der harmonisierte Standard EN 61800-5-1 (Elektrische Leistungsantriebe mit einstellbarer Drehzahl - Teil 5-1: Anforderungen an die Sicherheit - elektrische, thermische und energetischer Anforderungen) wurde bei diesem Servoantriebssystem in Verbindung mit der Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU herangezogen.

Der harmonisierte Standard EN 61800-3 (Elektrische Antriebe mit einstellbarer Drehzahl - Teil 3: EMV-Produktnorm einschließlich spezieller Prüfverfahren) wurde bei diesem Servo-antriebssystem zur EMV-Richtlinie 2014/30/EU herangezogen.

Um die EMV-Bedingungen bei der Installation erreichen zu können, enthält die Dokumentation genaue Informationen zu:

- Abschirmung
- Erdung
- Kabelverlegung im Schrank
- Filter (bei Bedarf)

Die Servoverstärker der MDD 100 Serie wurden mit den in dieser Dokumentation beschriebenen Systemkomponenten und entsprechend definierter Konfiguration getestet. Jede Veränderung der in dieser Dokumentation beschrieben Konfiguration und Installation erfordert neue Messungen um sicherzustellen, dass die Anforderungen erreicht werden.

Seite 10 10.03.2021

2.5 Bestimmungsgemäße Verwendung

Die Servoverstärker von SIGMATEK GmbH & Co KG sind nach dem aktuellen Stand der Technik entwickelt und produziert. Die Produkte sind vollständig vor der Auslieferung, insbesondere im Bereich der Ausfallsicherheit, getestet.

Es handelt sich um eine Einbau-Komponente für elektrische Anlagen und kann nur als integraler Bestandteil solche Anlagen betrieben werden. Vor der Installation der Produkte müssen folgende Bedingungen zur bestimmungsgemäßen Verwendung erfüllt werden:

- Jeder Anwender des Produktes hat die Sicherheitsanweisung der bestimmungsmäßigen und nicht-bestimmungsmäßigen Verwendung zu lesen und zu verstehen.
- Der Maschinenhersteller hat eine Sicherheitsanalyse für seine Maschine zur erstellen, um sicherzustellen, dass unvorhergesehene Bewegungen keine Verletzungen oder Schäden an Personen und Anlagen verursachen können.
- Der Servoverstärker muss unter den in diese Dokumentation beschriebenen Montage- und Installationsbedingungen betrieben werden. Besonders sind die Umgebungsbedingungen (Temperatur, Schutzart, Feuchte, Netzeingang, EMV und die Einbaulage) zu beachten.
- Der Betrieb ist nur in einem Schaltschrank mit mindestens IP54 zulässig.
- Der Servoantrieb darf nur im Originalzustand betrieben werden (ohne mechanische oder elektrische Veränderungen).
- Mechanisch- oder elektrisch defekte oder fehlerhafte Komponenten dürfen nicht montiert oder betrieben werden.
- Der Servoverstärker ist zur Regelung von synchronen Servo-, Linear- und Torquemotoren, sowie Asynchronmotoren in Drehmoment-, Drehzahl- oder Lageregelung vorgesehen.
- Die angegebene Nennspannung des Motors muss mindestens so hoch sein, wie die Netzanschlussspannung des Servoantriebssystems (230 V, 400 V oder 480 V).
- Es dürfen nur Motoren in Stern-Schaltung verwendet werden.
- Der Servoantrieb wurde zum Einsatz in einer industriellen Umgebung entwickelt. Wird das Produkt in Wohngebieten eingesetzt, muss ein zusätzlicher Filter im Netzeingang vorgesehen werden.



- Die Netzmodule MDP 101-1 und MDP 102-1 dürfen nur mit den Achsmodulen MDD 111-1 und MDD 121-1 verwendet werden.
- Die Servoantriebe dürfen nur mit Motoren verwendet werden, die einen Übertemperaturfühler besitzen.

2.6 Nicht- Bestimmungsmäßige Verwendung

Wird der Servoverstärker nach den in dieser Dokumentation beschrieben Umweltbedingungen betrieben, bedeutet dies, "bestimmungsmäßige Verwendung".

- Der Servoverstärker darf aufgrund der salzhaltigen und damit elektrisch leitfähigen Verschmutzungen nicht auf Schiffen (Seebetrieb) oder in Offshore Applikationen verwendet werden-
- Der Servoverstärker darf nicht unter anderen Umweltbedingungen, als sie in den Dokumentationen beschrieben sind (zu heiß, ohne Schaltschrank, falsche Montage etc.), betrieben werden.

Extreme Vorsicht ist in Produktionsanlagen geboten, in denen leitfähiges Material wie Kohlefaser, Graphit, Späne von Gusseisen oder ähnliches vorkommt. In solchen Fällen muss der Schaltschrank hermetisch geschlossen (keine Zwangsbelüftung mit Luftfilter) oder außerhalb des Verschmutzungsbereichs aufgestellt sein. Besonders bei der Inbetriebnahme der Maschine ist durch offen stehende Schaltschranktüren die Gefahr besonders hoch. Verschmutzte Servoverstärker dürfen nicht mehr benutzt werden.

Seite 12 10.03.2021



2.7 Typenschild

SIGMATEK GmbH & Co KG

Sigmatekstraße 1 5112 Lamprechtshausen / Austria

Model Number Input ratings:

Max. DC bus voltage Max. DC bus current (at 45°C)

Output ratings:

Output voltage Max. output current (at 45°C) Number of phases Frequency range







Date (Year - KW)



MDD 111-1

750Vdc 6.0A

0 ... 528Vac

6.0A

3

0 ... 8000Hz





VORSICHT!

Gefährliche Restspannung. Nach dem Abschalten 7 Minuten warten!

WARNING!

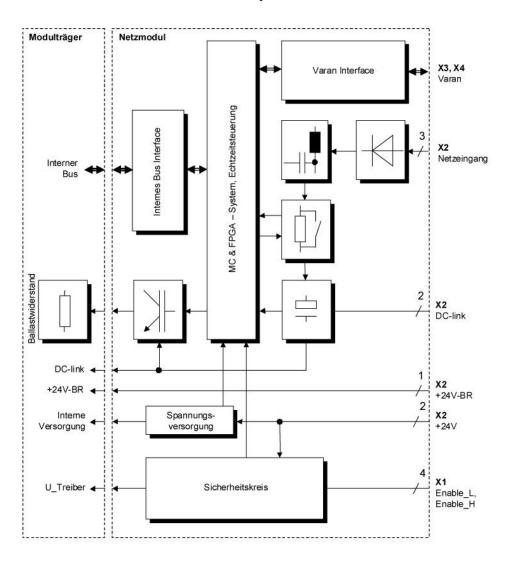
Residual voltage. Wait 7 minutes after removing power!

ATTENTION!

Tension résiduelle dangereuse! Après déconnection, attendez 7 minutes!

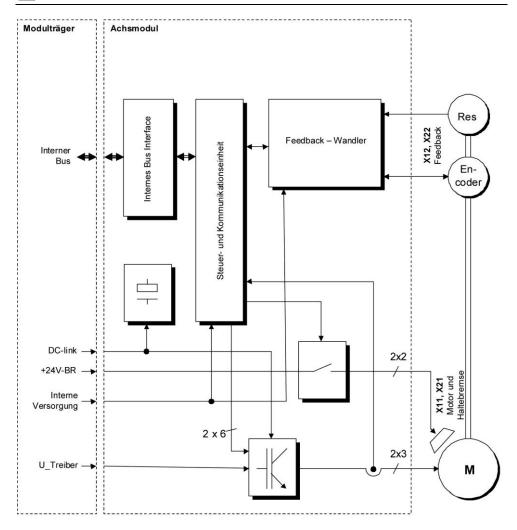
www.sigmatek-automation.com

2.8 Blockschaltbild und Konzept



Blockschaltbild des Netzmoduls

Seite 14 10.03.2021



Blockschaltbild des Achsmoduls



Hardware

- Die Netzversorgung ist mit dem Gleichrichter, Eingangsfilter und der Einschaltstrombegrenzung verbunden.
- DC-Link-Anschluss zur Verbindung des Zwischenkreises mit den anderen Servoantrieben zur Energieverteilung.
- Ballastschaltung mit internem Ballastwiderstand.
- Hilfsspannungseingang für die interne Versorgung der Elektronik.
- Aus Sicherheitsgründen ist ein separater Versorgungseingang für die Haltebremsen vorhanden
- Integrierte Sicherheitsfunktionen
- Mikrocontroller-System mit Kommunikationseinheit
- IGBT Leistungsendstufe (kurzschlussfest) mit galvanisch isolierter Strommessung
- Feedbackeingänge für Resolver und hochauflösende Gebersysteme
- 8 digitale Captureeingänge zur Erfassung der momentanen Ist-Position der gewählten Achse.

Konzept des MDD 100

- Servoantriebssystem bestehend aus verschiedenen Komponenten -Netzmodule für bis zu acht logische Achsen
 - Achsmodule in verschiedenen Konfigurationen
 - Einachsmodul
 - Zweiachsmodul
 - Modulträger in verschiedenen Konfigurationen für 1 bis 4-Achsmodule
- Auto-Range-Funktion zur Erhöhung der Auflösung der Stromistwerte
- Großer Netzspannungsbereich von 3 x 230 VAC-10% ... 3 x 480 V AC+10% gespeist aus TN- oder TT-Netzen mit geerdetem Neutralleiter. TT-Systeme ohne geerdeten Neutralleiter benötigen zusätzliche Maßnahmen.
- Ladeschaltung zur Begrenzung des maximalen Ladestroms beim Einschalten des Netzschützes
- Absicherung durch Anwender (Phasenausfall wird durch den Antrieb selbst überwacht)
- 24 V Hilfsspannungsversorgung, galvanisch getrennt zur internen Versorgung
- Separater 24 V Eingang zur Haltebremsversorgung
- Integrierte EMV Filter (Netzeingang, 24 V Hilfsspannung und Versorgung der Haltebremsen), Klasse A (industrielle Umgebung)
- Sicherheitsfunktionen STO (Safe Torque Off) und SS1 (Safe Stop 1) mit Performance Level "e" nach ISO 13849 und SIL 3 nach EN 62061
- Alle Schirmanschlüsse am Gehäuse
- Schutzfunktionen gegen:
 - Unter- / Überspannung des Zwischenkreises
 - Mehrere Kurzschlussbedingungen
 - Phasenfehler der Netzspannungsversorgung
 - Überhitzung des Ballastwiderstandes
 - Übertemperatur (Kühlkörper, Umgebung und Motor)

Der Überlastschutz ist in den Drive integriert. Der Laststrom ist auf 100 % vom Spitzenausgangsstrom begrenzt. Der thermische Motorschutz wird mit einer I²T-Regelung realisiert.

Die integrierte kontaktlose Kurzschlussschaltung dient nicht als Branch-Circuit-Protection. Die Branch-Circuit-Protection muss nach Herstelleranweisungen sowie NEC (National Electrical Code) und zusätzlichen lokalen Richtlinien erfolgen.



Software-Funktionalität

- Modifizierte Space-Vector-Modulation (SVM) zur Reduzierung der Verluste der Leistungsendstufen.
- Feldorientierter Stromregler (Update Zeit 62,5 μs)
- Feedbackerfassung und Drehzahlregler (Update Zeit 62,5 μs)
- Spline-Interpolation und Positionsregler (Update Zeit 62.5 μs)
- Volle Synchronisation bis in die Endstufe auf den Takt der Steuerung mit Zykluszeiten von 250 μs, 500 μs und 1 ms bis 8 ms
- Der Servoverstärker hat keinen nichtflüchtigen Datenspeicher. Nach dem Einschalten muss die Maschinensteuerung die Parameter an den Servoverstärker schicken.

Seite 18 10.03.2021



2.9 Technische Daten des 400 V/480 V Achsmoduls

	DIM	MDD 111-1
Artikelnummer		09-404-111-1
Kenndaten	17	000/400/400
Nenneingangsspannung Netzmodul	V _{AC}	230/ 400 / 480
Max. Strom der Haltebremse pro Achse	A _{DC}	1
Spannungsabfall der Haltebremse von 24V-BR zum Ausgang	V_{DC}	Max. 1 (bei 1A Haltebremsstrom)
Max. Schaltenergie der Haltebremse	mJ	34
Max. Summendauerstrom der Achsen 1 und 2 (Kühlkörper) bei 230 V	A _{rms}	-
Nennausgangsstrom Achse 1 (rms +/-3 %) bei 230 V	A_{rms}	6
Nennausgangsstrom Achse 2 (rms +/-3 %) bei 230 V	A _{rms}	-
Max. Summendauerstrom der Achsen 1 und 2 (Kühlkörper) bei 400 V/480V	A _{rms}	-
Nennausgangsstrom Achse 1 (rms +/-3 %) bei 400 V/480 V	A _{rms}	4
Nennausgangsstrom Achse 2 (rms +/-3 %) bei 400 V/480 V	Arms	-
Max. Summenspitzenstrom der Achsen 1	A_{rms}	-
und 2 bei 230 V für max. 5s Spitzen-Ausgangsstrom Achse 1 für max. 5 s (rms +/-3 %) bei 230 V	Arms	15
Spitzen-Ausgangsstrom Achse 2 für max. 5s (rms +/-3 %) bei 230 V	Arms	-
Max. Summenspitzenstrom der Achsen 1 und 2 bei 400 V/480 V für max. 5 s	Arms	-
Spitzen-Ausgangsstrom Achse 1 für max. 5 s (rms +/-3 %) at 400 V/480 V	Arms	9
Spitzen-Ausgangsstrom Achse 2 für max. 5 s (rms +/-3 %) at 400 V/480 V	A _{rms}	-
Endstufenverluste (mittlerer Strom der Achse mit dem Faktor multiplizieren),	W / A _{rms}	10
ohne Ballastverluste Ausgangsfrequenz der Endstufe	kHz	8
Reglerfrequenz	kHz	16
Kapazität des Zwischenkreises	μF	60
Kapazitat des Zwischenkreises μι 60 Steckertypen		
Feedback (X12, X22))	_	DSub 25-polig (weiblich)
Motor (X11, X21)	-	Phoenix GMSTB 2,5HCV/ 6-ST-7,62
Mechanik		
Höhe	mm	155
Breite	mm	60
Tiefe mit Modulträger (ohne / mit Stecker)	mm	152/195
Gewicht	kg	1,2
Allgemein		
Artikelnummer		09-404-111-1
Normung		UL 508C, NMMS.E336350



- *) Die Summe der beiden Dauerströme der Achsen ist auf den Summendauerstrom beschränkt, abhängig von Achse 2
- **) Die Summe der beiden Spitzenströme der Achsen ist auf den Summenspitzenstrom beschränkt, abhängig von Achse 2

2.10 Umgebungsbedingungen, Lüftungs- und Montage

Lagerbedingungen	⇒ Seite 59		
Transportbedingungen	⇒ Seite 59		
Umgebungstemperatur im Betrieb	0 bis +45 °C (32 bis 113 °F) bei Nenndaten +45 bis 55 °C (113 bis 131 °F) mit Leistungsreduzierung 2,5 % / K		
Feuchtigkeit beim Betrieb	Relative Luftfeuchte 95 %, keine Kondensation		
Aufstellungshöhe über Meereshöhe	0-2000 m ohne Derating > 2000 m mit Derating der maximalen Umgebungstemperatur um 0,5 °C pro 100 m		
Verschmutzungsgrad	2		
Schutzklasse der Gehäuse des Servoantriebssystems	IP 20		
Montageposition	⇒ Seite 28		
Belüftung	Zwangsbelüftung durch gesteuerten internen Lüfter		
Ersatzlüfter	09-404-111-Z3 (bis HW 1.10) 09-404-111-Z2 (ab HW 1.20)		

2.11 Hilfsspannungsversorgung

Das Schaltschranknetzteil, welches zur Versorgung der +24 V Hilfsversorgungsspannung und der Haltebremsversorgung (+24 V-BR) verwendet wird, muss eine galvanisch getrennte SELV-Ausgangsspannung gemäß EN60950 bereitstellen.

Aufgrund des Einschaltstroms des Servoantriebssystems beim Einschalten der Hilfsspannungsversorgung, muss der Nennstrom des Netzteils mindestens 5 A betragen.

Seite 20 10.03.2021



3 Installation

3.1 Wichtige Hinweise



- Bei Verwendung eines Fehlerstromschutzschalters im Stromkreis, muss in jedem Fall ein FI-Schalter vom Typ "B" benutzt werden. Wird ein FI-Schalter von Typ "A" benutzt, so besteht die Möglichkeit, dass dessen Funktion durch einen Gleichspannungs-Fehlerstrom gestört wird.
- Der Servoverstärker und der Motor müssen vorschriftsmäßig geerdet werden. Es müssen unbeschichtete Montageplatten im Schaltschrank verwendet werden.



 Das Servoantriebssystem MDD 100 hat einen Erdableitstrom, der größer als 3,5 mA ist. Daher gibt es spezielle Vorgaben zur Erdung:

a) Ortsfester Maschinen-Netzanschluss:

- Parallele Verdrahtung des Schutzleiters an X2/Pin4 und mit demselben Querschnitt am Modulträger.
- Anschluss des Schutzerdungsleiters mit einem Querschnitt von mindestens 10 mm² Cu oder 16 mm² Al am Modulträger, oder
- automatische Abschaltung des Netzes bei Unterbrechung des Schutzerdungsleiters, oder

b) Variabler Maschinen-Netzanschluss:

Anschluss mit einem Steckverbinder für industrielle Anwendungen nach IEC 60309 und ein Mindestquerschnitt des Schutzerdungsleiters von 2,5 mm² als Teil eines mehradrigen Versorgungskabels. Eine angemessene Zugentlastung muss vorhanden sein.

- Vor der Installation ist der Servoverstärker mechanisch zu pr
 üfen.
 Falls z.B. Transportsch
 äden festgestellt werden, darf der Verst
 ärker
 nicht benutzt werden. Elektronische Komponenten d
 ürfen nicht ber
 ührt werden.
- Die Angaben der Nennspannungen und Nennströme von Servoverstärker und Motor müssen zusammenpassen. Der elektrische Anschluss muss dem Anschlussplan auf Seite 24 und folgende entsprechen.
- Die Netzspannungsversorgung darf in keinem Fall die maximal zulässige Eingangsspannung des Servoantriebssystems überschreiten. Zu beachten sind unterschiedliche Netzspannungsversorgungs-Möglichkeiten.



- Die externe Absicherung der Netzspannungsversorgung, +24 V Hilfsspannung und Haltebremseversorgung +24 V-BR müssen den Angaben im Kapitel Externe Absicherung auf Seite 31 entsprechen.
- Die Motor- und Steuerleitungen sind mit einem Mindestabstand von 100 mm zu verlegen. Dies verbessert die Störbeeinflussung der Steuersignale, verursacht durch die hohe Störausstrahlung der Motorleitungen. Es sind abgeschirmte Motor- und Feedback-Kabel zu verwenden, bei denen der Schirm an beiden Kabelenden aufgelegt ist.
- Die vorschriftsmäßige Montageposition ist vertikal, wie auf Seite 24 beschrieben.
- Der Luftstrom im Schaltschrank muss stets für ausreichend gekühlte und gefilterte Luft sorgen. Siehe Umgebungsbedingungen auf Seite 19.
- Alle nachträglichen Veränderungen am Servoantrieb führen zum Verlust der Gewährleistungsansprüche, mit Ausnahme von Parametereinstellungen.
- Bei der Inbetriebnahme des Servoantriebssystems, ist der Spitzenstrom der einzelnen Achsen zu überprüfen. Besonders kleine Motoren können sehr schnell beschädigt werden, wenn die Einstellung des Servoverstärkers zu hoch gewählt wurde (z.B. ein 1 A Motor an einem 6 A Servoverstärker, ohne Begrenzung auf 1 A!)

3.2 Wichtige Hinweise zur Sicherheitsfunktion



- Alle Steuerungskomponenten (Schalter, Relais, SPS, usw.) und der Schaltschrank muss den Anforderungen der ISO 13849 entsprechen. Dazu gehören:
 - Türschalter, etc. mit minimal Schutzart IP54
 - Schaltschrank mit minimal Schutzart IP54
- Passende isolierte Aderendhülsen verwenden.
- Alle Kabel, die die Sicherheit betreffen (z.B. Steuerkabel für die Eingänge ENABLE_L und ENABLE_H) müssen außerhalb des Schaltschranks in einem Kabelkanal verlegt sein.
 - Kurz- oder Querschlüsse in den Signalleitungen müssen vermieden werden! Siehe EN ISO 13849

Seite 22 10.03.2021



- Alle sicherheitsrelevanten Leitungen (z.B. Steuerkabel) müssen in z.B. in einem Kabelkanal geführt werden, wenn sie außerhalb des Schaltschranks verlegt werden.
- Die Klemme 3 am Stecker X1 ist als "reserviert" gekennzeichnet und darf extern nicht belegt werden
- Bei Verwendung der Sicherheitsfunktion SS1 (Safe Stop 1) ist die minimale Abschaltverzögerung 0,4 Sekunden. Nachfolgende Aktionen, die die Sicherheitsfunktion STO (Safe Torque off) benötigen (z.B. händischer Eingriff in die Maschine), dürfen aber erst frühestens nach 1 Sekunde freigegeben werden
- Sollten externe Kräfte auf die mit der Sicherheitsfunktion STO verwendeten Achsen einwirken (z.B. hängende Last), so müssen weitere Maßnahmen ergriffen werden (z.B. eine elektromagnetische Zweiflächen-Federdruckbremse, anstatt einer Permanentmagnetbremse)

Nichtbeachtung dieser Vorsichtsmaßnahmen kann zu schweren Verletzungen führen.

Die Netzspannungsversorgung des Servoantriebssystems muss in folgenden Fällen über den Hauptschalter abgeschaltet werden:

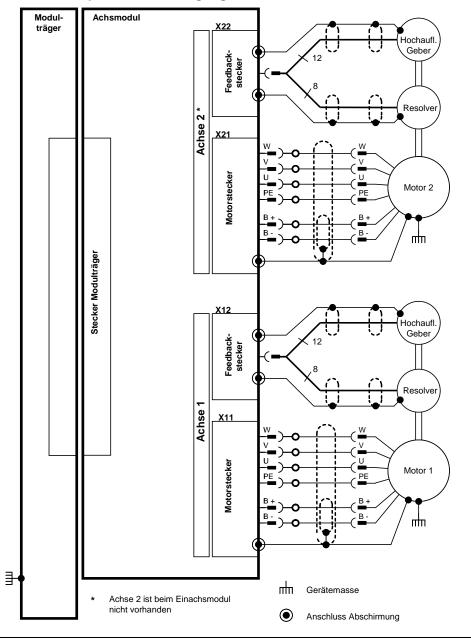


- Reinigungs-, Wartungs- oder Reparaturmaßnahmen
- Längerer Außerbetriebssetzung

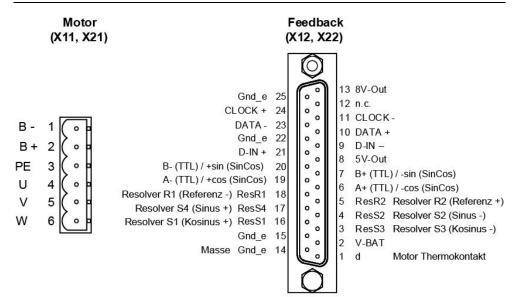
Nichtbeachtung dieser Vorsichtsmaßnahmen kann zu schweren Verletzungen führen.

3.3 Planung des Schaltschrankes

3.3.1 Anschlussplan und Pinbelegung des Achsmoduls



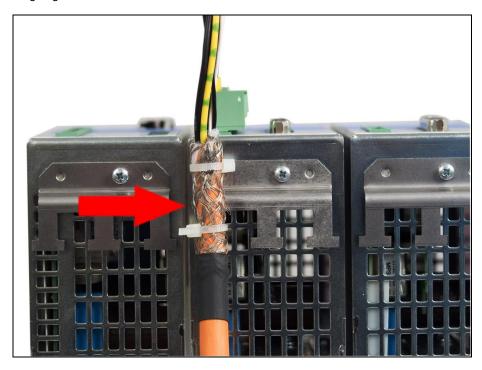
Seite 24 10.03.2021





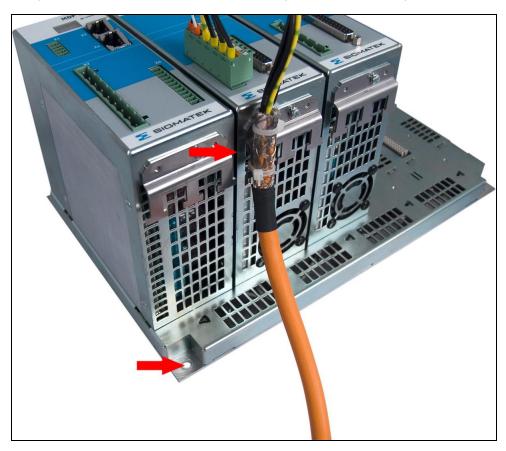
3.3.2 Erdung

Am MDD-Modul befindet sich eine Befestigungsvorrichtung, die einerseits als Zugentlastung und andererseits als Schirmauflage verwendet wird. Hier wird der Schirm des Kabels aufgelegt.



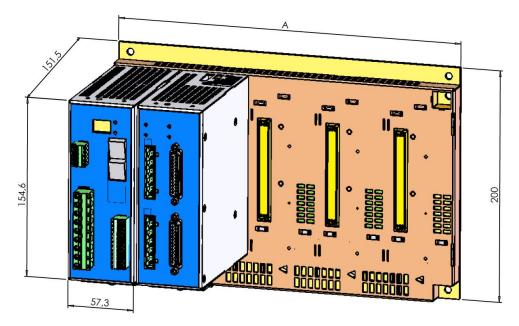
Seite 26 10.03.2021

Das gesamte MDD-System wird über den Modulträger am Schaltschrank geerdet.





3.3.3 Mechanische Abmessungen und Montage



Die mechanischen Abmessungen des oben gezeigten Servoantriebssystem sind:

A abhängig vom gewählten Modulträger

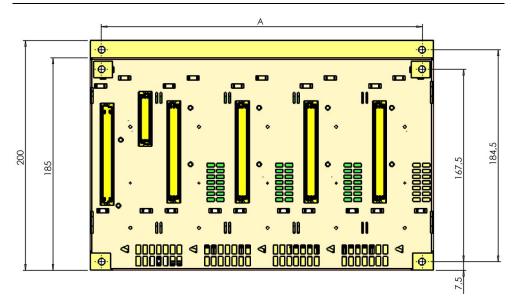
120 mm für MDM 011

180 mm für MDM 021

240 mm für MDM 031

300 mm für MDM 041

Seite 28 10.03.2021



Die mechanischen Abmessungen des Modulträgers zur Montage auf der Montageplatte des Schaltschrankes sind:

A abhängig vom gewählten Modulträger 100 mm für MDM 011 160 mm für MDM 021 220 mm für MDM 031 280 mm für MDM 041

Der unter dem Modulträger platzierte Kabelkanal muss mit einem minimalen Abstand von 10 mm vom Modulträger befestigt werden.

Der Kabelkanal oben muss mit einem Abstand von 40 mm vom Modulträger platziert werden. Dies ist zur Belüftung des Kühlkörpers notwendig.

Die angegebenen Einbauabstände können unter Umständen verringert werden, wenn entsprechende Maßnahmen und technische Vorkehrungen getroffen werden um die entstehende Verlustleistung abzuführen.

Befestigungsmaterial: 4 Innensechskantschrauben nach DIN 912, M5

Erforderliches Werkzeug: 4 mm Inbusschlüssel



3.3.4 Steckerausführungen

Alle Verbindungen des Servoantriebssystems (außer der Erdungsschraube) sind Steckverbindungen. Auf diese Weise ist der Kabelanschluss vereinfacht und der Verstärker kann einfacher ausgetauscht werden. Zusätzlich wird so die Möglichkeit geschaffen, bei hohen Maschinenstückzahlen vorgefertigte Kabelsätze zu produzieren. Nachfolgend die technischen Daten der verwendeten Steckverbinder:

Stecker	Тур	Drahtgröße	Max. Anschraub- moment
X1	Phoenix FMC1,5/5- ST-3,5	0,2 – 1,5 mm² (16 – 24 AWG)	Federkraftanschluss
X2	Phoenix GMSTB2,5HCV/9-ST- 7,62	1 – 2,5 mm² (14 – 16 AWG)	0,56-0,79 Nm (5-7 inch lb)
X3, X4	RJ 45	-	-
X6	Phoenix FMC1,5/12- ST-3,5	0,2 – 1,5 mm ² (16 – 24 AWG)	Federkraftanschluss
X12, X22	DSub 25 mit Metallge- häuse	0,25 – 0,5 mm² (20-22 AWG)	Löt- oder Quetsch- verbindung
X11, X21	GMSTB2,5HCV/6-ST- 7,62	1 – 2.5 mm² (14 – 16 AWG)	0,56-0,79 Nm (5-7 inch lb)
Erdungsschraube	M5	10 mm² (8 AWG)	3,5 Nm (31 Zoll lb)

3.3.5 Kabeltypen

Nach EN 60204 (für AWG: Tabelle 310-16 der NEC Spalte 60 °C oder 75 °C), empfehlen wir

Signal		Kabelbewertung	
Netzanschluss	Maximal 2,5 mm² (14 AWG)	600 V,105 °C (221 °F)	
Zwischenkreisspannung	Maximal 2,5 mm² (14 AWG)	1000 V,105 °C (221 °F)	
Motorkabel	1,0 mm² (16 AWG), abgeschirmt, max. 25 m, Kapazität <150 pF / m	600 V,105 °C (221 °F)	
Haltebremse	Min. 0,5 mm² (18 AWG), Bestandteil des Motor- kabels, separat geschirmt, Spannungsverlust beachten	600 V,105 °C (221 °F)	
Resolver mit Thermo- kontakt	4x2x0,25 mm² (22 AWG), paarweise verdrillt, geschirmt, max. 25 m, Kapazität <120 pF / m		
EnDat® Geber	7x2x0.25 mm² (AWG 22) paarweise verdrillt, geschirmt, max.10 m, Kapazität <120 pF / m		
+24 V und +24 V-BR - Eingang	Maximal 2,5 mm² (14 AWG), Spannungsverlust beachten		

Hinweis: Nur 60/75 °C Kupferleitungen verwenden!

Seite 30 10.03.2021



3.3.6 Externe Absicherung

Die Netzspannungs- und 24 V-Absicherung wird entsprechend der Kundenanforderung ausgelegt.

Signal	Sicherungen, Zeitverzögerung	
Netzversorgung (L1-L3) Eignet sich zur Verwendung bei einer Schaltung, die nicht mehr als 5000 rms symmetrische Ampere, max. 528 V liefern kann, bei einer RK5-Sicherung mit einem Nennstrom von 10 A/600 V mit MDP101-1 oder	Die Sicherungsgröße ist abhängig von der durchschnittlichen Leistungsaufnahme des angeschlossenen Servoantriebssystems. Max. 12 A (träge) bei der Verwendung von 2,5 mm² (14 AWG) (FRS-25)	
Eignet sich zur Verwendung bei einer Schaltung, die nicht mehr als 5000 rms symmet- rische Ampere, max. 253 V liefern kann, bei einer RK5- Sicherung mit einem Nennstrom von 15 A/300 V mit MDP102-1.		
24 V-DC-Eingänge (+24 V, +24 V-BR zu BGND)	Begrenzt auf 12 A (träge) bei 2,5 mm² / AWG 14	

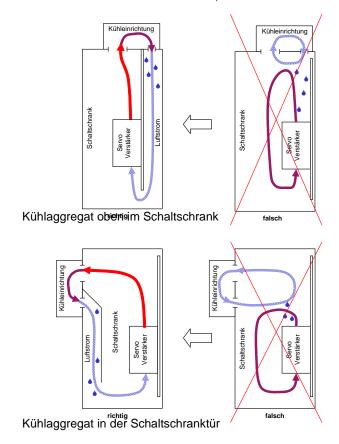
3.3.7 Nutzung von Kühlaggregaten

Der Servoverstärker arbeitet bis zu einer Umgebungstemperatur von 45 °C (55 °C mit reduzierter Leistung). Es kann gegebenenfalls der Betrieb eines Kühlaggregats notwendig sein.



Hinweis: In jedem Fall produzieren Kühlaggregate Kondenswasser. Wichtige Punkte müssen daher beachtet werden:

- Kühleinheiten müssen so montiert werden, dass Kondenswasser nicht in den Schaltschrank tropfen kann.
- Die Montage der Kühleinheiten muss so erfolgen, dass anfallendes Kondenswasser nicht auf elektrische, bzw. elektronische Bauteile verteilt wird.



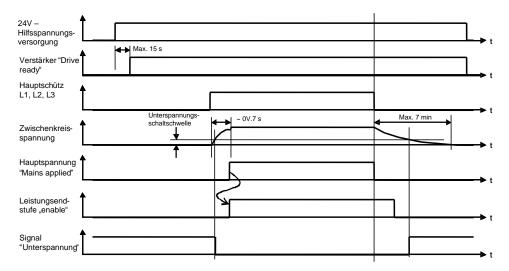
Seite 32 10.03.2021

Kondenswasser kann wie folgt ebenfalls vermieden werden:

- Der Schaltpunkt des Temperaturreglers sollte kurz unterhalb der Gebäudetemperatur liegen.
- Bei feuchter Umgebungsluft sind im Schaltschrank ordnungsgemäße Dichtungen zu verwenden.
- Wenn elektronische Bauteile k\u00e4lter als die Schrankschrankluft sind, kann Kondenswasser besonders w\u00e4hrend der Installation oder im Servicefall durch ge\u00f6ffnete Schaltschrankt\u00fcren entstehen.

3.3.8 Ein-/ Ausschaltverhalten des Servoantriebssystems

Das Ein- Ausschaltverhalten des Servoverstärkers ist unten angezeigt.



5 Sekunden nach dem Einschalten der 24 V-Hilfsspannungsversorgung (Startzeit des Mikrocontrollers) wird das "Drive ready" - Signal auf "high" gesetzt.

Das Bild zeigt den Fall, dass die 24 V – Hilfsspannungsversorgung bei Einschalten des Hauptschalters der Anlage eingeschaltet wird und die Hauptspannungsversorgung später zugeschaltet wird. Das muss aber nicht unbedingt so sein. Man kann die Hauptspannungsversorgung auch zeitgleich mit der 24 V – Hilfsspannungsversorgung einschalten.

Empfangene Parameter müssen im Host-Controller gespeichert werden, da der Servoverstärker einen flüchtigen Arbeitsspeicher hat. Der Vorteil liegt hier im automatischen Datendownload der Programmdaten beim Verstärkerwechsel.

Wird die Hauptspannungsversorgung eingeschaltet, werden die Kondensatoren des Zwischenkreises geladen. Dafür werden ca. 0,7 Sekunden benötigt.

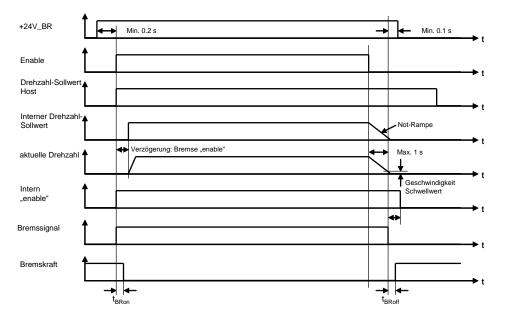
Wird die Hauptversorgungsspannung ausgeschaltet, bleibt die Zwischenstromkreisspannung erhalten und kann zum kontrollierten Bremsen des Motors genutzt werden. Wird der Motor abgebremst, wird die Energie in den Zwischenstromkreis zurückgespeist.

Hat der Motor gestoppt, so kann das Signal "enable" weggenommen werden. Nach 7 Minuten ist der Zwischenkreis entladen.

Seite 34 10.03.2021



3.3.9 Ansteuerung der Haltebremse



Die obige Abbildung zeigt das Handling der Haltebremse.

Eine Standard-Haltebremse mit 24 V Gleichspannung und maximal 1A kann direkt am Servoverstärker betrieben werden.



Der Stromkreis hat eine hohe funktionale Sicherheit, bietet jedoch <u>keinen</u> <u>Personenschutz.</u>



4 Sicherheitsfunktion

Das Servoantriebssystem MDD 100 unterstützt die Sicherheitsfunktionen SS1 (Safe Stop 1) und STO (Safe Torque Off) und erfüllt die Anforderungen der Kategorie 4, Performance Level "e" nach EN ISO 13849-1 und SIL3 nach EN 62061.

Zu diesem Zweck verfügt der Servoverstärker über zwei sichere Eingänge ENABLE_L und ENABLE_H.

Der Relaisausgang S1/S2 kann verwendet werden, um den Status der Sicherheitsfunktion zu melden. Er ist nicht sicherheitsrelevant, kann aber verwendet werden um die Sicherheitsfunktion zu überprüfen.

Die Haltebremsansteuerung ist nicht Bestandteil der Sicherheitsfunktion. Ist eine sichere Abschaltung der Haltebremsen erforderlich, muss die Haltebremsversorgung +24 V-BR zusätzlich extern abgeschaltet werden.

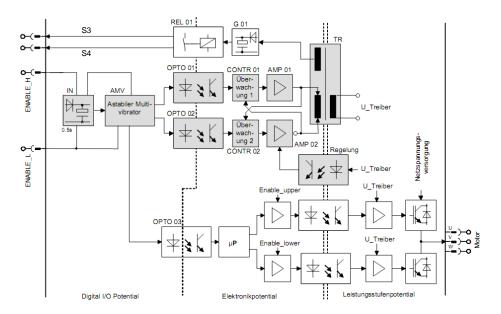
Als 24 V-Spannungsversorgung dürfen nur PELV/SELV-Netzteile verwendet werden.

Seite 36 10.03.2021



4.1 Implementierung

Das folgende Blockschaltbild gibt einen Überblick über die internen Schaltkreise.



Blockschaltbild der sicheren Wiederanlaufsperre

Die Blöcke des Blockschaltbildes haben folgende Funktion:

4.1.1 Block IN

Der Eingangsblock IN erzeugt die Versorgungsspannung für den Block AMV. Diese wird aus der Differenzspannung zwischen ENABLE_H und ENABLE_L gebildet. Somit steht die Versorgung kurz nach Anlegen der entsprechenden Pegel an ENABLE_H und ENABLE_L zur Verfügung. Die Spannungsdifferenz zwischen ENABLE_H und ENABLE_L muss den minimalen HIGH-Pegel überschreiten.

Der LOW-Pegel liegt im Bereich von 0 V bis +5 V. Der HIGH-Pegel liegt im Bereich von +15 V bis +30 V.

Wenn die Eingangsspannung abgeschaltet wird, hält der Block die Versorgungsspannung für den Block AMV für mindestens 400 ms aufrecht. Da die Differenzspannung unverzögert auch an den Block OPTO03 weitergeleitet wird, kann damit der Motor aktiv abgebremst werden bevor der Servoverstärker in den sicheren Zustand geht, indem U_Treiber abgeschaltet wird.



4.1.2 Blöcke AMV, OPTO 01 und OPTO 02

Solange der Block AMV durch den Eingangsblock IN versorgt wird, erzeugt er Impulse konstanter Frequenz, welche durch die Blöcke OPTO 01 und OPTO 02 an die Folgeelektronik weitergeleitet werden.

4.1.3 Blöcke CONTR 01, CONTR 02, AMP 01, AMP 02 und TR

Diese Blöcke bilden ein sicheres getaktetes Netzteil, welches die Treiberspannung U_Treiber über den Transformator TR erzeugt. Es wird sichergestellt, dass das getaktete Netzteil keine Energie übertragen kann, wenn keine Steuerimpulse über OPTO 01 und OPTO 02 von dem Block AMV übertragen werden.

4.1.4 Blöcke G01 und REL01

Der Relaisausgang S1/S2 ist geschlossen, wenn der Servoverstärker mit 24 V versorgt und die Sicherheitsfunktion aktiv ist. Die beiden Blöcke sind nicht sicherheitsrelevant.

Seite 38 10.03.2021

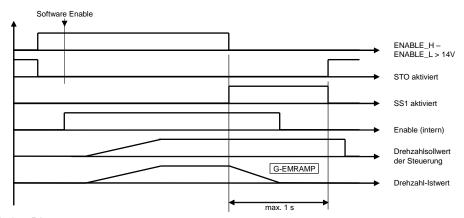


4.2 Funktionsweise

Die Sicherheitsfunktionen im DIAS-Drive werden durch zwei sichere digitale Eingänge gesteuert.

Die folgende Tabelle zeigt die Zustände, die sichere Eingänge ENABLE_L und ENABLE_H annehmen müssen um Normalbetrieb zu ermöglichen bzw. die Sicherheitsfunktion auszulösen.

Zustand der Eingänge		Relaisausgang S3/S4	Beschreibung
ENABLE_L	ENABLE_H		
Offen	Offen	Wird nach mindestens 0,4 s und maximal 1 s verzögert geschlossen, wenn der Servoverstärker mit 24 V versorgt ist	Sicherer Zustand des Antriebssystems
Low	Low	Wird nach mindestens 0,4 s und maximal 1 s verzögert geschlossen, wenn der Servoverstärker mit 24 V versorgt ist	Bei Verwendung von klassischer I/O-Technik, nur einkanalig sicherer Zustand Sicherer Zustand des Antriebssystems, wenn ein sicherer Ausgang von einer Sicherheits-SPS verwendet wird, auch wenn ENABLE_L mit "Ext. GND" verbunden wird
Low	High	Offen	Antriebssystem bereit



Timing Diagramm

Werden die Eingänge ENABLE_L und ENABLE_H von einem beliebigen Zustand in den Zustand "Antrieb betriebsbereit" gebracht, so ist der Servoverstärker nicht sofort freigeschaltet. Zusätzlich muss über die Software (*K-EN* = 1) oder das entsprechende Bit im "Control Word" gesetzt werden, um das Software "enable" zu setzen und den Antrieb damit in den Betriebsmodus zu schalten.

Seite 40 10.03.2021

4.3 Funktionsprüfung



Die Funktionsprüfung der Sicherheitsfunktion ist notwendig, um den korrekten Betrieb zu gewährleisten. Die gesamte Sicherheitsschaltung ist auf volle Funktionalität zu prüfen.

Die Prüfung ist zu den folgenden Zeitpunkten durchzuführen:

- Nach der Installation
- In regelmäßigen Abständen, mindestens jedoch einmal jährlich

Führt die Funktionsprüfung zu einem unzulässigen Zustand der Maschine, muss der Fehler gesucht und behoben werden, bevor die Sicherheitsfunktion erneut getestet wird. Im Falle des erneuten Fehlers während der Funktionsprüfung, darf die Maschine nicht mehr in Betrieb genommen werden.

Die Nichtbeachtung dieser Vorsichtsmaßnahmen kann zu schweren Verletzungen und Sachschäden führen.

4.3.1 Testbedingungen

Der gesamte Sicherheitskreis ist auf Funktionstüchtigkeit zu prüfen.

Die Funktionsprüfung erfolgt aus dem folgenden Ausgangszustand:

- Betriebsbereites Servoantriebssystem
- Sichere Eingang ENABLE_L ist LOW und ENABLE_H ist HIGH
- Softwareapplikation läuft
- Motor (Motoren) läuft (laufen)

Abhängig von der Verdrahtung werden:

1. beide sicheren Eingänge ENABLE_L und ENABLE_H offen geschaltet

oder wenn ENABLE_L mit "Ext. GND" verbunden ist und für ENABLE_H ein sicherer Ausgang einer Sicherheits-SPS verwendet wird

2. ENABLE_H wird offen oder LOW geschaltet (abhängig von der Verdrahtung).

Es wird erwartet, dass die Motordrehzahl auf Null geht und der Relaisausgang S1/S2 nach mindestens 0,4 s und maximal 1 s verzögert geschlossen wird, wenn der Servoantrieb mit 24 V versorgt ist.

Das Servoantriebssystem soll in den sicheren Zustand gehen.

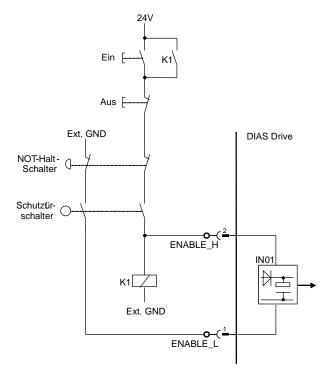
4.4 Anschlussbeispiel bei Schaltkontakten

Zur Einhaltung Kategorie 4, Performance Level "e" nach EN ISO 13849-1 und SIL3 nach EN 62061 muss eine zweikanalige Ansteuerung der Sicherheitsfunktion vorgesehen werden.

Dabei ist darauf zu achten, dass die Verdrahtung der beiden Verbindungen mit geschützter Leitungsinstallation (Ausschluss des Fehlers "Fremdspannungseinspeisung") vorgesehen wird.

Für ENABLE_H bedeutet das, dass andere Signale, die 24 V-Potential haben können, separat geführt werden müssen.

Für ENABLE_L bedeutet das, dass andere Signale, die "Ext. GND" – Potential haben können, separat geführt werden müssen. Da die 24 V-Hilfsspannung im Schaltschrank normalerweise geerdet sind, muss auch darauf geachtet werden, dass ein Kurzschluss mit PE zuverlässig verhindert wird. Dies kann z.B. durch Verlegung in einem Kabelkanal erfolgen.



Der Schaltkreis zeigt eine mögliche Verdrahtung bei Nutzung von konventionellen Schaltkontakten.

Seite 42 10.03.2021

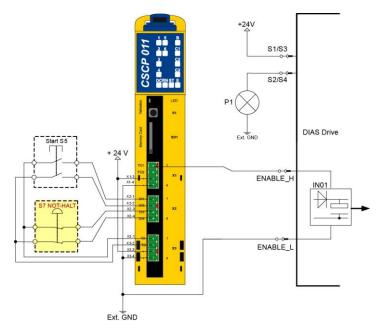
4.5 Beispiel: Verwendung einer Sicherheits-SPS

Zur Einhaltung der Kategorie 4, Performance Level "e" nach EN ISO 13849-1 und SIL3 nach EN 62061 muss ein fehlersicherer Ausgang einer Sicherheits-SPS benutzt werden.

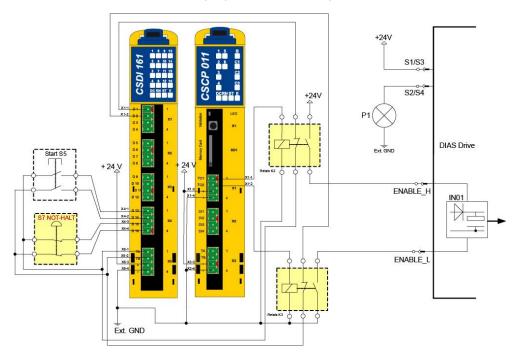
Es gibt zwei Arten von fehlersicheren Ausgängen.

 Einfacher fehlersicherer Ausgang, der nur bezogen auf "Ext. GND" arbeitet. Dann wird dieser an den Eingang ENABLE_H angeschlossen. Dabei ist darauf zu achten, dass die Verdrahtung der beiden Verbindungen mit geschützter Leitungsinstallation (Ausschluss des Fehlers "Fremdspannungseinspeisung") vorgesehen wird.

ENABLE_L wird in diesem Fall mit "Ext. GND" verbunden.



2. Zweikanaliger fehlersicherer Relaisausgang, bei dem der + Ausgang an ENABLE_H und der – Ausgang an ENABLE_L angeschlossen wird



Seite 44 10.03.2021

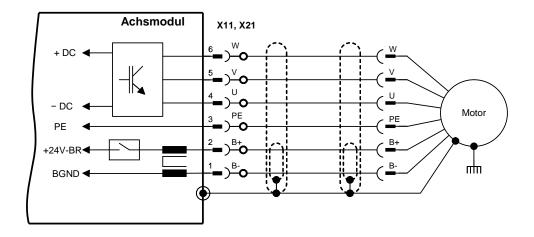


5 Schnittstellen

5.1 Motoranschluss (X11, X21)

5.1.1 Standardanschluss

Die Kabellänge des Motors ist auf 20 m begrenzt. Wenn ein längeres Motorkabel benötigt wird, ist zusätzlich eine Motordrossel am Ausgang des Servoverstärkers zu verwenden.



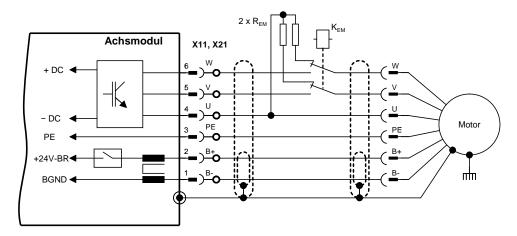


4.4.2 Klassische Not-Halt-Funktion (Stopp-Kategorie 0)

Die Kabellänge des Motors ist auf 20 m begrenzt. Wenn ein längeres Motorkabel benötigt wird, ist zusätzlich eine Motordrossel am Ausgang des Servoverstärkers zu verwenden.



Hinweis: Das Schütz K_{EM} muss vor der Aktivierung des Servoverstärkers eingeschaltet und darf erst minimal 1 ms nach dem Disablen abgeschaltet werden.



Der Widerstandwert und die Leistung des Widerstandes R_{EM} werden nach folgenden Formeln berechnet:

$$R_{EM} \left[\Omega \right] = \frac{\max SPEED \cdot K_{Erms}}{I_{\text{max}} \cdot 0.8} \quad P_{EM} \left[W \right] = \frac{(I_{\text{max}} \cdot 0.8)^2 \cdot R_{EM}}{10}$$

maxSPEED maximale Drehzahl [Umin]

I_{max} Maximal zulässiger Motorstrom [A]

K_{Erms} Spannungskonstante des Motors [V*min]

Seite 46 10.03.2021



5.2 Feedback (X12, X22)

Das Servoantriebssystem hat verschiedene Feedback-Eingänge für unterschiedliche Feedback-Typen.

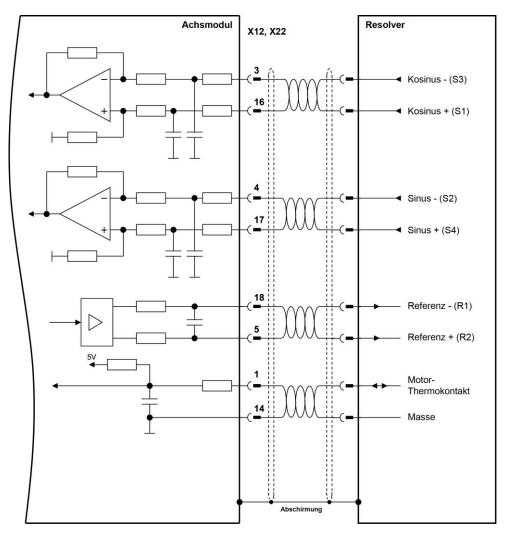
- Resolver Feedback mit thermischem Kontakt in der Motorwicklung
- EnDat ®-Encoder (Single- und Multiturn)
- Hiperface ®-Encoder (Single- und Multiturn)
- Sin/Cos & TTL Encoder
- Sanyo Denki Absolutwertgeber
- Panasonic Encoder
- BiSS C Encoder

Für EnDat, Hiperface, Sin/Cos, TTL und Sanyo Denki Gebersysteme wird aktuell eine maximale Anzahl an Rückführimpulsen von 8192 pro mechanischer Umdrehung unterstützt (M-RPULSE).

5.2.1 Resolver-Feedback

Als Standard-Feedback System für Servomotoren wird der Resolver verwendet. Der Servoverstärker unterstützt die Auswertung von Single-Speed- (2-polig) und Multi-Speed-Resolvern (bis zu 32-polig). Die maximale Kabellänge beträgt 50 m.

Wird ein Thermokontakt verwendet, so wird das Signal ebenfalls über das Kabel des Resolvers verdrahtet.



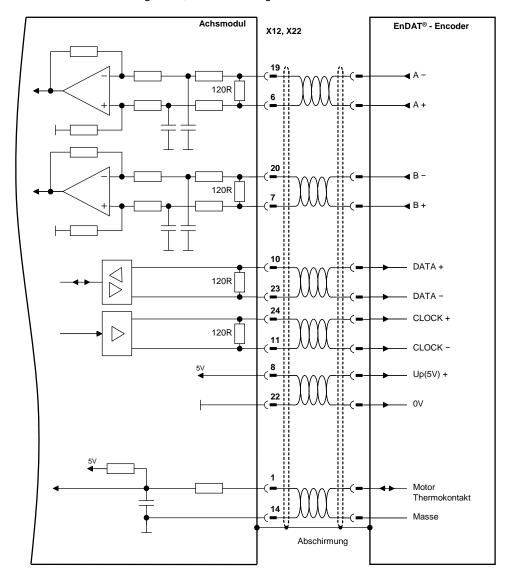
Seite 48 10.03.2021



5.2.2 EnDat ® Feedback

EnDat® - Geber sind hochauflösende Feedbacksysteme für Servomotoren mit einer EnDat-Schnittstelle.

Wird ein Thermokontakt genutzt, so wird das Signal durch das Feedback-Kabel verdrahtet.





Die maximale Kabellänge beträgt 10 m, mit Ausnahme folgender Geber:

Typenschlüs- selbez.	Motortyp	Gebertyp	Max. Länge
LA	AKM2 – AKM3	ECI 1118	8,2 m
LB	AKM2 – AKM3	EQI 1130	6,9 m
DB	AKM2 – AKM4	EQN 1125	9,4 m

Bei Verwendung von EnDat[®] mit dem MDD 100 ist unbedingt auf die Kabellänge (Spannungsabfall) zu achten!

Formel für Berechnung der Kabellänge (max 10 m):

$$(A * U) / (\rho * I * 2) = L_{Kabel}$$

Beispielhafte Berechnung der Kabellänge:

Für **AKM2**xx - xxxx**DB**xx (Geber ECN 1125 mit 4,75 V Mindestversorgung und 14 A Maximalstrom):

Maximaler Spannungsabfall = 5 V - 4,75 V = 0,25 V(0,18 mm² * 0,25 V) / (0,017 Ω * mm²/m * 0,14 A * 2) = 9,4 m

Tabelle der Kabellängen für EnDat® - Geber:

Typenschlüs- selbez.	Motortyp	Gebertyp	Leistung des Gebers	Max. Länge
DA	AKM2-4	ECN 1113	4,75 V 110 mA	10 m
DA	AKM5-8	ECN 1313	3,6 V 110 mA	10 m
DB	AKM2-4	EQN 1125	4,75 V 140 mA	9,4 m
DB	AKM5-8	EQN 1325	3,6 V 140 mA	10 m
LA	AKM2-3	ECI 1118	4,75 V 160 mA	8,2 m
LA	AKM4-8	ECI 1319	3,6 V 170 mA	10 m
LB	AKM2-3	EQI 1130	4,75 V 190 mA	6,9 m
LB	AKM4-8	EQI 1331	3,6 V 170 mA	10 m

Herleitung der Formel:

R = U / I maximaler Widerstand, errechnet durch die Leistung des Gebers

R = ρ * L_{Leitung} / A Leitungswiderstand über die gesamte Leitungslänge

Eingesetzt:

 $U/I = \rho * L_{Leitung}/A$

Aufgelöst für die Berechnung der maximalen Leitungslänge:

 $(A * U) / (\rho * I) = L_{Leitung}$



Kabellänge halbiert sich, da Versorgung und GND-Leitung die gesamte Länge bilden.

LKabel = LLeitung / 2

Legende:

U = Spannungsabfall (5 V-Versorgung – Mindestversorgung des Gebers)

R = Leitungswiderstand

I = Maximaler benötigter Strom des Gebers

ρ (rho) = Spezifischer Widerstand der Leitung (0,017 Ω für Kupfer)

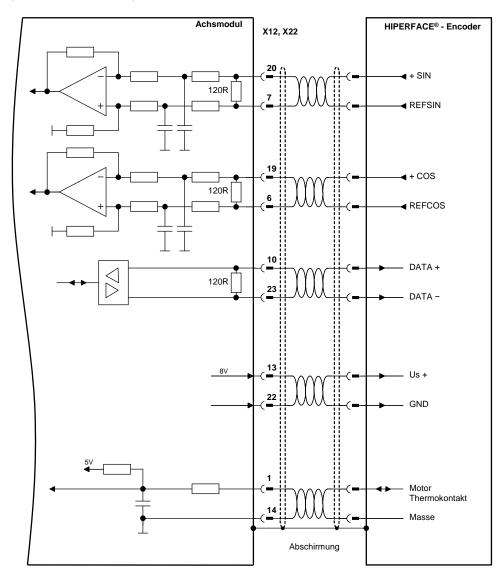
LLeitung = Gesamte Leitungslänge (Versorgungsleitung + Ground-Leitung)

LKabel = Gesamte Kabellänge (LLeitung / 2)

A = Querschnitt Geberkabel

5.2.3 Hiperface® Feedback

HIPERFACE®-Geber sind hochauflösende Feedbacksysteme für Servomotoren mit HIPERFACE - Schnittstelle. Die maximale Kabellänge beträgt 25 m. Wird ein Thermokontakt genutzt, so wird das Signal durch das Feedback-Kabel verdrahtet.

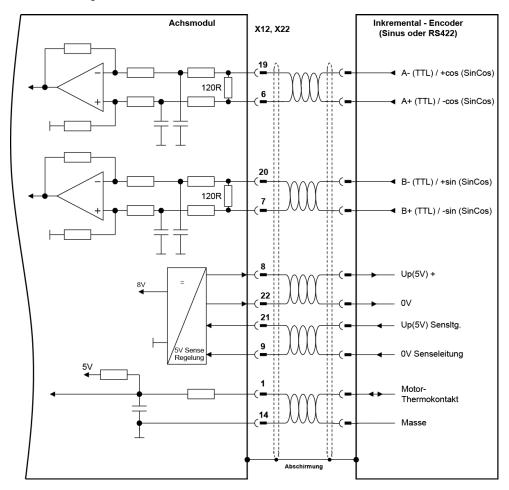


Seite 52 10.03.2021

5.2.4 Sinus-Encoder Feedback

Ein Sinus-Encoder ist ein hochauflösendes-Feedback System, das mit Linear- oder Torque-Servomotoren verwendet wird. Die maximale Kabellänge beträgt 10 m. Wird ein Thermokontakt genutzt, so wird das Signal durch das Feedback-Kabel verdrahtet.

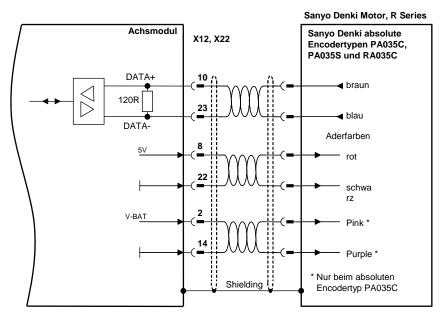
Die oberste Grenzfrequenz bei TTL-Gebern beträgt 100 kHz. Das Referenzsignal wird im Drive nicht ausgewertet.



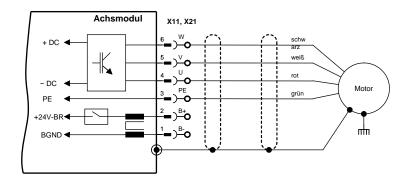


5.2.5 Sanyo Denki Motor

Ein Sanyo Denki Motor mit einem Absolutwertgeber ohne Akku kann am MDD 100 angeschlossen werden. Die maximale Kabellänge beträgt 25 m. Der akkugepufferte Typ ist in Vorbereitung.



Abgeschirmtes, paarweise verdrilltes Kabel, Schirm auf beiden Seiten aufgelegt Länge <10m, Aderquerschnitt 0,25mm² Länge <25m, Aderquerschnitt 0,5mm²



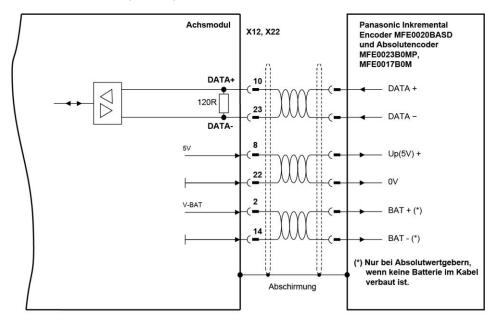
Seite 54 10.03.2021



5.2.6 Panasonic Feedback

Die Panasonic Feedbackauswertung wird erst ab FW-Version 1.84 in Kombination mit der MDD FPGA-Version v22 (siehe Parameter I-HC) unterstützt.

Die maximale Kabellänge beträgt 25 m.



Abgeschirmtes, paarweise verdrilltes Kabel, Schirm auf beiden Seiten aufgelegt

Länge < 10 m, Aderquerschnitt 0,25 mm²

Länge < 25 m, Aderquerschnitt 0,5 mm²

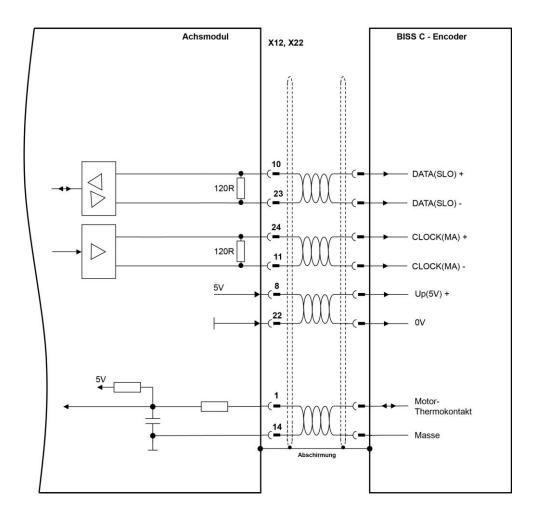


5.2.7 BiSS C Feedback

Die BiSS-C Feedbackauswertung wird erst ab FW-Version 1.84 in Kombination mit der MDD FPGA-Version v22 (siehe Parameter I-HC) unterstützt.

Die maximale Kabellänge beträgt 10 m.

Wird ein Thermokontakt genutzt, so wird das Signal durch das Feedback-Kabel verdrahtet.



Seite 56 10.03.2021

6 Wartung

Der Servoantrieb ist wartungsfrei.



Hinweis: Das Öffnen des Gehäuses bedeutet den Verlust der Gewährleistung

Verschmutzungen des Gehäuses können mit Isopropanol oder ähnlichen Produkten entfernt werden.

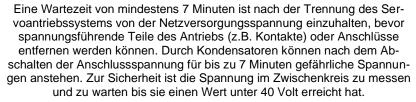
- Verschmutzungen im Gerät müssen durch den Hersteller entfernt werden.
- Verschmutzte Schutzgitter (Lüfter) können mit einem trockenen Pinsel gereinigt werden
- Das Absprühen oder Eintauchen ist untersagt.

6.1 Austausch und Reparatur

Reparatur: Reparaturen des Servoantriebssystems müssen durch den Hersteller erfolgen.

Austausch: Muss eine Komponente des Servoantriebssystems ausgetauscht werden, sind folgende Punkte zu beachten (es sind keine speziellen Montagetools notwendig):

Abschalten der Schaltschrank-Spannungsversorgung und entfernen der Sicherungen des Servoantriebssystems



Während des Betriebes können an dem Kühlkörper des Servoantriebssystems Temperaturen über 80 °C (176 °F) erreicht werden. Vor der Berührung ist die Temperatur des Kühlkörpers zu prüfen und ggf. zu warten bis diese unterhalb 40 °C (104 °F) liegt.

10.03.2021 Seite 57

Ŧ



Entfernen Sie die Anschlüsse. Die Stecker sollten gekennzeichnet werden um ein späteres Vertauschen zu vermeiden.

Die Komponente des Servoantriebssystems kann demontiert werden.

Das Austauschgerät ist mit dem Originalteil zu vergleichen. Es dürfte nur baugleiche Antrieb ausgetauscht werden.

Wiederherstellung der Steckverbindung. Stecker dürfen nicht vertauscht werden.

Einsetzen der Sicherungen, Einschalten des Hauptschalters im Schaltschrank.

Aufbau der Antriebs- und Parameterübertragung wird automatisch von der

Maschinensteuerung durchgeführt.

Seite 58 10.03.2021

7 Anhang

7.1 Transport, Lagerung und Entsorgung

Transport:

- Für Transporte ist nur die recycelfähige Originalverpackung des Herstellers zu benutzen.
- Stürze sind beim Transport zu vermeiden
- Die Lagertemperatur muss zwischen –25 to +70 °C (-13...158 °F) liegen, Änderung max. 20 K/h.
- Maximal 95 % Luftfeuchtigkeit, nicht kondensierend
- Die Komponenten des Servoantriebssystems enthalten elektrostatisch empfindliche Bauteile, die durch unsachgemäße Behandlung beschädigt werden können. Vor der Berührung ist der eigene Körper durch die Berührung eines geerdeten Gegenstandes mit leitfähiger Oberfläche zu entladen. Der Kontakt mit hochisolierenden Stoffen (Kunstfaser, Kunststofffolien etc.) ist zu vermeiden. Die Komponente des Servoantriebssystems ist auf eine leitfähige Oberfläche zu stellen.
- Bei Beschädigungen der Verpackung, ist der Antrieb auf sichtbare Schäden zu prüfen. Im Schadensfall sind das Transportunternehmen und der Hersteller zu informieren. Im Schadensfall ist es untersagt, die Komponente zu installieren und zu betreiben!

Verpackung:

- Recyclebarer Karton mit Einlagen
- Beschriftung: Typenschild auf dem Außenseite der Kasten

Lagerung:

- Es ist nur die recycelfähige Originalverpackung des Herstellers zu verwenden.
- Die Komponenten des Servoantriebssystems enthalten elektrostatisch empfindliche Bauteile, die durch unsachgemäße Behandlung beschädigt werden können. Vor der Berührung ist der eigene Körper durch die Berührung eines geerdeten Gegenstandes mit leitfähiger Oberfläche zu entladen. Der Kontakt mit hochisolierenden Stoffen (Kunstfaser, Kunststofffolien etc.) ist zu vermeiden. Die Komponente des Servoantriebssystems ist auf eine leitfähige Oberfläche zu stellen.
- Es sind maximal 10 übereinander gestapelte Komponenten des Servoantriebssystems zulässig.



- Die Lagertemperatur muss zwischen -25 bis 55 °C (-13 ... 158 °F) liegen, Änderung max. 20 K/hr.
- Die maximale Luftfeuchtigkeit liegt bei 95 %, nicht kondensierend.

Lagerdauer:

< 1 Jahr: ohne Beschränkungen

≥ 1 Jahr: Die Zwischenkreis-Kondensatoren des Servoantriebssystems müssen vor der Inbetriebnahme neu formiert werden. Dazu sind alle elektrischen Verbindungen zu lösen und das Netzmodul für 30 min mit 230 V Wechselspannung einphasig an den Klemmen L1 und L2 zu versorgen.

Entsorgung:

- Die Komponenten des Servoantriebssystems k\u00f6nnen durch das Entfernen der Schrauben in seine Hauptkomponenten (K\u00fchhlk\u00f6rper, Stahlgeh\u00e4use, Platinen) zerlegt werden
- Die Entsorgung sollte durch zertifizierte Fachfirmen erfolgen.

Seite 60 10.03,2021



7.2 Beseitigung von Fehlern

Fehler und Warnungen werden über LED und das Bussystem angezeigt. Die Liste "Status Register" hilft beim Beseitigen von Fehlern.

7.2.1 LED Anzeige

Jedes Achsmodul des MDD 100 Servoantriebssystems verfügt über zwei LED's pro Achse, die den Status der entsprechenden Achse anzeigen.

LED		Beschreibung	
grün	Rot		
Ein	Ein	Controller im Boot-Modus (keine oder beschädigt Firmware)	
1 Hz Blinktakt	Aus	Einschaltbereit, keine Aktivierung	
8 Hz Blinktakt	Aus	Ausgangsstrom ist durch I2T begrenzt (eine oder mehr Achsen)	
Ein	Aus	Betrieb	
Ein	1Hz Blink-	Warnung	
	takt		
Aus	Ein	Fehler	



7.2.2 Antriebsfehlfunktionen

Antriebsfehlfunktionen	Ursache	Abhilfe
Beim Drehen des Motors im Uhrzeigersinn (Blick auf die Motorwelle) wird <i>I-</i> FPOS kleiner	- Feedback-System ist falsch angeschlossen	- Feedback-System gemäß An- schlussplan (Seite 47) anschlie- ßen
Motor dreht sich nicht Motorstrom erreicht Limit jedoch ohne Drehmoment	 Motor ist nicht mit der richtigen Phasenfolge an- geschlossen 	- Motor mit der richtigen Phasen- folge anschließen
Der Motor "geht durch" Das Motordrehmoment ist zu gering oder unter- schiedlich in den Rich- tungen Der Motor stoppt in be- stimmten Positionen	 M-ROFF auf den falschen Wert gesetzt Motor bzw. Feedback- Verbindung ist falsch M-POL bzw. M-RPOL falsch eingestellt Das Motorkabel hat einen 	 M-ROFF auf den richtigen Wert einstellen Motor und Feedback richtig an- schließen M-POL und M-RPOL nach dem die Daten des Motors einstellen Motorkabel ersetzen (vor allem
	Kabelbruch - Nicht alle Adern des Motorkabels sind verbunden	bei Schleppketten) - Schließen Sie alle Adern des Motorkabels an
Der Motor schwingt	 Regelverstärkung zu hoch Abschirmung des Feed- back-Kabels hat einen Bruch 	V-KP bzw. P-KV reduzieren Ersetzen Sie das Feedback-Kabel (vor allem bei Schleppketten)

Seite 62 10.03.2021



7.2.3 Status Register

Mit I-Status kann der Status der MDD 100 ausgelesen werden. In einer 32-bit Variable sind alle Fehler- und Statusinformationen enthalten. Das Eigenverhalten des Antriebssystems kann durch das entsprechende Setzen der Bits von *G-MASKE1*, *G-MASKE2*, *G-MASKW* und *G-MASKD* geändert werden.

Entsprechend der Einstellungen in den Masken erkennt der Antrieb anstehende Fehler, Warnungen oder reagiert überhaupt nicht. Die einzelnen Bits haben Standardwerte und auch Beschränkungen in der Zuordnung der Masken

Bit	Fehler	Ursache	Abhilfe
0	Einphasenbetrieb	Die Netzspannungsversor- gung erfolgt nur einphasig	Absicherung des Verstärkers prüfen Elektrischen Anschluss prüfen
1	Fehler in der Netzspan- nungsversorgung	Verstärker ist "enable" ohne angelegte Netzspannungs- versorgung	Absicherung der Hauptspannungsversorgung prüfen elektrischen Anschluss prüfen Verstärker wird enabled, bevor die Zwischenkreisspannung geladen ist,
2	Reserviert		
3	DC Überspannung	 interner Bremswiderstand defekt 	Tausch des Modulträgers
4	DC Unterspannung	Die Netzspannungsversor- gung ist bei freigegebenem Verstärker zu niedrig	 Servoverstärker disablen, bevor die Zwischenkreisspannung G-VBUSM unterschreitet
5	Reserviert		
6	Fehler Haltebremse	Keine Haltebremse angeschlossen bei Parameter M-BRAKE = 1	Benutze Motor mit Haltebremse Kabel der Haltebremse prüfen Parameter <i>M-BRAKE</i> auf 0 ändern, sofern ein Motor ohne Bremse benutzt wird. Stecker und Motorleitung überprüfen
		Kurzschluss der Haltebrems- leitungen Kurzschluss der Haltebremse	Haltebremse prüfen
7	Fehler Bremsschalter	Defekter interner Haltebrems- schalter Keine Haltebremse ange-	Tausch des Achsmoduls Benutze Motor mit Haltebremse
		schlossen bei Parameter <i>M-BRAKE</i> = 1	Parameter <i>M-BRAKE</i> auf 0 ändern, sofern ein Motor ohne Bremse benutzt wird. Stecker und Motorleitung überprüfen Haltebremse prüfen



8	Reserviert		
9	Motortemperatur	 Motortemperaturschalter hat ausgelöst Kabel- oder Steckerbruch des Feedbacks 	Ursache prüfen (Motor unterdimensioniert, schlechte Umgebungsbedingungen) Kabel und Stecker vom Feedback prüfen, ggf. austauschen
10	Umgebungstemperatur	— interne Temperatur zu hoch	 Schaltschrankbelüftung verbessern, Montageposition prüfen und mit den Angaben dieser Anleitung verglei- chen.
11	Kühlkörper Temperatur	— Kühlkörpertemperatur zu hoch	 Schaltschrankbelüftung verbessern, Montageposition prüfen und mit den Angaben dieser Anleitung vergleichen
12	Feedbackfehler	Kabel des Feedbacks gebrochen Feedback defekt Feedback-Steckverbindung fehlerhaft	Feedbackkabel prüfen, ggf. tauschen Feedback tauschen Steckverbindung vom Feedback prüfen
13	Kommutierungs- fehler	Falsche MotorphasenlageFalscher Motoranschluss oder Feedbackkabel falsch	Parameter <i>M-ROFF</i> prüfen Motoranschluss prüfen
14	Motor Überdrehzahl	 Falsche Phasenlage des Motors Falscher Motoranschluss oder Feedbackkabel falsch Überschwinge (größer 1.2 * V-NMAX) 	M-ROFF prüfen Motoranschluss prüfen Feedbackkabel prüfen Regelkreis optimieren
15	Schleppfehler	Schleppfehlerfenster <i>P- PEMAX</i> zu klein	P-PEMAX vergrößern und / oder Regelkreis optimieren
16	Trajektorien Fehler	Drehzahlsollwert, welcher über die Änderung der Positions-sollwerte von der Steuerung berechnet wurde ergibt mehr als 10000 min ⁻¹	Parameter P-PSCALE und P-SSCALE, und Führungsgröße des Reglers prüfen
17	Host Kommunikation	 In zwei hintereinander folgenden Zykluszeiten wurden keine neuen Sollwerte übertragen Interner Kommunikationsfehler zum Interface 	Synchronisation ist nicht eingerastet A-CTIME und Zykluszeit der Steuerung prüfen A-STIME prüfen Kommunikation gestört, prüfen Siehe auch I-DERROR
18	Verstärkerfehler E2 (<i>I-</i> DERROR)	Verschiedene interne Fehler	- Siehe auch <i>I-DERROR</i> - Hersteller kontaktieren

Seite 64 10.03.2021



	Τ		T
19	Verstärkerfehler E1 (I-	Verschiedene interne Fehler	- Siehe auch <i>I-DERROR</i>
	DERROR)		Hersteller kontaktieren
		Fehler	
		– Leistungsendstufe:	 Motorkabel prüfen, ggf.
		Motorkabel hat Erdschluss	tauschen
		Motor hat Erdschluss	Motor tauschen
		 Endstufe defekt 	- Verstärker tauschen
		Fehler Ballastschaltung:	
		 Ballastwiderstand hat Erd- schluss 	Modulträger tauschen
		 Ballastendstufe defekt 	- Verstärker tauschen
20	"Enable locked" Fehler	Verstärker ist softwaremäßig "enable", wenn einer der Si- cherheitseingänge nicht bereit ist.	Verstärker nur enablen wenn ENAB- LE_L auf low und ENABLE_H auf high ist.
21	Treiber- Spannungsfeh- ler	 Verstärker ist softwaremäßig "enable", wenn einer der Si- cherheitseingänge nicht bereit ist 	Verstärker nur enablen wenn ENAB- LE_L auf low und ENABLE_H auf high ist.
22	DC Überspannung und Ballastwiderstands Limit erreicht	 Ballastwiderstandsleistung ist unzureichend. Ballastwider- standsleistung wurde erreicht und der Widerstand wurde abgeschaltet. 	
23	Fehler der Brems- spannungs- versorgung.	Haltebremsspannung 24 V-BR fehlt.	Wenn der Motor eine Haltebremse besitzt darf der Verstärker nur "enable" sein, wenn die Haltebrems- spannung +24 V-BR anliegt.
24	reserviert		
25	I2t Fehler	 I-I2T überschreitet den Warnwert A-I2TERR. 	— A-I2TERR erhöhen.
26	Warnung Motortempera- tur	 I-TEMPM überschreitet den Warnwert A-TEMPMW. 	— A-TEMPMW erhöhen.
27	Motor Parameter Fehler	Bei Motoren mit EnDat [®] oder HIPERFACE [®] Geber, wurden keine M – Parameter im Ge-	Geber wurde nicht mit den M – Parametern geladen.
		ber gefunden.	- Geber defekt.
		30.0	 Signalleitungen bzw. Stecker defekt, falsch verdrahtet, bzw. Leitungen unterbrochen.



28	Multiturn-Fehler	Bei EnDat® oder HIPER- FACE® Multiturn-Gebern ist ein Fehler bei der Erweiterung auf >4096 Umdrehungen auf- getreten.	Motor mit Multiturn-Geber wurde gewechselt Geber defekt
29	Gesamtleistungs-Limit erreicht	Die Leistung aller Achsen überschreitet maximale Last.	- Last reduzieren - Drive zu gering ausgelegt
30	reserviert		
31	Lüfter-Fehler	Der Lüfter erreicht die Mindestdrehzahl nicht.	Achsmodul tauschen

Seite 66 10.03.2021



8 Schirmungsempfehlung VARAN

Das Echtzeit Ethernet Bussystem VARAN weist ein sehr robustes Verhalten im industriellen Umfeld auf. Durch die Verwendung der Standard Ethernetphysik nach IEEE 802.3 erfolgt eine Potentialtrennung zwischen einer Ethernetleitung und den Empfänger- bzw. Senderkomponenten. Nachrichten an einen Busteilnehmer werden im Fehlerfall durch den VARAN Manager sofort wiederholt. Es wird prinzipiell empfohlen die unten angeführten Schirmungsempfehlungen einzuhalten.

Bei Anwendungsfällen in welchen die Busleitung außerhalb des Schaltschrankes verlegt werden muss, ist stets auf eine korrekte Schirmung zu achten. Insbesondere, wenn die Busleitung aus baulichen Gründen neben starken elektromagnetischen Störquellen verlegt werden muss. Es wird empfohlen, VARAN-Bus-Leitungen nach Möglichkeit nicht parallel mit leistungsführenden Kabeln zu verlegen.

Die Firma SIGMATEK empfiehlt die Verwendung von Industrial Ethernet Busleitungen nach CAT5e.

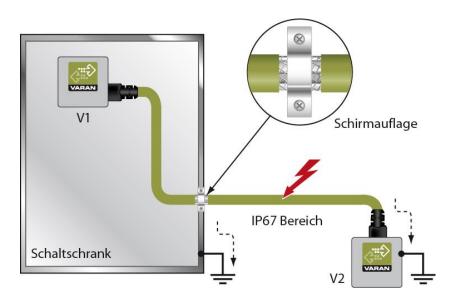
Bei den Schirmungsvarianten wird empfohlen eine **S-FTP Busleitung** zu verwenden. Es handelt sich dabei um ein symmetrisches mehradriges Kabel mit ungeschirmten Paaren. Als Gesamtschirmung wird ein kombinierter Schirm aus Folie und Geflecht verwendet. Es wird empfohlen eine unlackierte Variante zu verwenden.

Das VARAN-Kabel ist im Abstand von 20 cm vom Stecker gegen Vibrationen zu sichern!



8.1 Leitungsführung vom Schaltschrank zu einer externen VARAN-Komponente

Wenn die Ethernet-Leitung von einer VARAN-Komponente zu einem VARAN-Knoten außerhalb des Schaltschrankes erfolgt, so wird empfohlen die Schirmung am Eintrittspunkt des Schaltschrankgehäuses aufzulegen. Alle Störungen können dadurch vor den Elektronikkomponenten frühzeitig abgeleitet werden.

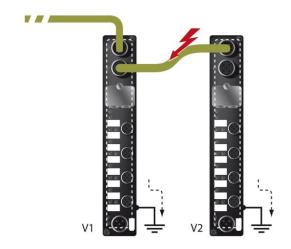


Seite 68 10.03.2021



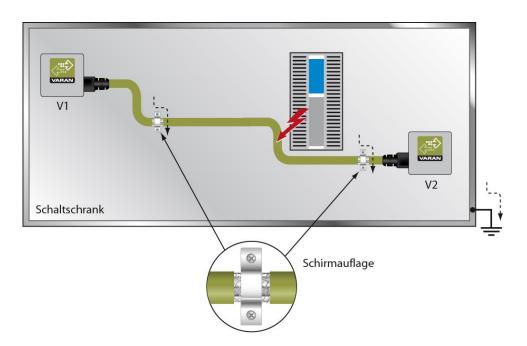
8.2 Leitungsführung außerhalb eines Schaltschrankes

Wenn eine VARAN-Bus Leitung ausschließlich außerhalb des Schaltschrankes verlegt wird, ist keine zusätzliche Schirmauflage erforderlich. Voraussetzung dafür ist, dass ausschließlich IP67-Module und Steckverbindungen verwendet werden. Diese Komponenten weisen eine sehr robuste und störfeste Bauweise auf. Die Schirmung aller Buchsen von IP67-Modulen wird gemeinsam intern oder über das Gehäuse elektrisch verbunden, wobei die Ableitung von Spannungsspitzen dabei nicht durch die Elektronik erfolgt.



8.3 Schirmung bei einer Leitungsführung innerhalb des Schaltschrankes

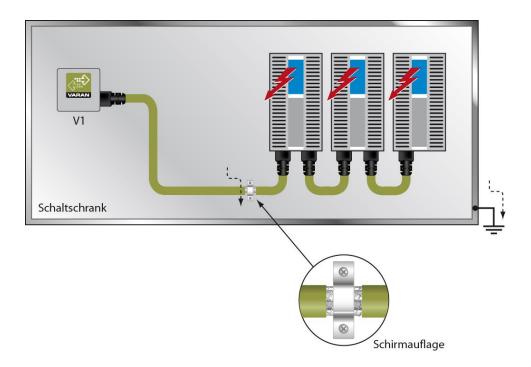
Bei starken elektromagnetischen Störquellen innerhalb des Schaltschrankes (Drives, Transformatoren und dgl.) können Störungen auf eine VARAN-Bus Leitung induziert werden. Die Ableitung der Spannungsspitzen erfolgt über das metallische Gehäuse einer RJ45-Steckverbindung. Störungen werden auf das Schaltschrankgehäuse ohne weitere Maßnahmen über die Platine einer Elektronikkomponente geführt. Um Fehlerquellen bei der Datenübertragung auszuschließen, wird empfohlen die Schirmung vor jeder elektronischen Komponente im Schaltschrank aufzulegen.



Seite 70 10.03.2021

8.4 Anschluss von störungsbehafteten Komponenten

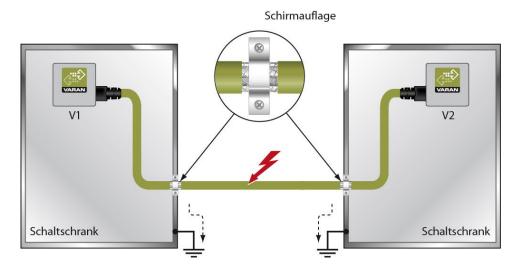
Beim Busanschluss von Leistungsteilen, welche starke elektromagnetische Störquellen darstellen, ist ebenfalls auf die Schirmungsausführung zu achten. Vor einem einzelnen Leistungsteil (oder einer Gruppe aus Leistungsteilen) sollte die Schirmung aufgelegt werden.





8.5 Schirmung zwischen zwei Schaltschränken

Müssen zwei Schaltschränke mit einer VARAN-Bus Leitung verbunden werden, so wird empfohlen, den Schirm an den Eintrittspunkten der Schaltschränke aufzulegen. Störungen können dadurch nicht bis zu den Elektronikkomponenten im Schaltschrank vordringen.



Seite 72 10.03.2021