



Gebrauchsanleitung

COMBIVERT S6

Installation Steuerung KOMPAKT

Originalanleitung

Dokument 20087885 DE 08

Impressum

KEB Automation KG
Südstraße 38, D-32683 Barntrup
Deutschland
Tel: +49 5263 401-0 • Fax: +49 5263 401-116
E-Mail: info@keb.de • URL: <https://www.keb.de>

ma_dr_s6-cu-k-inst-20087885_de
Version 08 • Ausgabe 12.04.2023

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	7
1.1	Auszeichnungen	7
1.1.1	Warnhinweise	7
1.1.2	Informationshinweise	7
1.1.3	Symbole und Auszeichnungen	8
1.2	Gesetze und Richtlinien	8
1.3	Gewährleistung und Haftung	8
1.4	Unterstützung	8
1.5	Urheberrecht	9
2	Allgemeine Sicherheitshinweise	10
3	Produktbeschreibung	11
3.1	Beschreibung der Steuerkarte KOMPAKT	11
3.2	Varianten der Steuerkarte	11
3.3	Sicherheitsfunktionen	11
3.4	Zubehör	12
3.5	Anschluss- und Bedienelemente	13
3.6	Motorüberwachung X1C (Temperatur, Bremse)	13
3.7	Steuerklemmleiste X2A	14
3.8	Sicherheitsklemmleiste X2B	14
3.9	CAN-Bus und analoge Ein-/Ausgänge X2C	14
3.10	Geberschnittstellen X3A, X3B	14
3.11	Diagnoseschnittstelle X4A	14
3.12	Feldbusschnittstellen X4B, X4C	14
3.13	Status LEDs	14
3.13.1	Bootanzeige	14
3.13.2	VCC - LED	15
3.13.3	NET ST - LED	15
3.13.4	DEV ST - LED	15
3.13.5	OPT - LED	15
4	Anschluss der Steuerkarte	16
4.1	Montage von Anschlusslitzen	16
4.2	Klemmleiste X2A	17
4.2.1	Digitale Eingänge	18
4.2.2	Digitale Ausgänge	18
4.2.3	Relaisausgang	18
4.2.4	Spannungsversorgung	19
4.3	Klemmleiste X2B	19
4.3.1	Eingänge STO	20
4.3.2	Digitale Ausgänge	20
4.3.3	Spannungseingang	20
4.4	Klemmleiste X2C	21
4.4.1	Analogeingang	22
4.4.2	Analogausgang	22
5	Diagnose/Visualisierung X4A	24
5.1	Belegung der Klemmleiste X4A	24

5.2	Datenkabel RS232 PC-Drive Controller	24
5.3	USB-Seriellwandler	25
5.4	Anschluss der RS485--Schnittstelle	25
6	Feldbusschnittstellen	26
6.1	Typenschlüssel Feldbus	26
6.2	CAN	26
6.3	EtherCAT	27
6.4	Varan	29
7	Geberschnittstellen	31
7.1	Multi-Encoder-Interface	31
7.2	Eingangssignale	32
7.3	Geberbuchsen X3A/X3B	33
7.4	Geberkabellänge	34
7.5	Beschreibung der Geberschnittstellen	34
8	Bremsenansteuerung und Temperaturerfassung	36
8.1	Bremsenansteuerung	36
8.2	Temperaturerfassung	37
8.2.1	Betrieb ohne Temperaturerfassung	37
8.2.2	Anschluss eines KTY-Sensors	38
8.2.3	Anschluss von PTC, Temperaturschalter oder PT1000	38
9	Sicherheitsfunktion STO	39
9.1	Beschreibung von STO	39
9.2	Nothalt gemäß EN 60204	40
9.3	Einstufung von STO nach IEC 61508	41
9.4	Einstufung von STO nach EN ISO 13849	41
9.5	Funktionsbeschreibung	41
9.6	Beschaltungsvorschläge	43
9.6.1	Direkte Abschaltung mit Not-Halt-Schalter	43
9.6.2	Direkte Abschaltung mit Not-Halt-Schalter und Überwachung der Verdrahtung	44
9.6.3	Direkte Abschaltung durch Sicherheitsbaustein mit Testimpulsen	45
9.6.4	Beschaltung SS1	46
10	Zertifizierung	47
10.1	EU Baumusterprüfung	47
10.1.1	EU Baumusterprüfung S6-K mit STO	48
11	Änderungshistorie	49
	Glossar	50
	Stichwortverzeichnis	52

Abbildungsverzeichnis

Abb. 1	Pinbelegung Buchse SubD-9 (Draufsicht)	24
Abb. 2	Seriellles Kabel zur Verbindung mit einem PC	24
Abb. 3	Anschluss CAN-Bus	26
Abb. 4	Buchse RJ45 Frontansicht	28
Abb. 5	Buchse RJ45 Frontansicht	29
Abb. 6	Zuordnung der Eingangssignale (als Differenzsignale)	32
Abb. 7	Geberkabellänge	34
Abb. 8	Anschluss einer Bremse	36
Abb. 9	Direkte Abschaltung mit NOT-Halt-Schalter	43
Abb. 10	Direkte Abschaltung mit NOT-HALT-Schalter und Überwachung der Verdrahtung	44
Abb. 11	Direkte Abschaltung durch Sicherheitsbaustein mit Testimpulsen	45
Abb. 12	Beschaltung_SS1	46

Tabellenverzeichnis

Tab. 1	Steckersets	12
Tab. 2	Übersicht Anschluss- und Bedienelemente	13
Tab. 3	LEDs beim Einschalten	14
Tab. 4	Funktion VCC LED	15
Tab. 5	Funktion NET ST - LED	15
Tab. 6	Funktion DEV ST - LED	15
Tab. 7	Funktion OPT - LED	15
Tab. 8	Aderendhülsen und Abisolierlänge	16
Tab. 9	Belegung der Steuerklemmleiste X2A	17
Tab. 10	Belegung der Klemmleiste X2B	19
Tab. 11	OSSD-Pulsbreite in Abhängigkeit der Eingangsspannung	20
Tab. 12	Berechnung der Stromaufnahme	21
Tab. 13	Belegung der Klemmleiste X2C	21
Tab. 14	Serielle Schnittstellen	24
Tab. 15	Verbindungskabel	24
Tab. 16	Belegung der Klemmleiste X2C	26
Tab. 17	PIN-Belegung RJ45 EtherCAT	28
Tab. 18	Funktion der LEDs	28
Tab. 19	Fehlerstatusliste	29
Tab. 20	PIN-Belegung RJ45 VARAN	29
Tab. 21	Funktion der LEDs	30
Tab. 22	Belegung der Geberbuchsen X3A und X3B	33
Tab. 23	Geberspezifikationen	34
Tab. 24	Belegung der Klemmleiste X1C	36
Tab. 25	Anschlussbeispiele	38
Tab. 26	Technische Daten der STO-Funktion	41

1 Einleitung

Die beschriebenen Geräte, Anbauteile, Hard- und/oder Software sind Produkte der KEB Automation KG. Die beigefügten Unterlagen entsprechen dem bei Drucklegung gültigen Stand. Druckfehler, Irrtümer und technische Änderungen vorbehalten.

1.1 Auszeichnungen

1.1.1 Warnhinweise

Bestimmte Tätigkeiten können während der Installation, des Betriebs oder danach Gefahren verursachen. Vor Anweisungen zu diesen Tätigkeiten stehen in der Dokumentation Warnhinweise.

Warnhinweise enthalten Signalwörter für die Schwere der Gefahr, die Art und/oder Quelle der Gefahr, die Konsequenz bei Nichtbeachtung und die Maßnahmen zur Vermeidung oder Reduzierung der Gefahr.

GEFAHR



Art und/oder Quelle der Gefahr.

Führt bei Nichtbeachtung zum Tod oder schwerer Körperverletzung.

- a) Maßnahmen zur Vermeidung der Gefahr.
- b) Kann durch ein zusätzliches Gefahrenzeichen oder Piktogramm ergänzt werden.

WARNUNG



Art und/oder Quelle der Gefahr.

Kann bei Nichtbeachtung zum Tod oder schwerer Körperverletzung führen.

- a) Maßnahmen zur Vermeidung der Gefahr.
- b) Kann durch ein zusätzliches Gefahrenzeichen oder Piktogramm ergänzt werden.

VORSICHT



Art und/oder Quelle der Gefahr.

Kann bei Nichtbeachtung zu Körperverletzung führen.

- a) Maßnahmen zur Vermeidung der Gefahr.
- b) Kann durch ein zusätzliches Gefahrenzeichen oder Piktogramm ergänzt werden.

ACHTUNG



Art und/oder Quelle der Gefahr.

Kann bei Nichtbeachtung zu Sachbeschädigungen führen.

- a) Maßnahmen zur Vermeidung der Gefahr.
- b) Kann durch ein zusätzliches Gefahrenzeichen oder Piktogramm ergänzt werden.

1.1.2 Informationshinweise



Weist den Anwender auf eine besondere Bedingung, Voraussetzung, Geltungsbereich oder Vereinfachung hin.



Dies ist ein Verweis auf weiterführende Dokumentation mit Barcode für Smartphones und Link für Online-User.

(🌐 ▶ <https://www.keb.de/nc/de/suche>)



Hinweise zur Konformität für einen Einsatz auf dem nordamerikanischen oder kanadischen Markt.

1.1.3 Symbole und Auszeichnungen

- ✓ Voraussetzung
- a) Handlungsschritt
- ⇒ Resultat oder Zwischenergebnis

Querverweis auf ein Kapitel, Tabelle oder Bild mit Seitenangabe

[ru21](#) [Parametername](#) oder [Parameterindex](#)

(🌐 ▶ [Hyperlink](#))

<Strg> Steuercode

COMBIVERT Lexikoneintrag

1.2 Gesetze und Richtlinien

Die KEB Automation KG bestätigt mit der EU-Konformitätserklärung und dem CE-Zeichen auf dem Gerätetypenschild bzw. der Signierung, dass es den grundlegenden Sicherheitsanforderungen entspricht.

Die EU-Konformitätserklärung kann bei Bedarf über unsere Internetseite geladen werden.

1.3 Gewährleistung und Haftung

Die Gewährleistung und Haftung über Design-, Material- oder Verarbeitungsmängel für das erworbene Gerät ist den allgemeinen Verkaufsbedingungen zu entnehmen.



Hier finden Sie unsere allgemeinen Verkaufsbedingungen.

(🌐 ▶ <https://www.keb.de/de/agb>)



Alle weiteren Absprachen oder Festlegungen bedürfen einer schriftlichen Bestätigung.

1.4 Unterstützung

Durch die Vielzahl der Einsatzmöglichkeiten kann nicht jeder denkbare Fall berücksichtigt werden. Sollten Sie weitere Informationen benötigen oder sollten Probleme auftreten, die in der Dokumentation nicht ausführlich genug behandelt werden, können Sie die erforderliche Auskunft über die örtliche Vertretung der KEB Automation KG erhalten.

Die Verwendung unserer Geräte in den Zielprodukten erfolgt außerhalb unserer Kontrollmöglichkeiten und liegt daher ausschließlich im Verantwortungsbereich des Kunden.

Die in den technischen Unterlagen enthaltenen Informationen, sowie etwaige anwendungsspezifische Beratung in Wort, Schrift und durch Versuche, erfolgen nach bestem Wissen und Kenntnissen über den bestimmungsgemäßen Gebrauch. Sie

gelten jedoch nur als unverbindliche Hinweise und Änderungen sind insbesondere aufgrund von technischen Änderungen ausdrücklich vorbehalten. Dies gilt auch in Bezug auf eine etwaige Verletzung von Schutzrechten Dritter.

Eine Auswahl unserer Produkte im Hinblick auf ihre Eignung für den beabsichtigten Einsatz hat generell durch den Anwender zu erfolgen.

Prüfungen und Tests können nur im Rahmen der bestimmungsgemäßen Endverwendung des Produktes (Applikation) vom Kunden erfolgen. Sie sind zu wiederholen, auch wenn nur Teile von Hardware, Software oder die Geräteeinstellung modifiziert worden sind.

1.5 Urheberrecht

Der Kunde darf die Gebrauchsanleitung sowie weitere gerätebegleitenden Unterlagen oder Teile daraus für betriebseigene Zwecke verwenden. Die Urheberrechte liegen bei der KEB Automation KG und bleiben auch in vollem Umfang bestehen.

Andere Wort- und/oder Bildmarken sind Marken (™) oder eingetragene Marken (®) der jeweiligen Inhaber.

2 Allgemeine Sicherheitshinweise

Die Produkte sind nach dem Stand der Technik und anerkannten sicherheitstechnischen Regeln entwickelt und gebaut. Dennoch können bei der Verwendung funktionsbedingt Gefahren für Leib und Leben des Benutzers oder Dritter bzw. Schäden an der Maschine und anderen Sachwerten entstehen.

Die folgenden Sicherheitshinweise sind vom Hersteller für den Bereich der elektrischen Antriebstechnik erstellt worden. Sie können durch örtliche, länder- oder anwendungsspezifische Sicherheitsvorschriften ergänzt werden. Sie bieten keinen Anspruch auf Vollständigkeit. Die Nichtbeachtung der Sicherheitshinweise durch den Kunden, Anwender oder sonstigen Dritten führt zum Verlust aller dadurch verursachten Ansprüche gegen den Hersteller.

ACHTUNG

Gefahren und Risiken durch Unkenntnis!

- a) Gebrauchsanleitung lesen.
 - b) Sicherheits- und Warnhinweise beachten.
 - c) Bei Unklarheiten nachfragen.
-

3 Produktbeschreibung

3.1 Beschreibung der Steuerkarte KOMPAKT

Die Steuerkarte KOMPAKT stellt folgende Grundfunktionen zur Verfügung:

- Digitale und analoge Ein- und Ausgänge
- Potenzialfreier Relaisausgang
- CAN-Feldbusschnittstelle
- Serielle Diagnoseschnittstelle zur Verbindung mit einem PC
- Steuerungshardware „sicher getrennt“ nach EN 61800-5-1
- Bremsenansteuerung und -versorgung
- Motorschutz durch I²t, KTY, PT1000 oder PTC-Eingang
- Sicherheitsfunktion STO (zweikanalige Drehmomentabschaltung)
- Externe Versorgung der Steuerkarte

3.2 Varianten der Steuerkarte

Der 11-stellige Typenschlüssel zeigt die Varianten der Steuerkarte an. Nicht aufgeführte Stellen sind für diese Anleitung ohne Bedeutung.

1. und 2. Stelle		Gerätegröße
07...14	Für Motorleistungen von 0,75...7,5 kW	
3. und 4. Stelle		Baureihe
S6	COMBIVERT S6	
5. Stelle		Steuerungstyp
K	KOMPAKT	
6. Stelle		Ausstattung
1	Sicherheitsfunktion STO (KOMPAKT)	
4	reserviert	
7. Stelle		Gehäuse
8. Stelle		Anschluss, Spannung, Optionen
9. Stelle		Steuerkartenvariante
1	KOMPAKT Multi-Encoder-Interface, CAN®, STO, EtherCAT®	
2	KOMPAKT Multi-Encoder-Interface, CAN®, STO, VARAN®	
10. Stelle		reserviert
11. Stelle		reserviert

3.3 Sicherheitsfunktionen

Die Sicherheitsfunktion STO nach EN 61800-5-2 umfasst:

- Sicher abgeschaltetes Drehmoment (STO = Safe Torque Off)

Die Sicherheitsfunktion entspricht den Anforderungen gemäß

- Performance-Level e (ISO 13849-1).
- SIL 3 (IEC 61508 und IEC 62061).

Die Sicherheitsfunktion schützt Personen vor mechanischen Schäden.

ACHTUNG**FS**

Die Zertifizierung von Antriebsstromrichtern mit Sicherheitstechnik ist nur unter folgenden Bedingungen gültig:

- a) Die Materialnummer entspricht dem u.a. Nummernschlüssel.
- b) Das FS-Logo ist auf dem Typenschild aufgedruckt.

Nummernschlüssel für S6 KOMPAKT mit Sicherheitstechnik (x=variabel):

S6 mit Steuerung EtherCAT®	xxS6K1x-x1xx
S6 mit Steuerung VARAN	xxS6K1x-x2xx

3.4 Zubehör

Um kundenseitig vorkonfektionierte Kabel einsetzen zu können, sind die Stecker der Steuerkarte optional erhältlich. Entsprechend der eingesetzten Optionen sind folgende Steckersets erhältlich:

Gehäuse/ Phasen/ Steuerkarte	Set enthält	Materialnummer
02 / 1ph / KOMPAKT	Klemmleiste 24-polig	00S6ZC0-0006
02 / 3ph / KOMPAKT	Klemmleiste 12-polig	00S6ZC0-0000
04 / 3ph / KOMPAKT	Klemmleiste 8-polig	00S6ZC0-0001
	Klemmleiste 6-polig	
	Stecker 3-polig	
	Stecker 6-polig	
	Schirmbügel	
	2 x Schirmklemme 14 mm	

Tab. 1: Steckersets

3.5 Anschluss- und Bedienelemente

	X1C	Temperaturüberwachung, Bremsenansteuerung
	X1Z	Zugentlastung
	X2A	Steuerklemmleiste für digitale Ein-/Ausgänge; 24V-Ausgänge; Relaisausgang
	X2B	Sicherheitsfunktionen / +24V Versorgung; 2 digitale Ausgänge
	X2C	CAN-BUS / analoge Eingänge
	X3A	Geberschnittstelle Kanal A
	X3B	Geberschnittstelle Kanal B
	X4A	Diagnoseschnittstelle mit RS232/485-Schnittstelle nach DIN66019-Protokoll; Steckplatz Operator
	X4B	Feldbuseingang / Port 0
	X4C	Feldbusausgang / Port 1
	PE	Schutz-/Funktionserde
	VCC	LED Spannungsversorgung (24V)
	NET ST	LED Netzwerk-/Feldbusstatus
	DEV ST	LED Umrichter-/Gerätestatus
	OPT	Optional

Tab. 2: Übersicht Anschluss- und Bedienelemente

3.6 Motorüberwachung X1C (Temperatur, Bremse)

Die Klemmleiste X1C ist eine 6-polige, steckbare Klemmleiste mit Federkraftanschluss. Sie umfasst:

- 1 Ausgang zur Ansteuerung von 24V-Motorbremsen
- 1 analoger Eingang zur Temperaturerfassung

3.7 Steuerklemmleiste X2A

Die Steuerklemmleiste X2A ist eine 24-polige steckbare, zweireihige Klemmleiste mit Federkraftanschluss. Sie umfasst:

- 8 digitale Eingänge
- 2 digitale Ausgänge
- 1 Relaisausgang
- 24V Ausgänge zur Versorgung der Eingänge

3.8 Sicherheitsklemmleiste X2B

Die Klemmleiste X2B ist eine 8-polige steckbare, zweireihige Klemmleiste mit Federkraftanschluss. Sie umfasst:

- STO Sicherheitseingänge
- 2 Digitalausgänge
- Eingang für DC-Versorgung 24V

3.9 CAN-Bus und analoge Ein-/Ausgänge X2C

Die Klemmleiste X2C ist eine 12-polige steckbare, zweireihige Klemmleiste mit Federkraftanschluss. Sie umfasst:

- CAN-BUS Schnittstelle
- 2 analoge Eingänge
- 1 analogen Ausgang

3.10 Geberschnittstellen X3A, X3B

Der COMBIVERT ist mit zwei universellen Geberschnittstellen ausgestattet. Die Schnittstellen können unabhängig voneinander an unterschiedliche Geber angepasst werden.

3.11 Diagnoseschnittstelle X4A

Die integrierte RS232/485-Schnittstelle dient dem Anschluss von Servicetools (z.B. COMBIVIS), Displays oder des F6 Operators. Als Kommunikationsprotokoll wird DIN 66019II eingesetzt.

3.12 Feldbusschnittstellen X4B, X4C

Abhängig von den bestellten (⇒ [Varianten der Steuerkarte \[▶ 11\]](#)) ist EtherCAT® oder VARAN an den Schnittstellen X4B und X4C verfügbar.

Sehen Sie dazu auch

- 📄 [Varianten der Steuerkarte \[▶ 11\]](#)

3.13 Status LEDs

3.13.1 Bootanzeige

Bevor die LEDs ihre reguläre Funktion aufnehmen, signalisieren sie nach dem Einschalten den Bootvorgang:

LEDs	Status	Bemerkung
VCC ○	Aus	Gerät aus
NET ○ ST		
DEV ○ ST		
OPT ○		

LEDs	Status	Bemerkung
VCC ● NET ○ ST DEV ○ ST OPT ○	Initialisierung	Steuerung wird mit 24V versorgt
VCC ● NET ● ST DEV ● ST OPT ○	FPGA gebootet	FPGA wurde fehlerfrei gebootet (ca. 6 s)
VCC ● NET ● ST DEV ● ST OPT ○	Betriebsbereit	Gerät ist betriebsbereit und die LEDs nehmen ihre reguläre Funktion auf (ca. 3s)

Tab. 3: LEDs beim Einschalten

3.13.2 VCC - LED

VCC	LED Farbe	Beschreibung
AUS	-	Spannungsversorgung der Steuerkarte abgeschaltet.
EIN	grün	Steuerung wird mit 24V versorgt.

Tab. 4: Funktion VCC LED

3.13.3 NET ST - LED

NET ST	LED Farbe	Beschreibung
AUS	-	Gerät aus oder im Bootvorgang.
EIN	Gelb	Beim Einschalten, wenn FPGA gebootet ist.
Muster	diverse	Abhängig vom Feldbus => Feldbusschnittstellen.

Tab. 5: Funktion NET ST - LED

3.13.4 DEV ST - LED

DEV ST	LED Farbe	Beschreibung
AUS	-	Gerät aus oder im Bootvorgang.
EIN	Rot	Fehler
EIN	Gelb	Kein Fehler, Zwischenreis nicht geladen.
EIN	Grün	Kein Fehler, betriebsbereit.
Blinkend	Grün	Kein Fehler, dient zur Identifikation des Gerätes (fb.32).

Tab. 6: Funktion DEV ST - LED

3.13.5 OPT - LED

OPT	LED Farbe	Beschreibung
-	-	Reserviert für Optionen.

Tab. 7: Funktion OPT - LED

4 Anschluss der Steuerkarte

Beachten Sie folgende Hinweise, um Störungen zu vermeiden!

- Steuer- und Leistungskabel getrennt verlegen (ca. 10...20 cm Abstand); Kreuzungen im rechten Winkel verlegen.
- Bei induktiver Last am Relaisausgang ist eine Schutzbeschaltung vorzusehen (z.B. Freilaufdiode).
- Elektromagnetischen Störungen kann durch folgende Maßnahmen vorgebeugt werden:
 - Bei analogen Steuerleitungen immer verdrehte und geschirmte Kabel verwenden. Schirm einseitig an der Quelle auflegen.
 - Digitale Steuerleitungen verdrehen. Ab 3 m kann ein Schirm erforderlich werden. In diesem Fall beidseitig auflegen.
 - Schirm von Bremse und Motortemperatur zusammen mit dem Motorschirm auflegen. Die Innenschirme werden jedoch noch weitergeführt, um eine Störein- bzw. Auskopplung (letzteres bei der Temperaturerfassung) weitestgehend zu vermeiden.

Die Anschlüsse der Steuerklemmleisten, Gebereingänge sowie der Kommunikationsschnittstelle weisen sichere Trennung gemäß EN 61800-5-1 auf.

4.1 Montage von Anschlusslitzen

ACHTUNG

Lockere und lose Kabelverbindungen!

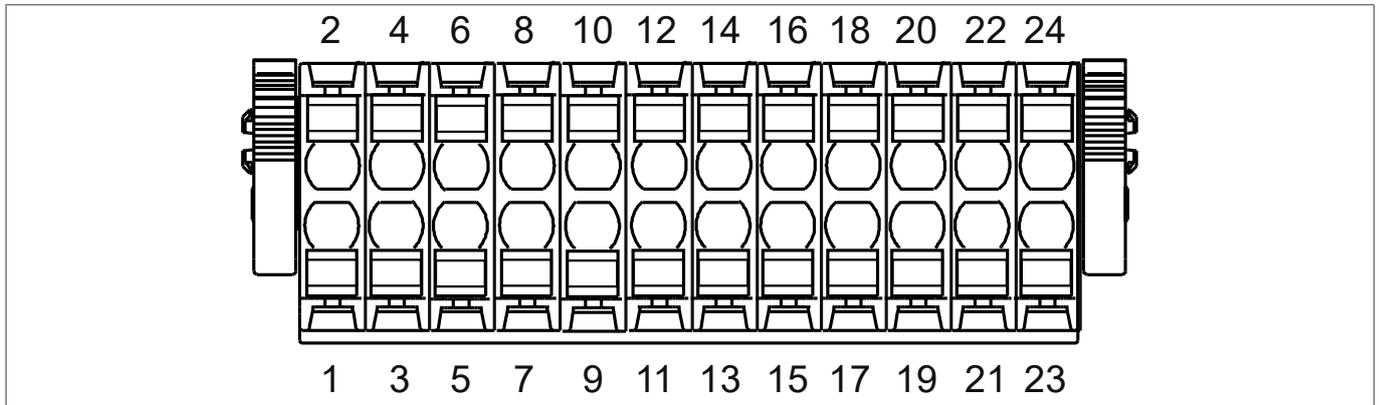
Fehlfunktionen durch Wackelkontakte.

- a) Metallhülsenlänge und Abisolierlänge gemäß Tabelle beachten.
- b) Geeignetes Presswerkzeug verwenden.
- c) Darauf achten, dass alle Drähte in die Aderendhülse eingeführt sind.
- d) Kabel nach dem Einführen in die Klemme auf festen Sitz prüfen.

Querschnitt	Aderendhülse	Metallhülsenlänge	Abisolierlänge
0,5 mm ²	Mit Kunststoffkragen	10 mm	12 mm
0,75 mm ²		12 mm	14 mm
1,0 mm ²		12 mm	15 mm
1,5 mm ²	Ohne Kunststoffkragen	10 mm	10 mm
0,2...1,5 mm ² ein- oder feindräh- tig	Ohne Aderendhülse	-	10...12 mm

Tab. 8: Aderendhülsen und Abisolierlänge

4.2 Klemmleiste X2A



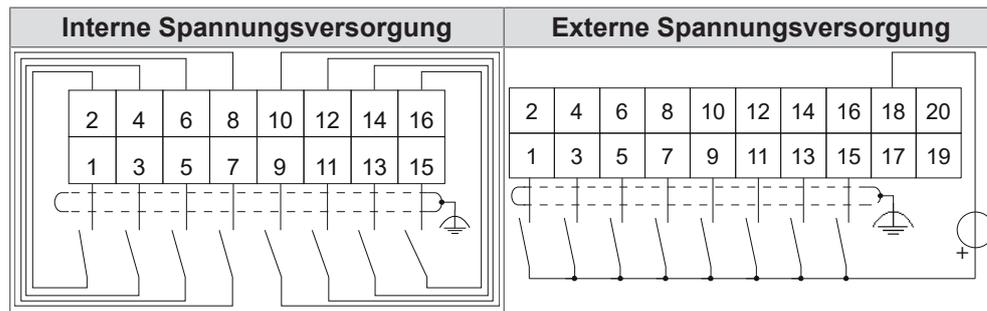
Pin	Name	Beschreibung
1	DI1	Digitaler Eingang 1
2	24Vout	Spannungsausgang zur Ansteuerung der Eingänge
3	DI 2	Digitaler Eingang 2
24	24Vout	Spannungsausgang zur Ansteuerung der Eingänge
5	DI 3	Digitaler Eingang 3
6	24Vout	Spannungsausgang zur Ansteuerung der Eingänge
7	DI 4	Digitaler Eingang 4
8	24Vout	Spannungsausgang zur Ansteuerung der Eingänge
9	DI 5	Digitaler Eingang 5
10	24Vout	Spannungsausgang zur Ansteuerung der Eingänge
11	DI 6	Digitaler Eingang 6
12	24Vout	Spannungsausgang zur Ansteuerung der Eingänge
13	DI 7	Digitaler Eingang 7
14	24Vout	Spannungsausgang zur Ansteuerung der Eingänge
15	DI 8	Digitaler Eingang 8
16	24Vout	Spannungsausgang zur Ansteuerung der Eingänge
17	DO1	Digitaler Ausgang 1
18	0V	Bezugspotenzial für digitalen Ausgang
19	DO2	Digitaler Ausgang 2
20	0V	Bezugspotenzial für digitalen Ausgang
21	RLB	Relaisausgang / Öffner
22	RLA	Relaisausgang / Schließer
23	RLC	Relaisausgang / Schaltkontakt
24	24Vout	Gleichspannungsausgang (SELV) zur Ansteuerung der Eingänge.

Tab. 9: Belegung der Steuerklemmleiste X2A

4.2.1 Digitale Eingänge

Spezifikation	Anzahl	8
	Bezeichnung	DI1...DI8
	Klemmen	X2A.1/ .3/ .5/ .7/ .9/ .11/ .13/ .15
	Klassifizierung	Typ 3 gemäß DIN EN 61131-2
	Low-Pegel (logisch 0)	-3 ... +5 V / 3 mA
	High-Pegel (logisch 1)	11 ... 30 V / 2 ... 6 mA

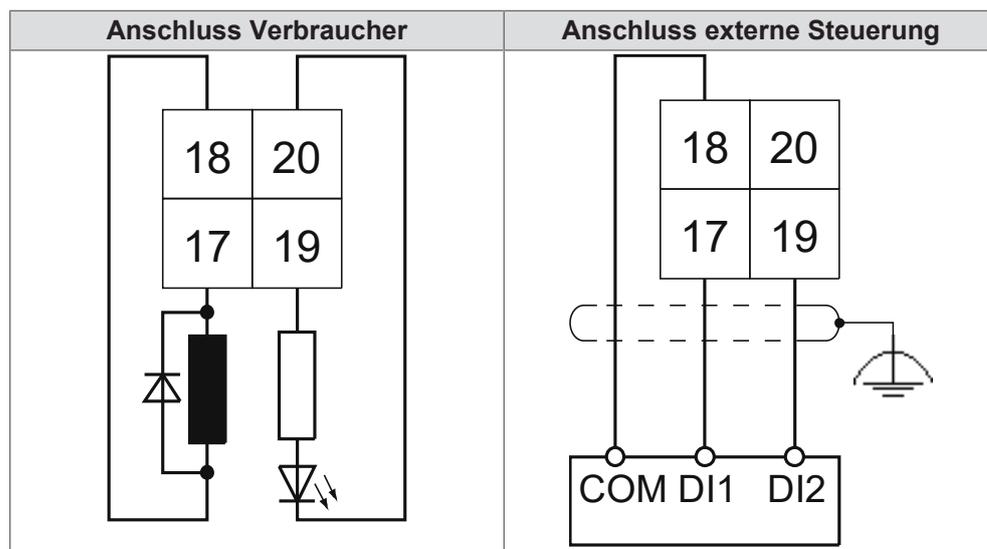
Anschluss



4.2.2 Digitale Ausgänge

Spezifikation	Anzahl	2 (+2 weitere an X2B)
	Bezeichnung	DO1 ... DO2
	Klemmen	X2A.17, X2A.19
	Typ	24 V high-side Switch
	Klassifizierung	DIN EN 61131-2
	Ausgangsspannung	Minimal P24Vin – 3 V Maximal P24Vin Bezugspotenzial 0V (X2A.18 und X2A.20)
	Ausgangsstrom	Maximal 100 mA je Ausgang (kurzschlussfest)
	Besonderheiten	Nur ohmsche Last; kein interner Freilaufzweig

Anschluss

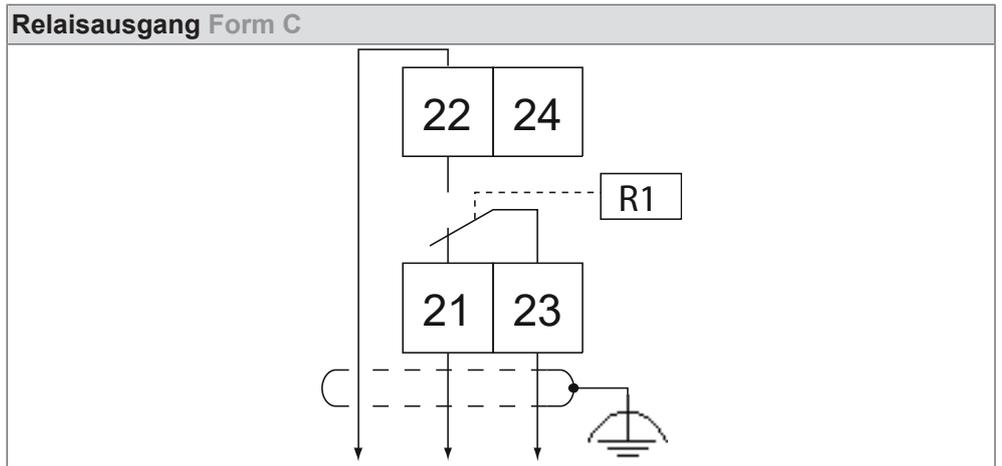


4.2.3 Relaisausgang

Spezifikation	Anzahl	1
	Bezeichnung	R1

Klemmen	X2A.21...X2A.23
Typ	Form C
Spannung	Maximal DC 30 V
Strom	0,01...1 A
Schaltzyklen	10 ⁻⁸ mechanisch
	500.000 bei 30 V / 1 A
Besonderheiten	Nur ohmsche Last; kein interner Freilaufzweig

Anschluss



4.2.4 Spannungsversorgung

4.2.4.1 Spannungsausgang zur Versorgung der Eingänge

Spezifikation Spannungsausgang	Anschluss siehe (⇒ Digitale Eingänge [▶ 18])
Bezeichnung	24Vout
Klemmen	X2A.2/ .4/ .6/ .8/ .10/ .12/ .14/.24 (24Vout)
Ausgangsstrom	max. 100 mA (kurzschlussfest) für alle 24Vout-Ausgänge zusammen
Ausgangsspannung	minimal P24Vin - 3V maximal P24Vin
Bemerkungen	Gleichspannungsausgang (SELV) zur Versorgung der digitalen Eingänge.

4.3 Klemmleiste X2B

X2B	PIN	Bezeichnung	Funktion
2	1	STO1-	Eingangs STO Kanal 1
4	2	STO1+	
6	3	STO2-	Eingangs STO Kanal 2
8	4	STO2+	
	5	DO3	Digitaler Ausgang 3 Spezifikation => DO1 und DO2
	6	DO4	Digitaler Ausgang 4 Spezifikation => DO1 und DO2
	7	0V	Bezugspotenzial für P24Vin
	8	P24Vin	Gleichspannungseingang 24 V

Tab. 10: Belegung der Klemmleiste X2B

4.3.1 Eingänge STO

Spezifikation	Anzahl	2
	Bezeichnung	STO1; STO2
	Klemmen	X2B.1/2 und X2B.3/4
	Low-Pegel (logisch 0)	-3 ... +5 V / 30 mA
	High-Pegel (logisch 1)	15 ... 30 V / 5 ... 30 mA
	Sonstiges	Beide Kanäle potenzialfrei, sodass 24 V und 0 V zugeschaltet werden können. Eingänge für Sicherheitsschaltgeräte mit Testpulsen (OSSD) ausgelegt. Signale werden nicht ausgewertet, nur gefiltert. OSSD Testintervall ist auf 10 ms begrenzt.

STO mit OSSD-Signalen Die Eingangsspannung bestimmt die maximale Pulsbreite der OSSD-Signale.

Eingangsspannung	OSSD-Pulsbreite
15 V	0,1 ms
18 V	0,8 ms
20 V	1,1 ms
24 V	1,5 ms
30 V	1,8 ms

Tab. 11: OSSD-Pulsbreite in Abhängigkeit der Eingangsspannung

4.3.2 Digitale Ausgänge

Spezifikation	Anzahl	2 (+2 weitere an X2A)
	Bezeichnung	DO3 ... DO4
	Klemmen	X2B.5, X2B.6
	Typ	24 V high-side Switch
	Klassifizierung	DIN EN 61131-2
	Ausgangsspannung	Minimal P24Vin – 3 V Maximal P24Vin Bezugspotenzial 0V (X2B.7, X2A.18 und X2A.20)
	Ausgangsstrom	Maximal 100 mA je Ausgang (kurzschlussfest)
	Besonderheiten	Nur ohmsche Last; kein interner Freilaufzweig

Anschlussbeispiele (⇒ [Digitale Ausgänge](#) [▶ 18])

4.3.3 Spannungseingang

Die Versorgung der Steuerkarte erfolgt

- extern durch eine zentrale 24V-Versorgung.

Zur Auswahl einer geeigneten Spannungsquelle muss in jedem Fall die maximale Stromaufnahme ermittelt werden.

4.3.3.1 Ermittlung der Stromaufnahme

Der Eingang P24Vin (X2B.8) versorgt folgende Komponenten:

- Steuerung (Steuerkarte mit Sicherheitsfunktionen)
- Treiber-/Leistungsteil
- Bremse
- Encoder

Verbraucher		Stromaufnahme
Steuerung		0,5 A
Leistungsteil		0,8 A
Verbraucher	Bremse	Max. 2,0 A
	Encoder	Max. 0,5 A
	Digitaler Ausgang DO1	Max. 0,1 A
	Digitaler Ausgang DO2	Max. 0,1 A
	Spannungsausgang 24Vout	Max. 0,1 A
	Summe DO Sicherheitsmodul	Max. 0,2 A

Tab. 12: Berechnung der Stromaufnahme

Um den Eingangsstrom zu berechnen, müssen die Ströme von Steuerung, Leistungsteil und Verbrauchern addiert werden. Bei den Verbrauchern kann der real benötigte Strom herangezogen werden. Der maximale Strom darf jedoch nicht überschritten werden.

4.3.3.2 Externe Versorgung

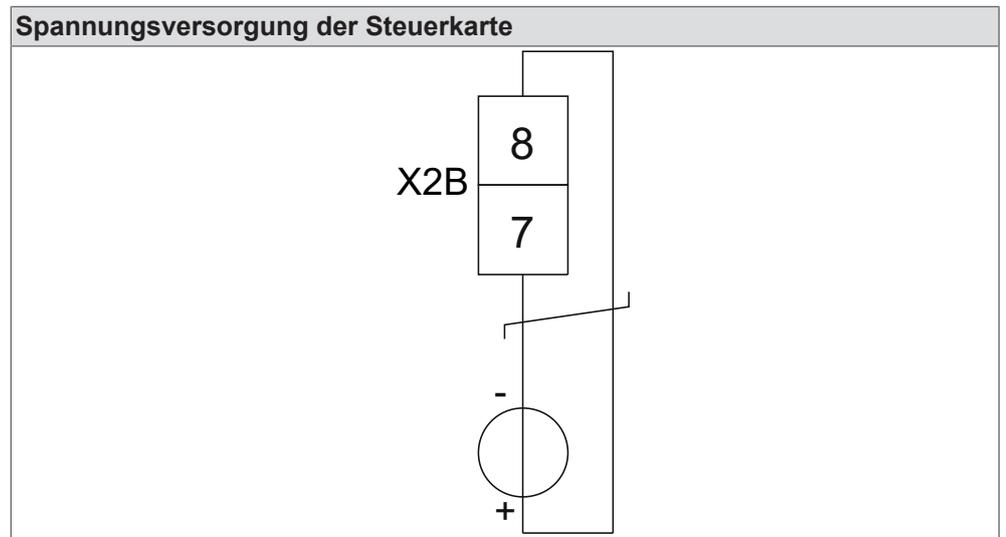
Spezifikation externe Versorgung

Spannung

DC 24 V ($\pm 5\%$)

Stromaufnahme

Berechneter Wert bis max. 4,6 A



4.4 Klemmleiste X2C

X2C	PIN	Bezeichnung	Bemerkungen
2	1	CAN low	intern gebrückt; betriebsisoliert
4	2	CAN low	
6	3	CAN high	intern gebrückt; betriebsisoliert
8	4	CAN high	
10	5	CAN GND	CAN Masse; betriebsisoliert (kann abhängig vom Kundenteilnehmer verdrahtet werden).
12	6	CAN GND	
1	7	AN1-	potenzialbehafteter Differenzeingang 1
3	8	AN1+	
5			
7			
9			
11			

X2C	PIN	Bezeichnung	Bemerkungen
	9	AN2-	potenzialbehafteter Differenzeingang 2
	10	AN2+	
	11	0V	Bezugspotenzial
	12	ANOUT	Analogausgang

Tab. 13: Belegung der Klemmleiste X2C

Beschreibung CAN-Bus (⇒► [CAN](#) [► 26])

4.4.1 Analogeingang

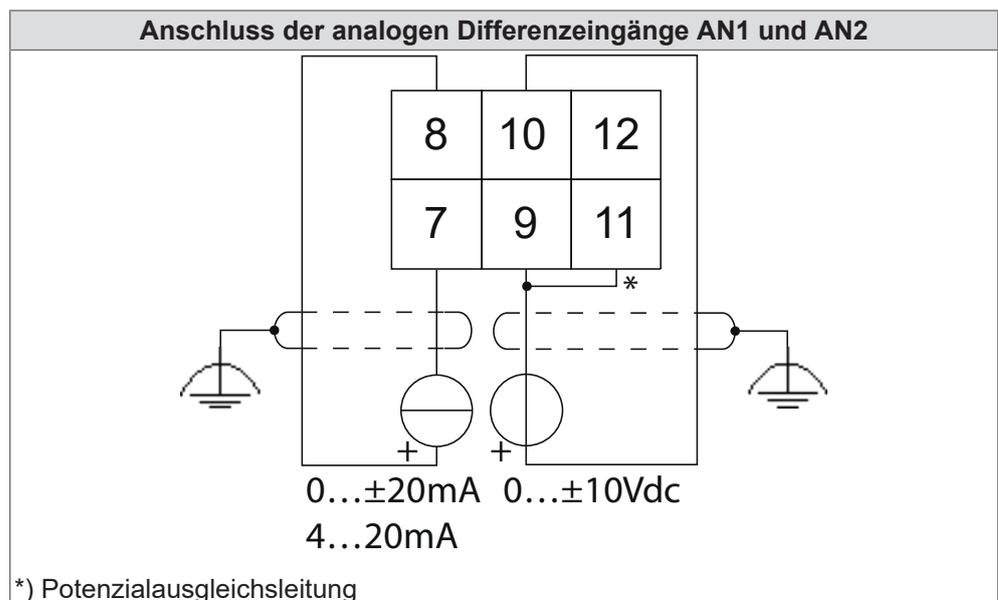
ACHTUNG

**Keine Potenzialtrennung der Analogeingänge zur Steuerspannung!
Fehlfunktionen oder Defekt durch Spannungsdifferenzen.**

- a) Wenn der Analogwert außerhalb des Common Mode Bereiches liegt, ist eine Potenzialausgleichsleitung zwischen der Analogquelle und dem Analogeingang erforderlich.
- b) Potenzialausgleichsleitung mit 0V der Steuerklemmleiste verbinden.

Spezifikation (Differenzeingänge)	Anzahl	2
	Bezeichnung	AN1, AN2
	Klemmen	X2C.7 (AN1-); X2C.8 (AN1+) X2A.9 (AN2-); X2C.10 (AN2+)
	Klassifizierung	potenzialbehafteter Differenzeingang
	Eingangssignale	Strom/Spannung umschaltbar
	Spannungseingang	DC 0...±10 V
	Stromeingang	DC 0...±20 mA; DC 4...20 mA
	Common Mode Bereich	-12,5 V... 17,5 V

Anschluss

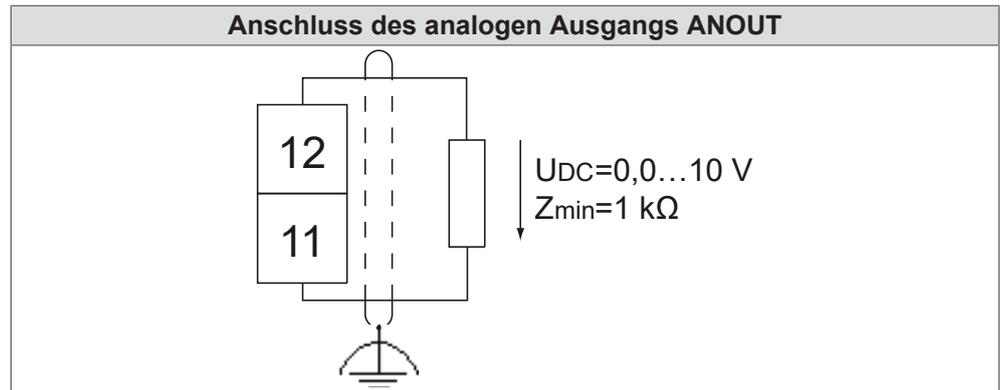


4.4.2 Analogausgang

Spezifikation	Anzahl	1
	Bezeichnung	ANOUT

Klemmen	X2A.12 Analogausgang X2A.11 Bezugspotenzial
Klassifizierung	DIN EN 61131-2
Spannungsausgang	DC 0,0...10 V (entspricht 0...100 % Ausgabegröße)
Minimale Lastimpedanz	1 k Ω
Bemerkungen	Im Bereich bis 0,1 V ist die auszugebende Größe nicht linear zur Ausgangsspannung.

Anschluss



5 Diagnose/Visualisierung X4A

Die integrierte, serielle Schnittstelle stellt folgende Funktionen zur Verfügung:

- Parametrierung des Gerätes mit der KEB Software COMBIVIS .
- Anschluss eines Bedienoperators.
- DIN66019II als Kommunikationsprotokoll.

Schnittstelle	Spezifikation
RS485	Gleichtaktspannungsbereich 0...12 V
RS232	ANSI TIA/EIA-232

Tab. 14: Serielle Schnittstellen

Bezeichnung	Materialnummer
RS232 PC-Umrichter (SubD-9 Kupplung – SubD-9 Stecker)	0058025-001D
RS232/USB (USB-Seriell-Wandler inklusive Kabel)	0058060-0040

Tab. 15: Verbindungskabel

ACHTUNG

Keine Potenzialtrennung der Diagnoseschnittstelle zur Steuerspannung! Fehlfunktionen oder Defekt durch Spannungsdifferenzen.

- a) Potenzialausgleichsleitung installieren, wenn Spannungsdifferenzen > Gleichaktsignal.



XML-Datei für COMBIVIS 6 erforderlich.

- a) Zum Betrieb mit COMBIVIS 6 ist eine aktuelle XML-Datei erforderlich.
b) Bei bestehender Internetverbindung kann der Download direkt aus COMBIVIS 6 erfolgen.

5.1 Belegung der Klemmleiste X4A

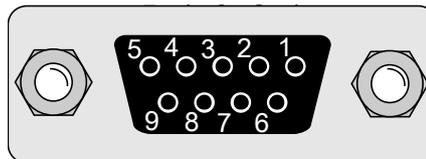


Abb. 1: Pinbelegung Buchse SubD-9 (Draufsicht)

1 reserviert	2 TxD (RS232)
3 RxD (RS232)	4 RxD-A (RS485)
5 RxD-B (RS485)	6 reserviert
7 DGND (Bezugspotenzial)	8 TxD-A (RS485)
9 TxD-B (RS485)	

5.2 Datenkabel RS232 PC-Drive Controller

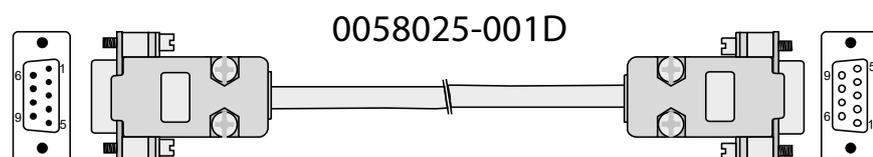


Abb. 2: Serielles Kabel zur Verbindung mit einem PC

5.3 USB-Seriellwandler

Der USB-Seriellwandler (Materialnummer 0058060-0040) wird zum Anschluss von Drive Controllern, Operatoren oder IPC-Steuerungen mit DIN 66019-Schnittstelle oder HSP5-Schnittstelle am USB-Port von Personal Computern verwendet. Der USB-Seriellwandler ist intern potenzialgetrennt.

5.4 Anschluss der RS485--Schnittstelle

Die RS485-Schnittstelle unterstützt Halbduplex- und Duplexbetrieb. Verdrahtungsbeispiele sind unter folgendem Link zu finden:



Verdrahtungsbeispiele sind unter folgendem Link zu finden:

( https://www.keb.de/fileadmin/media/Techinfo/dr/tn/ti_dr_tn-rs485-connection-00002_de.pdf)



6 Feldbusschnittstellen

6.1 Typenschlüssel Feldbus

Standardmäßig ist bei der Steuerung eine CAN-Schnittstelle integriert. Weitere Feldbusschnittstellen werden durch die 9te Stelle der Materialnummer identifiziert:

9. Stelle	Steuerkartenvariante
1	KOMPAKT Multi-Encoder-Interface, CAN®, STO, EtherCAT®
2	KOMPAKT Multi-Encoder-Interface, CAN®, STO, VARAN®

6.2 CAN

X2C	PIN	Bezeichnung	Bemerkungen
	1	CAN low	intern gebrückt; betriebsisoliert
	2	CAN low	intern gebrückt; betriebsisoliert
	3	CAN high	intern gebrückt; betriebsisoliert
	4	CAN high	intern gebrückt; betriebsisoliert
	5	CAN GND	CAN Masse; betriebsisoliert (kann abhängig vom Kundenteilnehmer verdrahtet werden).
	6	CAN GND	
	7	AN1-	potenzialbehafteter Differenzeingang 1
	8	AN1+	
	9	AN2-	potenzialbehafteter Differenzeingang 2
	10	AN2+	
	11	0V	Bezugspotenzial
	12	ANOUT	Analogausgang

Tab. 16: Belegung der Klemmleiste X2C

Spezifikation

Feldbustyp	CAN
Übertragungspegel	Gemäß DIN ISO 11898; ISO High Speed
Übertragungsgeschwindigkeit	20, 25, 50, 100, 125, 250, 500, 1000 kbit/s; einstellbar über (fb66)
Potenzialtrennung	Betriebsisoliert (funktionsisoliert) zum Steuerungspotenzial.
Busabschluss	120 Ω extern zwischen (CAN High und CAN Low) an beiden Enden der Busleitung verdrahten.

Anschluss

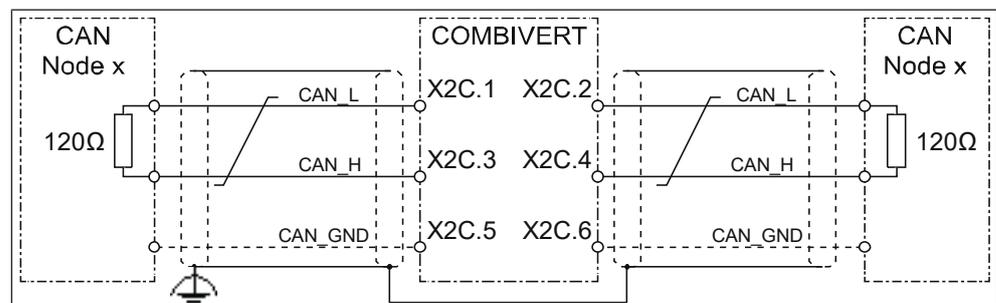


Abb. 3: Anschluss CAN-Bus

NET ST - LED im Modus CAN

Die NET ST - LED ist gemäß CiA 303-3 eine Kombination aus RUN und ERROR LED.

Leuchtmuster NET ST LED (Rot/
Grün-Kombi)

Status	Leuchtmuster	Beschreibung
Pre-Op	g-0 (Raster 200 ms)	Gerät im Status PRE-OPERATIONAL
Stop	g-0-0-0-0-0 (Raster 200 ms)	Gerät im Status STOPPED
Op	g (dauernd)	Gerät im Status OPERATIONAL; kein Fehler
Bus off	r (dauernd)	CAN Bus abgeschaltet.
Invalid Configuration	r-0 (Raster 200 ms)	Allgemeiner Konfigurationsfehler.
Warning limit reached	r-0-0-0-0-0 (Raster 200 ms)	Ein Fehlerzähler hat den Warnpegel erreicht oder überschritten.
Error control event	r-0-r-0-0-0-0-0 (Raster 200 ms)	Ein Guard oder Heartbeat Ereignis ist aufgetreten.
Sync error	r-0-r-0-r-0-r-0-0-0-0-0 (Raster 200 ms)	SYNC Meldung ist nicht innerhalb der eingestellten Time-Out-Zeit empfangen worden.
Legende	r: Rot g: Grün 0: aus	Die Signale von Rot/Grün sind um 180° verschoben. Bei Überlagerung hat Rot Vorrang.

6.3 EtherCAT



Spezifikation

EtherCAT® ist eine eingetragene Marke und patentierte Technologie, lizenziert durch die Beckhoff Automation GmbH, Deutschland.

Feldbustyp	EtherCAT
Übertragungspegel	100Base-Tx gemäß IEEE802.3 mit Autonegotiation und Auto-Crossover
Anschlüsse	X4B: EtherCAT IN X4C: EtherCAT OUT
Geräteadressierung	ECAT-Addr; wird üblicherweise vom Master im Hochlauf vergeben.
Geräteidentifizierung	StationAlias wird unterstützt. Die Zelle im ECAT-EEPROM(SII) kann vom Master geschrieben werden und wird nichtflüchtig gespeichert. Über Erweiterung der Zustandsmaschine wird nicht unterstützt (IdentificationReg 134 = False).
Hot Connect	Ja über StationAlias.
Anzahl SyncManager	4 (Receive-, Send-Mailbox, PDOOUT-, PDIN-Daten).
Anzahl FMMUs	3 (PDOOUT-, PDIN-Daten, Send-Mailbox-Status).
Max. Anzahl PDOOUT-Daten	Max. 2 PDOs; Mapping frei wählbar. 32 Byte + optionale FSoE-Daten. 64 Byte + optionale FSoE-Daten (ab SW 2.8).
Max. Anzahl PDIN-Daten	Max. 2 PDOs; Mapping frei wählbar. 32 Byte + optionale FSoE-Daten. 64 Byte + optionale FSoE-Daten (ab SW 2.8).

Azyklischer Datenverkehr: Unterstützte Mailboxprotokolle CoE; SDO-Download; SDO-Upload (Caomplete Access wird nicht unterstützt); Emergency

Distributed Clocks (DC) Ja, 32 Bit; minimale Zykluszeit:
500 μ s (is22=8 x tp)
250 μ s (is22=4 x tp) ab SW 2.8
=> Synchrone Kommunikationsbetriebsart

Anschluss

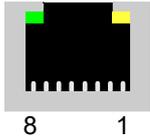


Abb. 4: Buchse RJ45 Frontansicht

PIN	RJ45 ohne Mitführung der Versorgungsspannung (Betrachtung mit Auto-Cross Over)	
1	TX+	RX+
2	TX-	RX-
3	RX+	TX+
4	Reserviert	
5	Reserviert	
6	RX-	TX-
7	GND	
8	GND	

Tab. 17: PIN-Belegung RJ45 EtherCAT

LED / Leuchtmuster	Funktion
Gelb	keine Funktion
Grün	Link/Activity
Aus	Port geschlossen
An	Port geöffnet; kein Datenverkehr
Flackern	Port geöffnet; mit Datenverkehr

Tab. 18: Funktion der LEDs

Die NET ST - LED ist gemäß ETG1300 eine Kombination aus RUN und ERROR LED.

Leuchtmuster NET ST LED (Rot/Grün-Kombi)

Status	Leuchtmuster	Beschreibung
INIT	0	Gerät im Status INITIALISATION; kein Fehler
Pre-Op	g-0 (Raster 50 ms)	Gerät im Status PRE-OPERATIONAL
Safe-Op	g-0-0-0-0-0 (Raster 200 ms)	Gerät im Status SAFE-OPERATIONAL
Op	g (dauernd)	Gerät im Status OPERATIONAL; kein Fehler
ERROR	r (dauernd)	Kommunikations- oder Gerätefehler.
LOAD ERROR	r-0 (Raster 50 ms)	Ladefehler bei der Initialisierung
Invalid Configuration	r-0 (Raster 200 ms)	Allgemeiner Konfigurationsfehler.
Warning limit reached	r-0-0-0-0-0 (Raster 200 ms)	Ein Fehlerzähler hat den Warnpegel erreicht oder überschritten.

Status	Leuchtmuster	Beschreibung
Local Error	r-0-0-0-0-0 (Raster 200 ms)	Lokaler Fehler; Gerät hat selbstständig den Status von OPERATIONAL zu SAFE-OPERATIONAL geändert. Error-Bit ist auf „1“ gesetzt.
Process Data or EtherCAT Watchdog	r-0-r-0-0-0-0 (Raster 200 ms)	In der Applikation ist ein Watchdog-Fehler aufgetreten.
Legende	r: Rot g: Grün 0: aus	Die Signale von Rot/Grün sind um 180° verschoben. Bei Überlagerung hat Rot Vorrang.

Fehlerstatusliste

Fehler	Bedeutung	Beispiel
Kommunikations- oder Gerätefehler	Ein Kommunikations- oder Gerätefehler ist aufgetreten.	Das Gerät antwortet nicht mehr
Prozessdaten Watchdog Timeout	Die Watchdoganwendung meldet Zeitüberschreitung.	Sync-Manager Zeitüberschreitung
Lokaler Fehler	Der Feldbusstatus hat sich aufgrund eines Fehlers geändert.	Gerät ändert seinen EtherCAT-Status von OP zu SafeOPError aufgrund eines Synchronisationsfehlers.
Ungültige Konfiguration	Allgemeiner Konfigurationsfehler	Zustandsänderung aufgrund von nicht möglichen Register- oder Objekteinstellungen oder ungültiger Hardwarekonfiguration.
Ladefehler	Ladefehler bei der Initialisierung	Prüfsummenfehler im Flash-Speicher vom Applikationscontroller.

Tab. 19: Fehlerstatusliste

6.4 Varan

Spezifikation

Feldbustyp	VARAN
Übertragungspegel	100Base-Tx gemäß IEEE802.3 mit Autonegotiation und Auto-Crossover
Anschlüsse	X4B: VARAN IN X4C: VARAN OUT

Anschluss

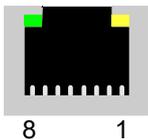


Abb. 5: Buchse RJ45 Frontansicht

PIN	RJ45 ohne Mitführung der Versorgungsspannung (Betrachtung mit Auto-Cross Over)	
1	TX+	RX+
2	TX-	RX-
3	RX+	TX+
4	Reserviert	
5	Reserviert	
6	RX-	TX-
7	GND	
8	GND	

Tab. 20: PIN-Belegung RJ45 VARAN

LED / Leuchtmuster	Funktion
Gelb	Activity
Aus	Kein Datenverkehr oder deaktiviert
AN	Leuchtet bei Datenempfang über den VARAN Bus
Grün	Link
Aus	Keine Verbindung
An	Leuchtet, bei Verbindung zwischen zwei PHYs.

Tab. 21: Funktion der LEDs

Leuchtmuster NET ST LED

Bei VARAN hat die NET ST – LED keine Funktion.

7 Geberschnittstellen

7.1 Multi-Encoder-Interface

Das Multi-Encoder-Interface besteht aus zwei Kanälen. Kanal A unterstützt folgende Gebertypen:

- Inkrementalgebereingang (RS485) mit oder ohne Nullsignal
- Resolver
- EnDat (digital mit 1V ss Inkrementalsignalen)
- BiSS (digital)
- Hiperface
- SinCos mit/ohne Nullsignal; mit/ohne Absolutlage (SSI oder analog 1V ss)

Kanal B unterstützt folgende Gebertypen:

- Inkrementalgebereingang (RS485) mit oder ohne Nullsignal
- Inkrementalgebereingang (HTL)
- Inkrementalgeberausgang (RS485)
- SSI
- BiSS (digital)
- EnDat (digital)

ACHTUNG! Bei Verwendung eines digitalen EnDat 2.2 Gebers auf Kanal B ist der Einsatz eines analogen EnDat Gebers auf Kanal A nicht möglich.

ACHTUNG

Undefinierte Zustände durch Stecken von Geberkabeln im Betrieb!

Fehlfunktionen durch falsche Drehzahl- oder Lagewerte.

- a) Stecker am Geberinterface nie während des Betriebes aufstecken/abziehen.

7.2 Eingangssignale

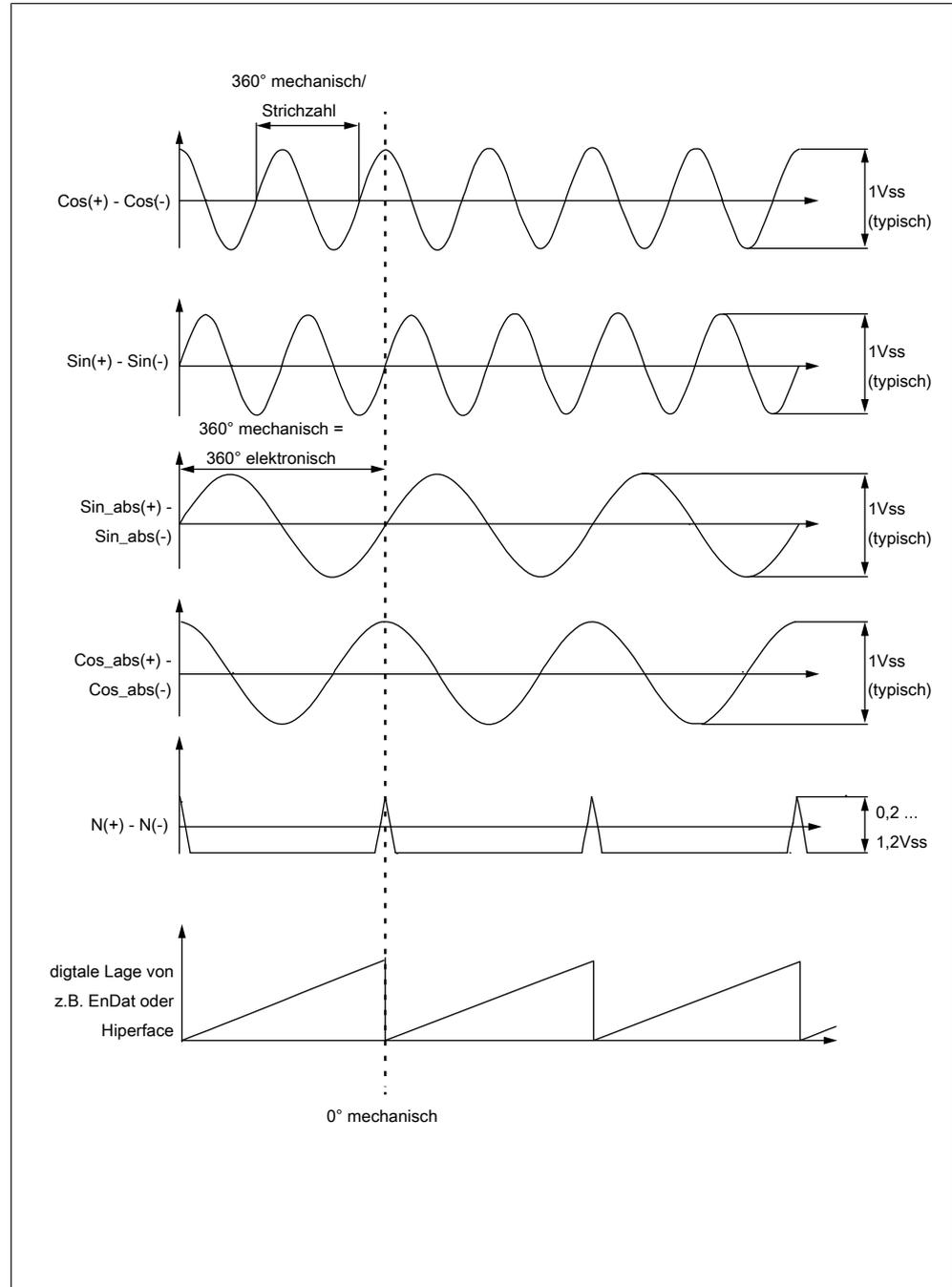
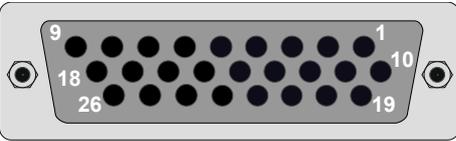


Abb. 6: Zuordnung der Eingangssignale (als Differenzsignale)

- a) Bei rechteckförmigen Inkrementalsignalen entspricht der Verlauf des Signals A -> COS und B -> SIN.
- b) Die Bezeichnungen „C“ und „D“ für die absoluten Signale sind zu prüfen. Oft entspricht dem Signal C -> SIN_abs und D -> (invertiert)COS_abs. Somit ist D+ an COS_abs- und D- an COS_abs+.

7.3 Geberbuchsen X3A/X3B

X3A / X3B: Steckverbinder Buchse			(Frontansicht Buchse)			D-Sub DB-26 (HD), dreireihig				
Gegenstück: Steckverbinder Stecker						D-Sub DB-26 (HD), dreireihig, mit Befestigungsschrauben UNC 4.40				
Geber	Inkrementalgeber RS485 und 1Vss (nur Kanal 1)	Inkrementalgeber HTL	Resolver	Hiperface	SinCos (absolut)	SSI, EnDat (digital), BiSS (digital)	Sin/Cos-SSI, EnDat (1Vss), BiSS (digital)	Inkrementalgeber Nachbildung RS485		
Kanal	A / B	B	A	A	A	A / B	A	B		
Pin										
1	A+			Cos+	Cos+		Cos+	A+ (out)		
2	A-			Cos-	Cos-		Cos-	A- (out)		
3	B+			Sin+	Sin+		Sin+	B+ (out)		
4	B-			Sin-	Sin-		Sin-	B- (out)		
5	N+			Data+	N+	Data+	Data+	N+ (out)		
6	N-			Data-	N-	Data-	Data-	N- (out)		
8, 9	5,25 V (liegen an, sobald ein Gebertyp eingestellt ist)									
10			Cos+		Cos_abs+	Takt-	Takt-			
11			Cos-		Cos_abs-					
12			Sin+		Sin_abs+	Takt+	Takt+			
13			Sin-		Sin_abs-					
14			Erreger+							
15			Erreger-							
7, 16, 17	GND und Innenschirme									
18	24 V	24 V			24 V	24 V	24 V			
19		A_HTL+								
20		A_HTL-								
21		B_HTL+								
22		B_HTL-								
23		N_HTL+								
24		N_HTL-								
25, 26	8 V (abhängig von Parameter ec14, wenn ein Gebertyp eingestellt ist)									

Tab. 22: Belegung der Geberbuchsen X3A und X3B

Hinweise für PIN 25/26

Versorgungsspannung von $U_{DC} = 8\text{ V}$ wird nur ausgegeben, wenn

- Parameter ec14 Bit 1 = „manuell“ und ec14 Bit 0 = „8V“ eingestellt ist.
- Parameter ec14 Bit 1 = „automatisch“ und ec16 = „Hiperface“ oder „Resolver“ eingestellt ist.

Alle anderen Spannungen an diesen Kontakten sind nicht definiert und dürfen nicht zur Versorgung von Gebern benutzt werden!

7.4 Geberkabellänge

Die maximale Geberleitungslänge beträgt 50 m. Zusätzlich wird der Wert durch die Signalfrequenz, Kabelkapazität und Versorgungsspannung begrenzt.

Die maximale Geberkabellänge bedingt durch den Spannungsabfall auf der Versorgungsleitung errechnet sich wie folgt:

$$\text{max. Geberkabellänge} = \frac{\text{Versorgungsspannung} - \text{min. Geberspannung}}{\text{max. Geberstrom} \cdot 2 \cdot \text{Adernwiderstand pro Meter}}$$

Abb. 7: Geberkabellänge

Die Versorgungsspannung ist abhängig vom eingestellten Geber. Die anderen Werte sind dem Datenblatt des Gebers und des Geberkabels zu entnehmen.

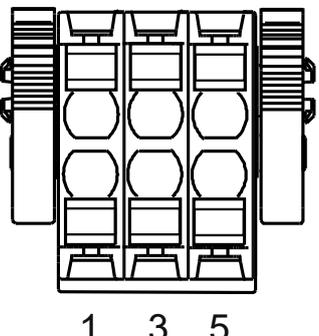
7.5 Beschreibung der Geberschnittstellen

PIN	Signale	Beschreibung
1, 2, 3, 4	A+/- B+/- Cos+/- Sin+/-	<p>Nur Kanal A: Eingang für zwei sinusförmige, um 90° verschobene Differenzsignale mit U_{ss}=1 V, maximal 200 kHz. Massebezogen (z.B. Cos+ gegen GND): Gleichanteil 2,5 V ±0,5 V Differenziell (z.B. Cos+ gegen Cos-): Gleichanteil 0 V ±0,1 V Signalhöhe U_{ss}=0,6 V...1,2 V</p> <p>Kanal A: Eingang für blockförmige Inkrementalsignale nach RS485 maximal 200kHz.</p> <p>Kanal B: Eingang für blockförmige Inkrementalsignale nach RS485 maximal 500kHz. Inkrementalgebernachbildung: Lageänderungen von Kanal A werden mit zwei 90° versetzten RS485-Signalen an Kanal B ausgegeben. Maximale Ausgangsfrequenz 500 kHz.</p>
5, 6	N+/- Data+/-	<p>Nur Kanal A: Eingang Nullsignal ein Mal pro Umdrehung. Differenzielle Signalhöhe (N+ ... N-): • Größer 50 mV: Nullsignal ist aktiv • Von 50 mV bis -50 mV: undefiniert • Kleiner -50 mV: Nullsignal ist inaktiv Signallänge 330°...360° der Signallänge der Inkrementalsignale.</p> <p>Kanal A und B: Eingang Nullsignal oder Daten RS485. Nullsignal ist 1-aktiv, wenn Signale A und B auch 1-aktiv sind.</p> <p>Nur Kanal B: Ausgang Nullsignal RS485. Nullsignal ist 1-aktiv, wenn Signale A und B auch 1-aktiv sind. Es wird ausgegeben, wenn die Lage auf Kanal A 0° hat.</p>

PIN	Signale	Beschreibung
10, 11, 12, 13	Sin+/- Cos+/- Sin_abs+/- Cos_abs+/-	Nur Kanal A: Eingang für sinusförmige Absolutsignale U _{ss} =1 V für SinCos-Geber U _{ss} =3,8 V maximal für Resolver
10, 12	Takt+/-	Ausgang für Taktsignal RS485
14, 15	Erreger+/-	Nur Kanal A: Ausgang Erregerspannung für Resolver: U _{eff} =2,54 V ± U _{ss} =7,2 V ±5 %; max. I _{eff} =30 mA; 10 kHz Kopplungsfaktor für Resolver: 0,5 ±10 % Phasenverschiebung 0° ±5°
25, 26	5,25 V / 8 V	Ausgang Versorgungsspannung für Geber: ec14 = 0 => 5,25 V +5 %/ -10 % ec14 = 1 => 8 V +5 %/ -10 % ec14 = 2 => automatisch, abhängig vom eingestellten Gebertyp (ec16) Max. 500 mA insgesamt (250 mA pro Kanal)
8, 9	5,25 V	Ausgang Versorgungsspannung für Geber: 5,25 V +5 %/ -10 % Max. 500 mA insgesamt (250 mA je Kanal)
18	24 V	Ausgang Versorgungsspannung für Geber: U _{dc} =24 V max. 500 mA insgesamt (250 mA je Kanal) • Minimal P24V_IN - 3 V • Maximal P24V_IN
19, 20, 21, 22, 23, 24	A_HTL+/- B_HTL+/- N_HTL+/-	Nur Kanal B: Eingang HTL-Signale 10 V...30 V maximal 150 kHz

Tab. 23: Geberspezifikationen

8 Bremsenansteuerung und Temperaturerfassung

X1C	PIN	Bezeichnung	Bemerkungen
	1	BR+	Bremsenansteuerung / Ausgang
	2	BR-	Bremsenansteuerung / Ausgang
	3	Reserviert	
	4	Reserviert	
	5	TA1	Temperaturerfassung / Eingang+
	6	TA2	Temperaturerfassung / Eingang-

Tab. 24: Belegung der Klemmleiste X1C

8.1 Bremsenansteuerung

⚠ VORSICHT

Falsche Dimensionierung der Bremse

Bremse trennt nicht oder nur verzögert

- Eingangsspannungstoleranz der Bremse entsprechend der Toleranz der Ausgangsspannung auswählen.
- Eventuell Hilfsrelais einsetzen.

Spezifikation Bremsen-/Relaisausgang

Bezeichnung	BR+ (X1C.1); BR- (X1C.2)
Funktion	Ausgang zur Ansteuerung einer Bremse oder Relais.
Ausgangsspannung (DC)	minimal $P24V_{in} - 2,4 V$ maximal $P24V_{in}$
Maximaler Ausgangsstrom	2 A
Sonstiges	Interner Freilaufzweig; interne Filterschaltung; kurzschlussfest

Anschluss

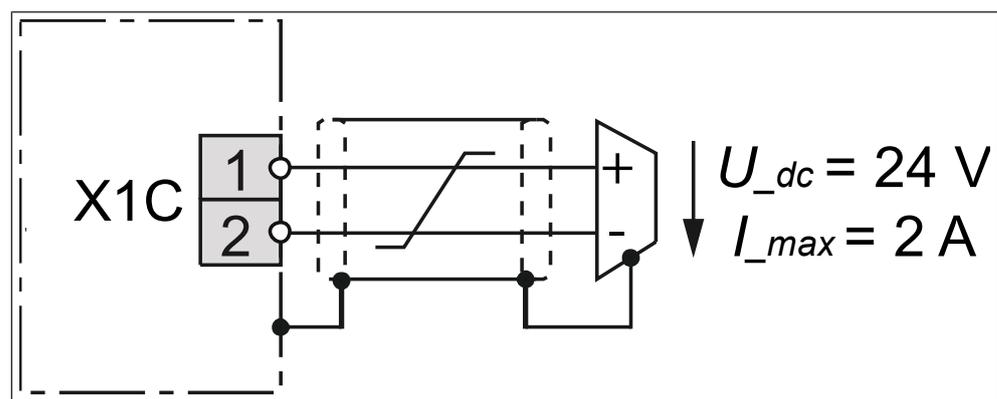


Abb. 8: Anschluss einer Bremse

8.2 Temperaturerfassung

⚠ GEFÄHR



Stromschlag durch Sensoren ohne sichere Trennung!

- Nur Sensoren mit Basisisolierung verwenden.
- Bis zu angegebenem Fertigungsjahr/ -woche (siehe Spezifikation) nur Sensoren mit doppelter Isolierung (Basisisolierung plus zusätzliche Isolierung) zulässig.

ACHTUNG

Störungen durch falsche Leitungen oder Verlegung!

Fehlfunktionen der Steuerung durch kapazitive oder induktive Einkopplung

- Leitungen vom Motortemperatursensor (auch geschirmt) nicht zusammen mit Steuerleitungen verlegen.
- Leitungen vom Motortemperatursensor innerhalb der Motorleitungen nur mit doppelter Abschirmung zulässig.

Spezifikation Temperatureingang

Bezeichnung	TA1; TA2
Klemmen	X1C.5 (TA1) Eingang + X1C.6 (TA2) Eingang -
Funktion	Temperatursensoreingang (umschaltbar)
Sonstiges	Basisisolierung zur SELV-Spannung der Steuerkarte. Als Auslegung (Phase – PE) ist eine Systemspannung von 300 V gewählt.

Im COMBIVERT ist eine umschaltbare Temperatureauswertung implementiert. Die gewünschte Betriebsart ist per Software (dr33) einstellbar.

Betriebsart (dr33)	Widerstand	Temperatur/Status
0	KTY84/130	0,49 kΩ
		1 kΩ
		1,72 kΩ
1	PTC gemäß EN 60947-8 (standard)	<0,75 kΩ
		0,75...1,5 kΩ
		1,65...4 kΩ
		>4 kΩ
2	Über Geber	Digital über den Geberkanal
3	KTY83/110	0,82 kΩ
		1,67 kΩ
		2,53 kΩ
4	PT1000	1 kΩ
		1,38 kΩ
		1,75 kΩ
-	Überwachung	<0,04 kΩ
		>79,5 kΩ

8.2.1 Betrieb ohne Temperaturerfassung

Verwendung des COMBIVERT ohne Auswertung des Temperatureingangs:

Auswertung abschalten (pn12 = 7) oder Brücke zwischen Klemme TA1 (X1C.5) und TA2 (X1C.6) installieren (dr33 = 1).

8.2.2 Anschluss eines KTY-Sensors

ACHTUNG

Kein Schutz der Motorwicklung bei falschem Anschluss!

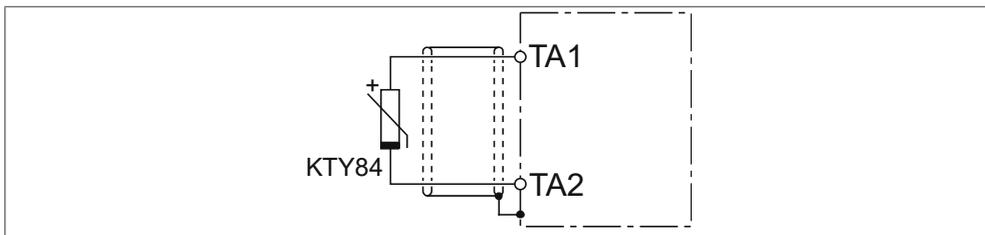
Nichtbeachtung führt zu Fehlmessungen und gegebenenfalls zur Zerstörung der Motorwicklung

- a) KTY-Sensoren in Durchlassrichtung betreiben.
- b) KTY-Sensoren nicht mit anderen Erfassungen kombinieren.

Einstellungen KTY-Eingang

Einstellung dr33 = 0 => KTY84/130
dr33 = 3 => KTY83/110

Anschluss KTY-Sensor

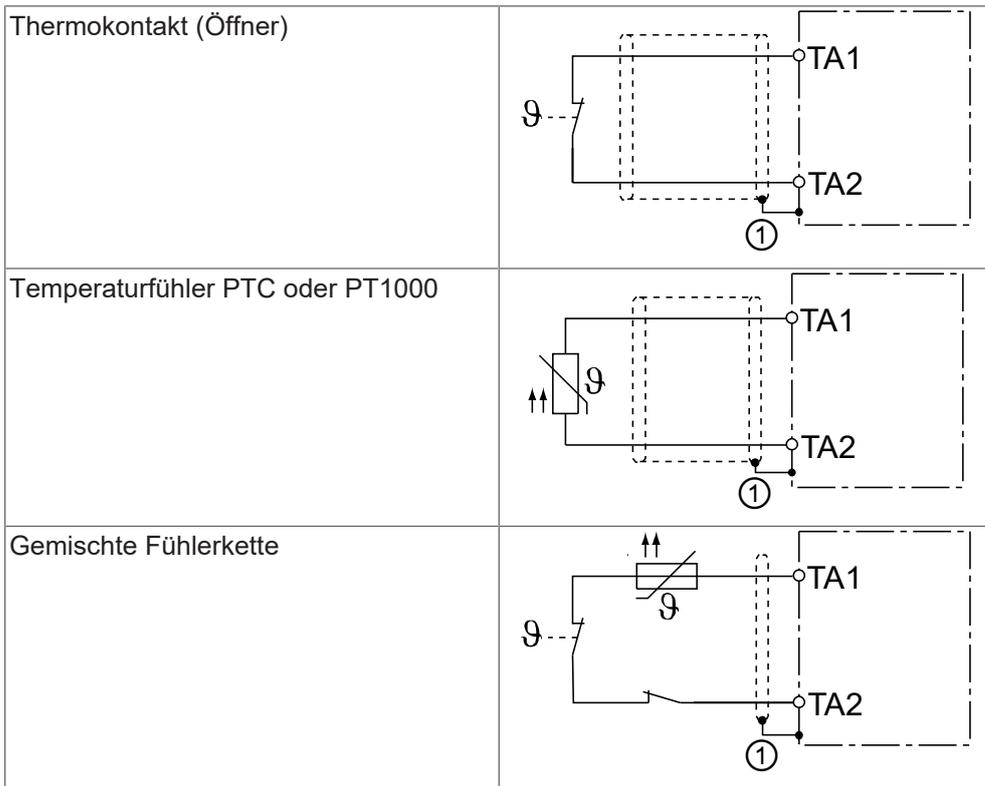


8.2.3 Anschluss von PTC, Temperaturschalter oder PT1000

Einstellungen von PTC, Temperaturschalter oder PT1000

Einstellung dr33 = 1 => PTC oder Temperaturschalter
dr33 = 4 => PT1000

Anschluss



① Anschluss über Schirmblech (falls nicht vorhanden auf der Montageplatte auflegen).

Tab. 25: Anschlussbeispiele

9 Sicherheitsfunktion STO

⚠ GEFAHR



Unsachgemäße Installation von Sicherheitstechnik!

Tod und schwere Körperverletzung.

- a) Sicherheitsfunktionen dürfen nur von Personen installiert und in Betrieb genommen werden, die im Bereich Sicherheitstechnik ausgebildet und entsprechend unterwiesen sind.
- b) Nach der Installation sind die Sicherheitsfunktionen und Fehlerreaktionen zu prüfen und durch ein Abnahmeprotokoll zu bestätigen.

Durch elektronische Schutzeinrichtungen sind Sicherheitsfunktionen in die Antriebssteuerung integriert, um Gefährdungen durch Funktionsfehler in Maschinen zu minimieren oder zu beseitigen.

Die integrierten Sicherheitsfunktionen ersetzen die aufwändige Installation von externen Sicherheitskomponenten. Die Sicherheitsfunktionen können angefordert oder durch einen Fehler ausgelöst werden.

Sicherheitsfunktionen schützen Personen bei ordnungsgemäßer Projektierung, Installation und Betrieb vor mechanischen Schäden.

⚠ WARNUNG



Ausfall von Sicherheitsfunktionen

Kein Schutz

- ✓ Um die Sicherheit dauerhaft zu gewährleisten:
 - a) Regelmäßige Kontrollen der Sicherheitsfunktionen durchführen.
 - b) Die Abstände ergeben sich durch die Risikoanalyse.
 - c) Die Nutzungsdauer ist auf 20 Jahre begrenzt. Danach ist das Gerät zu ersetzen.

9.1 Beschreibung von STO

STO (Safe Torque Off) „Sicher abgeschaltetes Drehmoment“

In Gefahrenbereichen können Einrichtarbeiten oder Arbeiten zur Störungsbeseitigung notwendig sein, bei denen Schutzeinrichtungen wie Netz- oder Motorschütze nicht aktiviert werden sollen. Dort kann die Sicherheitsfunktion STO eingesetzt werden.

Im Vergleich zur Abschaltung durch Netzschütze oder Motorschütze ermöglicht die integrierte Sicherheitsfunktion das einfache Zusammenfassen von Antrieben einer Anlage zu funktionalen Gruppen. Das sicher abgeschaltete Moment kann dadurch auf bestimmte Anlagenbereiche begrenzt werden. Je nach Anwendung kann durch die Nutzung von STO der Einsatz von Netz- oder Motorschützen entfallen.

Im Fehlerfall oder auf Anforderung werden die Leistungshalbleiter des Antriebsmoduls abgeschaltet und dem Antrieb keine Energie zugeführt, die eine Drehung oder ein Drehmoment (oder bei einem Linearantrieb eine Bewegung oder eine Kraft) verursachen würde. Bei Auftreten eines Fehlers kann die Anlage noch sicher abgeschaltet werden bzw. bleiben.

⚠ GEFAHR



Bei aktiver STO-Funktion liegt weiterhin Netzspannung an!

Elektrischer Schlag

- a) Vor Arbeiten am Gerät unbedingt die Spannungsversorgung abschalten.
- b) Entladezeit abwarten.

Ein weiterer Vorteil ist, dass die Auf- und Entladezeit des Gleichspannungszwischenkreises nicht berücksichtigt werden muss. Dadurch ist die Anlage nach einer Betriebsunterbrechung schneller wieder betriebsbereit.

Reguläre elektromechanische Betriebsmittel unterliegen Verschleiß. Durch den Einsatz der Funktion STO wird auf diese Betriebsmittel verzichtet und die Wartungskosten reduziert.

Kenndaten für STO :

- Energieversorgung für das Drehfeld des Motors wird unterbrochen (Motor trudelt aus).
- Einsatz, wenn Überwachung auf Stillstand nicht erforderlich.
- Ein ungewollter Anlauf des Motors wird verhindert.
- Keine galvanische Trennung des Motors vom Antriebsstromrichterzwischenkreis.

Die Sicherheitsfunktionen entsprechen den Anforderungen gemäß Performance-Level e (ISO 13849-1) und SIL 3 (IEC 61508 und IEC 62061).

Die Sicherheitsfunktionen schützen Personen bei ordnungsmäßiger Projektierung, Installation und Betrieb vor mechanischen Schäden.

Was kann die STO Funktion in Bezug auf die EN 60204-1 ?

- **Not-Halt** kann durch die STO -Funktion realisiert werden, da die Netzspannung hierbei weiterhin anliegen darf.
- **Not-Aus** kann nur in Verbindung mit einem Netzschütz realisiert werden, welches die Netzspannung wegschaltet!

9.2 Nothalt gemäß EN 60204

Durch die Verwendung geeigneter Sicherheitsschaltgeräte kann durch die STO-Funktion Stopp-Kategorie 0 und 1 nach EN 60204-1 in der Anlage erreicht werden (Anschlussvorschläge STO).

- **Stopp-Kategorie 0**
„ungesteuertes Stillsetzen“, d. h. Stillsetzen durch sofortiges Abschalten der Energie zu den Antriebselementen.
- **Stopp-Kategorie 1**
„gesteuertes Stillsetzen“, d. h. die Energie zu den Antriebselementen wird beibehalten, um das Stillsetzen zu erreichen. Die Energie wird erst dann unterbrochen, wenn der Stillstand erreicht ist.

Not-Halt nach EN 60204-1 muss in allen Betriebsarten des Antriebsmoduls funktionsfähig sein. Das Rücksetzen von Not-Halt darf nicht zum unkontrollierten Anlauf des Antriebs führen.

ACHTUNG



Automatischer Wiederanlauf wenn STO nicht mehr ausgelöst ist.

Unvorhersehbare Folgen für Personal und Maschine.

- ✓ Um der Norm EN 60204-1 zu entsprechen, folgendes beachten:
 - a) Durch externe Maßnahmen sicherstellen, dass der Antrieb erst nach einer Betätigung wieder anläuft.

GEFAHR



Nachlaufen des Motors im Fehlerfall

Gefährdung von Personen

- ✓ Falls nach dem Abschalten der Motoransteuerung durch STO eine Gefährdung für Personen besteht:
 - a) Zugang zum Gefahrenbereich sperren.
 - b) Warten bis der Antrieb stillsteht.

GEFAHR**Rucken des Antriebs im Fehlerfall****Gefährdung für Personen**

- ✓ Bei einem zweifachen Versagen kann es zu einem ungewollten Rucken kommen. Der Drehwinkel hängt von der Polzahl des Antriebs und der Getriebeübersetzung ab.
- a) Vor jeglichen Arbeiten an der Maschine die Versorgungsspannung abschalten.
- b) Kondensatorentladezeit (min. 5 Minuten) abwarten. DC-Spannung an den Klemmen messen.

Berechnung des Ruckes:

Drehwinkel des Ruckes $W_r = 180^\circ / (\text{Polpaarzahl} \times \text{Getriebeübersetzung})$

Die Wahrscheinlichkeit eines Ruckes ist $< 1,84 \cdot 10^{-15}$ 1/h. Dieses Verhalten kann durch einen Kurzschluss der IGBTs entstehen. Der Fehler ist nur dann als kritisch anzusehen, wenn der Antrieb im Zustand STO verweilt.

9.3 Einstufung von STO nach IEC 61508

PFH	$4,04 \cdot 10^{-12}$ 1/h
PFD	$3,54205 \cdot 10^{-7}$ pro Anforderung
Proof-Test-Intervall	20 Jahre

Für die SIL -Einstufung im Zusammenhang mit den Applikationen müssen zur endgültigen Beurteilung die Versagensraten der externen Schaltgeräte berücksichtigt werden.

9.4 Einstufung von STO nach EN ISO 13849

Steuerungskategorie	4
MTTF _D	>2500 Jahre
DC-Wert	hoch

Für die Einstufung innerhalb eines Performance Levels im Zusammenhang mit den Applikationen müssen zur endgültigen Beurteilung die Versagensraten der externen Schaltgeräte berücksichtigt werden.

9.5 Funktionsbeschreibung

Der COMBIVERT mit integrierter Sicherheitstechnik erfüllt folgende Funktion nach EN 61800-5-2:

Die sicherheitsgerichtete Abschaltung nach STO wird durch eine zweikanalige Optokopplersperre erreicht. Die Versorgung der Optokoppler, die für die Kommutierung des angeschlossenen Antriebs verantwortlich sind, erfolgt durch eine transformatorische Kopplung der Eingangsspannung. So ist sichergestellt, dass bei einem Wegfall der Eingangsspannung auch keine Versorgung der Optokoppler möglich ist. Sind die Optokoppler nicht mehr versorgt, so kann kein IGBT angesteuert und somit dem Antrieb keine Energie zugeführt werden.

Die Zweikanaligkeit wird dadurch erreicht, dass mit dem Eingang STO1 die Versorgungsspannung (VTRO) der oberen Optokoppler der Wechselrichterbrücke und mit dem Eingang STO2 die der unteren (VTRU) unterbunden wird.

Maximale Einschaltverzögerung (U _{IN} =15V)	7 ms
Maximale Ausschaltverzögerung (U _{IN} =30 V) bei aktiver Modulation	10 ms

Maximale Ausschaltverzögerung (UIN=30 V) bei inaktiver Modulation bis sicherer Zustand der Treiberspannung erreicht ist.	50 ms
--	-------

Tab. 26: Technische Daten der STO-Funktion

9.6 Beschaltungsvorschläge

9.6.1 Direkte Abschaltung mit Not-Halt-Schalter

⚠ VORSICHT

Not-Halt-Gerät bei dem beide Kontakte gemeinsam gegen ein positives Versorgungssignal geschaltet sind!

System wirkt bei Kurzschluss nur noch einkanalig!

- a) Verdrahtung so aufbauen, dass keine Querschlüsse auftreten.
- b) Kurzschluss zwischen benachbarten Klemmen (STO1+ & STO2+, STO1- & STO2- oder STO2+ & Out3) verhindern.

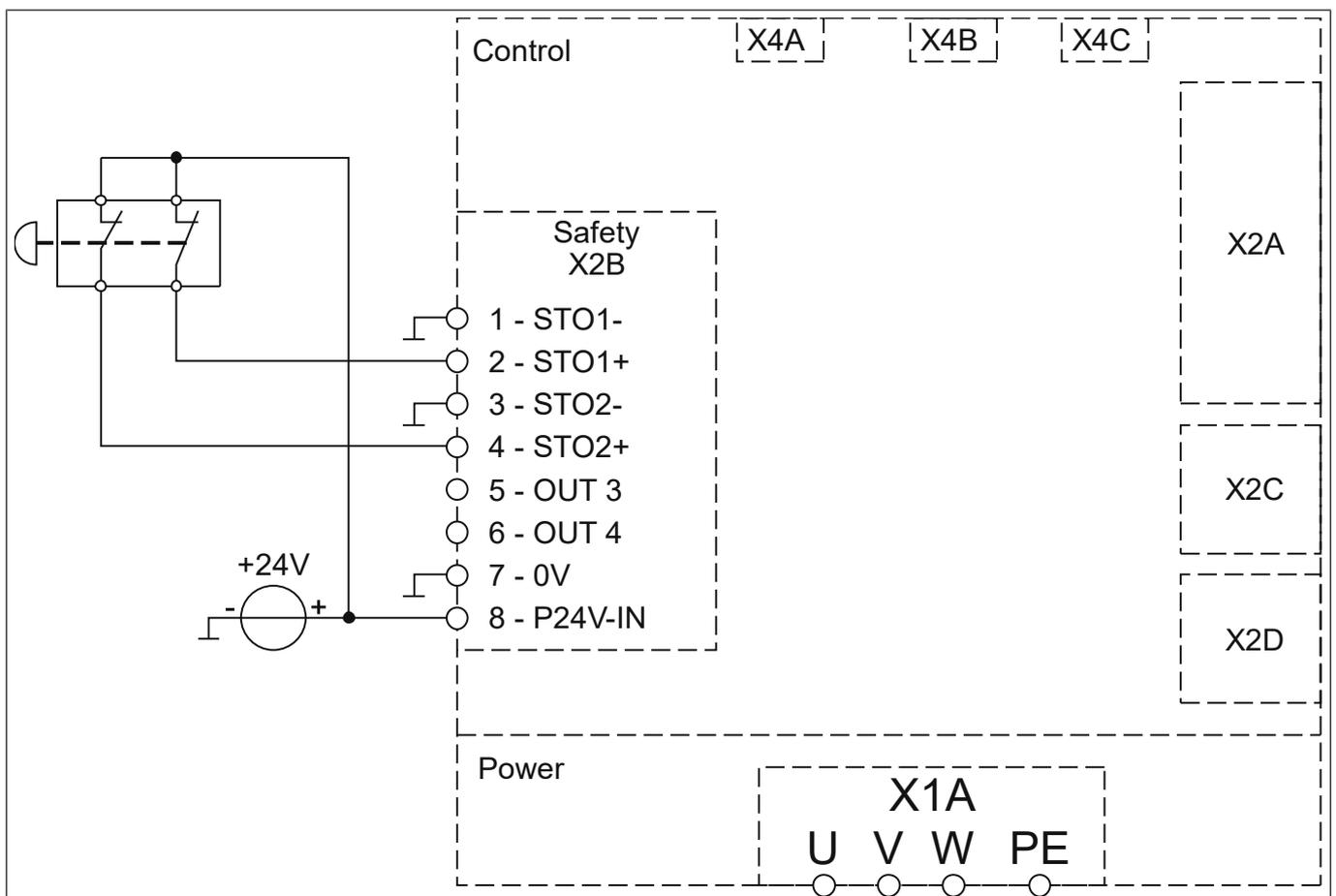


Abb. 9: Direkte Abschaltung mit NOT-Halt-Schalter

9.6.2 Direkte Abschaltung mit Not-Halt-Schalter und Überwachung der Verdrahtung

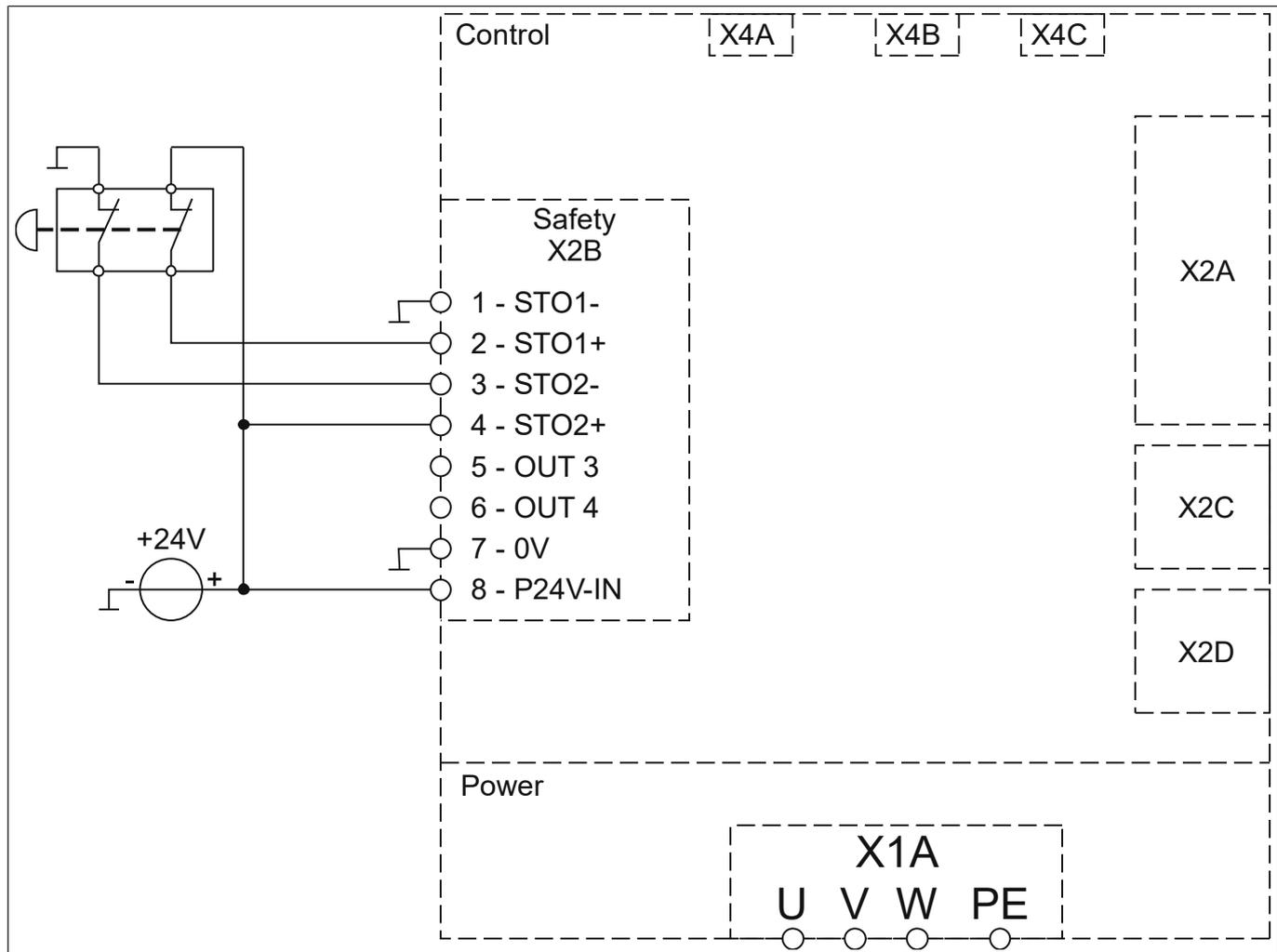


Abb. 10: Direkte Abschaltung mit NOT-HALT-Schalter und Überwachung der Verdrahtung

Die gezeigte Schaltung deckt Verdrahtungsfehler im Bereich des Not-Halt-Schaltgerätes und der Zuleitung auf. Ein eventueller Kurzschluss auf der Primärseite des Not-Halt-Schaltgerätes (Masse und DC +24 V) sowie ein Kurzschluss auf der Sekundärseite des Geräts oder innerhalb der Verdrahtung führt entweder direkt oder bei geschlossenen Kontakten zu einem Kurzschluss der Versorgung, wobei eine vorgeschaltete 24 V Sicherung auslöst.

Neben den beiden hier gezeigten Anwendungen mit einem Not-Halt-Schaltgerät lassen sich andere Sensoren (wie Türschalter usw.) in gleicher Weise einsetzen.

9.6.3 Direkte Abschaltung durch Sicherheitsbaustein mit Testimpulsen

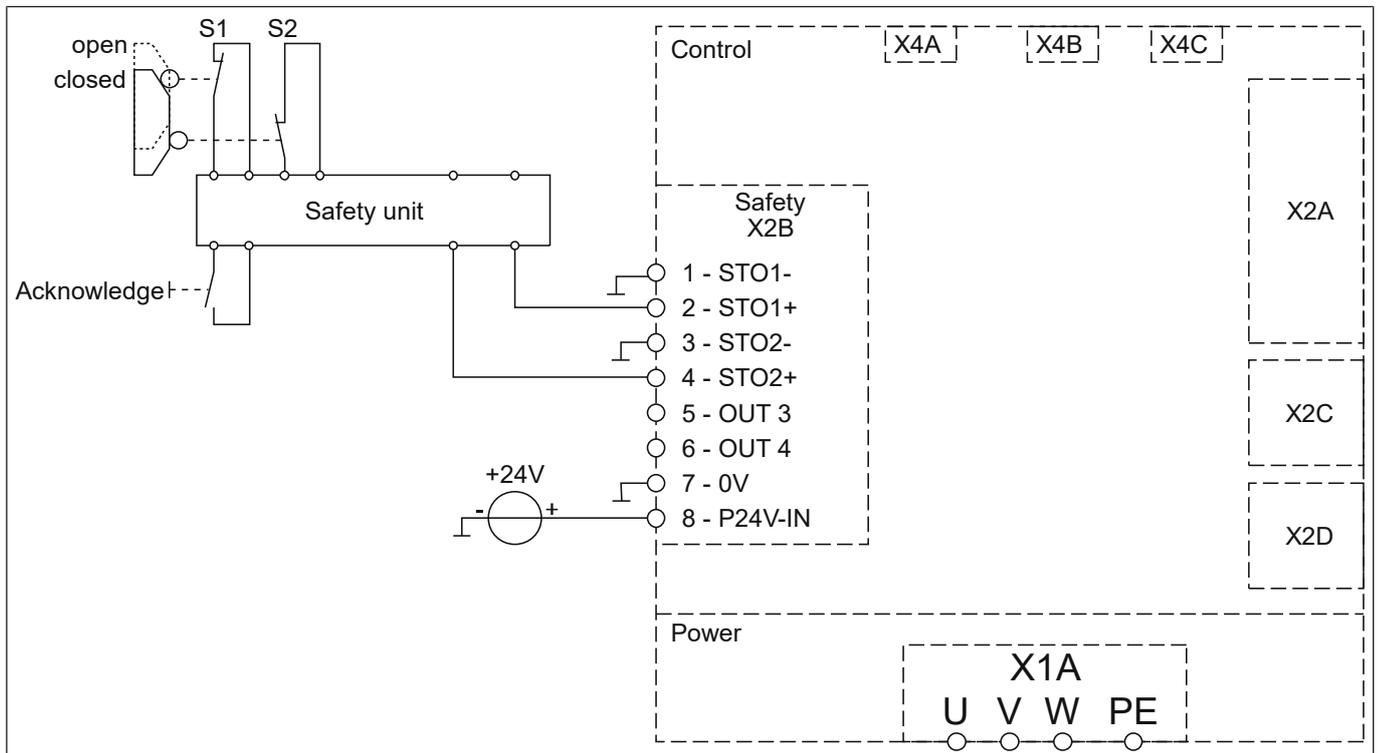


Abb. 11: Direkte Abschaltung durch Sicherheitsbaustein mit Testimpulsen

Bei Betätigung des Not-Halt-Gerätes, z.B. durch Schutztür, werden die Freigabepfade des Sicherheitsbausteins unterbrochen. Dies führt zur Wegnahme der STO-Signale (X2B.2 und 4) und somit zur Energieabschaltung des Motors.

Der Sicherheitsbaustein führt über Testsignale (OSSD) eine Konsistenzprüfung aller Signalpfade durch.

9.6.4 Beschaltung SS1

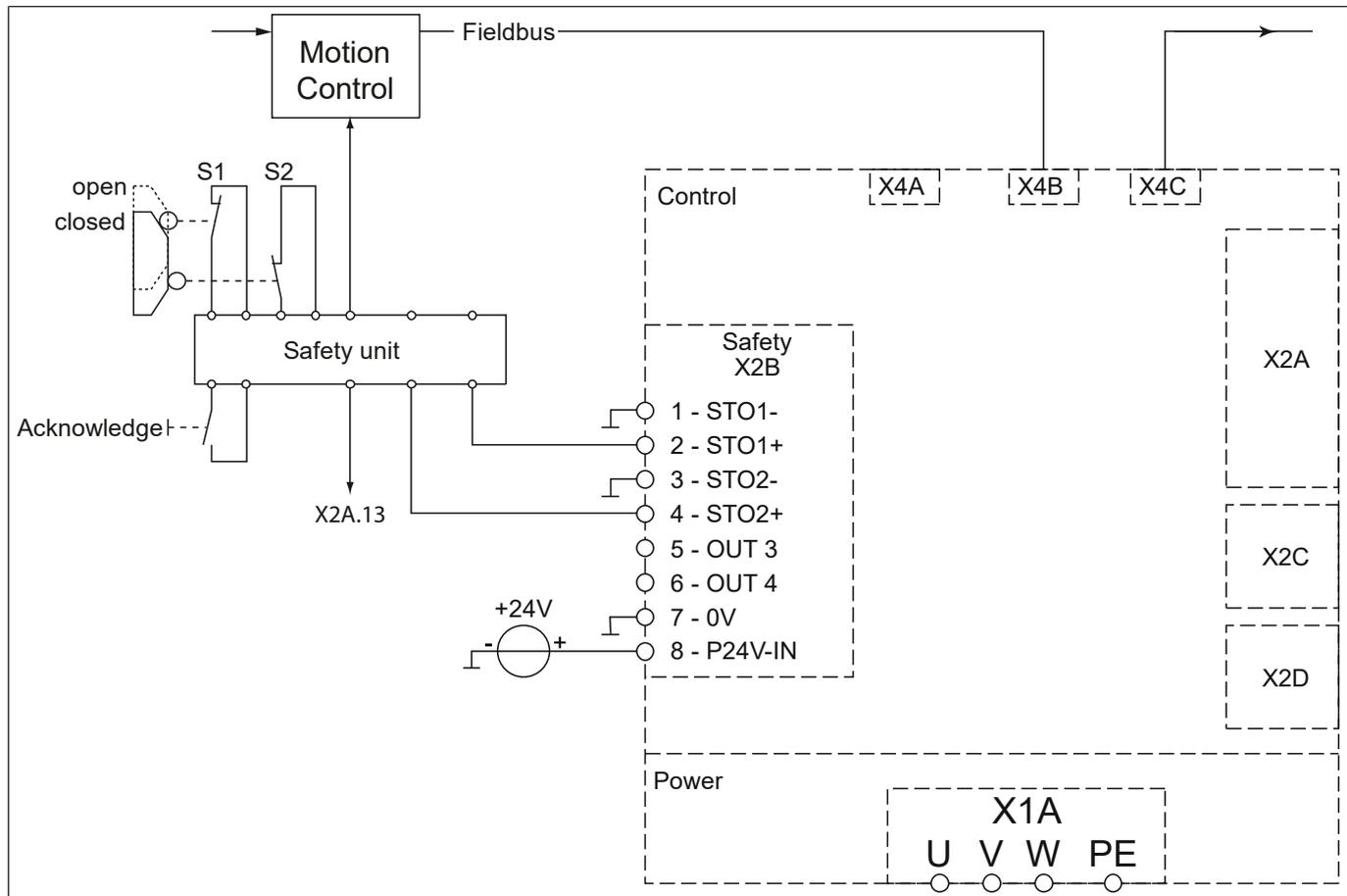


Abb. 12: Beschaltung_SS1

Bei der Auslösung SS1 (Safe Stop 1) wird der Motor erst dann momentenfrei geschaltet, wenn er den Stillstand erreicht hat [EN 61800-5-2]. Dabei wird der Ruhezustand nicht direkt abgefragt, sondern die maximale Zeit bis zum Erreichen des Stillstands abgeschätzt.

Diese Zeitdauer wird in ein sicheres Zeitrelais geladen, das den Motor endgültig momentenfrei schaltet.

Bei Betätigung des Not-Halt-Gerätes wird über den Eingang X2A.13 (I7) der Motor mit einer Verzögerungsrampe zum Stillstand gebracht.

Gleichzeitig erfolgt der Ablauf der sicheren Zeit im Sicherheitsbaustein. Nach Ablauf der sicheren Zeit werden die Ansteuersignale STO1+ und STO2+ (X2B.2 und X2B.4) weggeschaltet und somit die Energiezufuhr des Motors unterbunden.



Für die Funktion „Antrieb stillsetzen“ ist eine geeignete Parametrierung der Steuerung notwendig.

10 Zertifizierung

10.1 EU Baumusterprüfung

Sehen Sie dazu auch

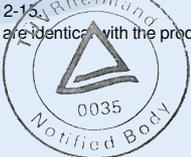
 EU Baumusterprüfung S6-K mit STO [[▶ 48](#)]

10.1.1 EU Baumusterprüfung S6-K mit STO

EC Type-Examination Certificate



Reg.-Nr./No.: 01/205/5421.02/19

Prüfgegenstand Product tested	Sicherheitsfunktion STO in der Umrichter-Produktreihe KEB COMBIVERT S6-K Safety function STO within inverter series KEB COMBIVERT S6-K	Zertifikatsinhaber Certificate holder	KEB Automation KG Südstraße 38 32683 Barntrup Germany
Typbezeichnung Type designation	Steuerungsmodul 1K.S6.030-0002 und 1K.S6.030-0003 für Umrichter xxS6Kxx-xxxx Control boards 1K.S6.030-0002 and 1K.S6.030-0003 for Inverter xxS6Kxx-xxxx		
Prüfgrundlagen Codes and standards	EN 61800-5-2:2017 EN 61800-5-1:2007 + A1:2017 (in extracts) EN 61800-3:2018	EN 62061:2005 + AC:2010 + A1:2013 + A2:2015 EN ISO 13849-1:2015 IEC 61508 Parts 1-7:2010	
Bestimmungsgemäße Verwendung Intended application	Sicherer Halt an Maschinen. Die Sicherheitsfunktion "Safe Torque Off" (STO) erfüllt die Anforderungen der Prüfgrundlagen (Kat. 4 / PL e nach EN ISO 13849-1, SIL CL 3 / SIL 3 nach EN 62061 / EN 61800-5-2 / IEC 61508) und kann in Anwendungen bis PL e nach EN ISO 13849-1 und SIL 3 nach EN 62061 / IEC 61508 sowie für Stillsetzen nach Stopp-Kategorie 0 gemäß EN 60204-1 eingesetzt werden. Safe Stop at Machinery. The safety function "Safe Torque Off" (STO) complies with the requirements of the relevant standards (Cat. 4 / PL e acc. to EN ISO 13849-1, SIL CL 3 / SIL 3 acc. to EN 62061 / EN 61800-5-2 / IEC 61508) and can be used in applications up to PL e acc. to EN ISO 13849-1 and SIL 3 acc. to EN 62061 / IEC 61508 as well as stopping according to stop category 0 acc. to EN 60204-1.		
Besondere Bedingungen Specific requirements	Die Hinweise in der zugehörigen Installations- und Betriebsanleitung sind zu beachten. The instructions of the associated Installation and Operating Manual shall be considered.		
Es wird bestätigt, dass der Prüfgegenstand mit den Anforderungen nach Anhang I der Richtlinie 2006/42/EG über Maschinen übereinstimmt. It is confirmed that the product under test complies with the requirements for machines defined in Annex I of the EC Directive 2006/42/EC.			
Gültig bis / Valid until 2024-12-15			
Der Ausstellung dieses Zertifikates liegt eine Prüfung zugrunde, deren Ergebnisse im Bericht Nr. 968/FSP 1056.02/19 vom 15.12.2019 dokumentiert sind. Dieses Zertifikat ist nur gültig für Erzeugnisse, die mit dem Prüfgegenstand übereinstimmen. The issue of this certificate is based upon an examination, whose results are documented in Report No. 968/FSP 1056.02/19 dated 2019-12-15. This certificate is valid only for products which are identical with the product tested.			
Köln, 2019-12-15	 Notified Body for Machinery, NB 0035		 Dipl.-Ing. Eberhard Frejno

TÜV Rheinland Industrie Service GmbH, Am Grauen Stein, 51105 Köln / Germany
Tel.: +49 221 806-2434, Fax: +49 221 806-1334, E-Mail: industrie-service@de.tuv.com

www.fs-products.com
www.tuv.com

 **TÜVRheinland®**
Precisely Right.

11 Änderungshistorie

Ausgabe	Version	Bemerkung
2014-11	01	Serienversion.
2015-06	02	Vorwort geändert; Typenschlüssel angepasst; Funktion LED3 und 4 geändert; Bezeichnung Out 3 und Out 4 geändert; Geberspezifikation erweitert.
2017-07	03	Umstellung auf neues Layout.
2017-09	04	Spezifikation Analogausgang geändert.
2017-11	05	Alternative LED Bezeichnung.
2021-08	06	Hinweise für Geberpin 25/26 erweitert; Funktion gelbe LED EtherCAT geändert; redaktionelle Überarbeitung durch Umstellung auf Redaktionssystem.
2021-11	07	Änderung des Filters (S6K) in englischer Version.
2023-04	08	Bezeichnung des Relais geändert. Betrieb ohne Temperaturüberwachung pn33 in pn12 geändert. CAN-Schnittstelle funktionsisoliert. Stichwortverzeichnis in englischer Version korrigiert.

Glossar

Applikation

Die Applikation ist die bestimmungsgemäße Verwendung des KEB Produktes.

Autonegotiation

Verfahren zur Ermittlung der max. Übertragungsgeschwindigkeit .

Basisisolierung

Berührungsschutz gegen elektrische Spannung.

BiSS

Open-Source-Echtzeitschnittstelle für Sensoren und Aktoren

CAN®

Seriellles Bussystem auf dem Protokolle wie CANopen, Devicenet oder J1939 laufen. CAN ist eine eingetragene Marke der CAN in AUTOMATION - International Users and Manufactures Group e.V.

COMBIVERT

Eigenname für einen KEB Drive Controller

COMBIVIS

KEB Inbetriebnahme- und Parametriersoftware

DC-Wert

Diagnosedeckungsgrad misst die Güte von Test- und Überwachungsmaßnahmen.

DIN 66019

Informationsverarbeitung; Steuerungsverfahren mit dem 7-Bit-Code bei Datenübertragung.

DIN EN 61131-2

Speicherprogrammierbare Steuerungen - Teil 2: Betriebsmittelanforderungen und Prüfungen

EN 60204-1

Sicherheit von Maschinen - Elektrische Ausrüstung von Maschinen Teil 1: Allgemeine Anforderungen (VDE 0113-1, IEC 44/709/CDV).

EN 61800-5-1

Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl. Teil 5-1: Anforderungen an die Sicherheit – Elektrische, thermische und energetische Anforderungen (VDE 0160-105-1, IEC 61800-5-1)

EN 61800-5-2

Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl. Teil 5-2: Anforderungen an die Sicherheit – Funktionale Sicherheit (VDE 0160-105-2, UL 61800-5-2, IEC 22G/264/CD)

EnDat

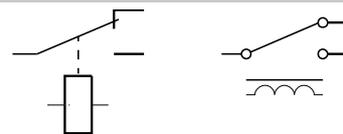
Bidirektionale Geberschnittstelle der Fa. Heidenhain

EtherCAT®



EtherCAT ist ein Echtzeit-Ethernet-Bussystem. EtherCAT ist eine eingetragene Marke und patentierte Technologie, lizenziert durch die Beckhoff Automation GmbH, Deutschland.

Form C



IEC

NFPA

Form C beschreibt ein Relais mit drei Kontakten (Schaltkontakt, Öffner und Schließer). Auch bezeichnet als SPDT (single pole, double throw).

Hiperface

Bidirektionale Geberschnittstelle der Fa. Sick-Stegmann

HSP5

Schnelles, serielles Protokoll

HTL

Inkrementelles Signal mit einer Ausgangsspannung (bis 30V) -> TTL

IEC 61508

Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer/elektronischer/programmierbarer elektronischer Systeme.

IEC 62061

Sicherheit von Maschinen - Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer, elektronischer und programmierbarer elektronischer Steuerungssysteme.

ISO 13849-1

Sicherheit von Maschinen - Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen - Teil 1: Allgemeine Gestaltungsleitsätze.

Kunde

Der Kunde hat ein Produkt von KEB erworben und integriert das KEB Produkt in sein Produkt (Kundenprodukt) oder veräußert das KEB Produkt weiter (Händler).

MTTF

Mittlere Lebensdauer bis zum Ausfall.

Not-Aus

Abschalten der Spannungsversorgung im Notfall.

Not-Halt

Stillsetzen eines Antriebs im Notfall (nicht spannungslos).

PFD

Begriff aus der Sicherheitstechnik (EN 61508-1...7) für die Größe der Fehlerwahrscheinlichkeit.

PFH

Begriff aus der Sicherheitstechnik (EN 61508-1...7) für die Größe der Fehlerwahrscheinlichkeit pro Stunde.

RS485

RS-485 ist ein Industriestandard nach EIA-485 für eine physische Schnittstelle für die asynchrone, serielle Datenübertragung.

SELV

Sichere Schutzkleinspannung (ungeerdet; <60V).

SIL

Der Sicherheitsintegritätslevel ist eine Maßeinheit zur Quantifizierung der Risikoreduzierung. Begriff aus der Sicherheitstechnik (EN 61508 -1...7).

SinCos

Inkrementeller Geber mit sinusförmigen Signalen.

SSI

Synchron-serielle Schnittstelle für Geber

STO

Sicher abgeschaltetes Drehmoment (Safe torque off)

VARAN

Echtzeit-Ethernet-Bussystem

Stichwortverzeichnis

A

Analogausgang	23
---------------	----

B

Bedienelemente	13
Bedienoperators	24

D

Differenzeingang	22
DIN66019II	24

G

Gleichspannungsausgang	19
------------------------	----

K

KTY	38
-----	----

N

Not-Halt	40
----------	----

P

Potenzialausgleichsleitung	22
PT1000	38
PTC	38

R

Ruck	41
------	----

S

Sicherheitsfunktionen	39
Stopp-Kategorie	40
Stromaufnahme	21

U

Übersicht	13
-----------	----

V

Verbindungskabel	24
------------------	----



WEITERE KEB PARTNER WELTWEIT:
www.keb.de/kontakt/kontakt-weltweit





Automation mit Drive

www.keb.de

KEB Automation KG • Südstraße 38 • D-32683 Barntrup • Tel: +49 5263 401-0 • E-Mail: info@keb.de