



Gebrauchsanleitung

COMBIVERT S6

Installation Steuerung KOMPAKT

Originalanleitung

Dokument 20087885 DE 11

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-automation.com>

ma_dr_s6-cu-k-inst-20087885_de
Version 11 • Ausgabe 10.09.2026

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	6
1.1	Warnzeichen und wichtige Symbole	6
1.2	Weitere Symbole	7
1.3	Gesetze und Richtlinien	7
1.4	Gewährleistung	7
1.5	Unterstützung und Haftung	7
1.6	Urheberrecht	8
1.7	Gültigkeit der vorliegenden Anleitung	8
2	Allgemeine Sicherheitshinweise	9
2.1	Installation	9
2.2	Inbetriebnahme und Betrieb	10
2.3	Wartung	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	Sicherheitsmodul 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	FS ST - LED	15
3.13.3	VCC - LED	15
3.13.4	NET ST - LED	15
3.13.5	DEV ST - LED	15
3.13.6	OPT - LED	16
4	Anschluss der Steuerkarte	17
4.1	Montage von Anschlusslitzen	17
4.2	Klemmleiste X2A	18
4.2.1	Digitale Eingänge	18
4.2.2	Digitale Ausgänge	19
4.2.3	Relaisausgang	19
4.2.4	Spannungsversorgung	20
4.3	Klemmleiste X2B	20
4.3.1	Eingänge STO	20
4.3.2	Digitale Ausgänge	21
4.3.3	Spannungseingang	21
4.4	Klemmleiste X2C	22

4.4.1	Analogeingang	23
4.4.2	Analogausgang	24
5	Diagnose/Visualisierung X4A.....	25
5.1	Belegung der Klemmleiste X4A	25
5.2	Datenkabel RS232 PC-Drive Controller	26
5.3	USB-Seriellwandler	26
5.4	Anschluss der RS485--Schnittstelle	26
5.5	Fernbedienung	26
6	Feldbusschnittstellen	27
6.1	Typenschlüssel Feldbus.....	27
6.2	CAN.....	27
6.3	EtherCAT	28
6.4	Varan.....	30
7	Geberschnittstellen.....	31
7.1	Multi-Encoder-Interface.....	31
7.1.1	Eingangssignale	32
7.1.2	Geberbuchsen X3A/X3B.....	33
7.1.3	Geberkabellänge	34
7.1.4	Geberkabel	34
7.1.5	Beschreibung der Geberschnittstellen	34
8	Bremsenansteuerung und Temperaturerfassung.....	36
8.1	Bremsenansteuerung.....	36
8.2	Temperaturerfassung.....	36
8.2.1	Betrieb ohne Temperaturerfassung	37
8.2.2	Anschluss eines KTY-Sensors	37
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	Zusatzhinweise	41
9.6	Funktionsbeschreibung	42
9.7	Beschaltungsvorschläge	43
9.7.1	Direkte Abschaltung mit Not-Halt-Schalter	43
9.7.2	Direkte Abschaltung mit Not-Halt-Schalter und Überwachung der Verdrahtung	44
9.7.3	Direkte Abschaltung durch Sicherheitsbaustein mit Testimpulsen	45
9.7.4	Beschaltung SS1	46
10	Abnahmen und Zulassungen	47
10.1	CE-Kennzeichnung	47
10.2	FS-Kennzeichnung.....	47
10.3	UL-Zertifizierung.....	47
10.4	Weitere Kennzeichnungen	47
11	Änderungshistorie	48

Glossar	51
Stichwortverzeichnis	53

1 Einleitung

Die in diesem Dokument beschriebene Hardware, Software und Zubehörprodukte sind Produkte von KEB. Die in diesem Dokument enthaltenen Informationen entsprechen dem bei Veröffentlichung gültigen Stand. KEB behält sich das Recht vor, dieses Dokument aufgrund von Druckfehlern, Irrtümern oder technischen Änderungen zu aktualisieren.

1.1 Warnzeichen und wichtige Symbole

In diesem Dokument werden Vorgänge beschrieben, die während der Installation oder des Betriebs zu Sicherheitsrisiken führen können.

Beachten Sie bei der Durchführung dieser Vorgänge die Sicherheitshinweise in diesem Dokument. Gegebenenfalls befinden sich auch Sicherheitshinweise direkt am Gerät. Ein Sicherheitshinweis ist durch eines der folgenden Warnsymbole gekennzeichnet:

GEFAHR



Art und/oder Quelle der Gefahr.

Weist auf eine Gefahr hin, die bei Nichtbeachtung zum Tod oder schwerer Körperverletzung führt.

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

WARNUNG



Art und/oder Quelle der Gefahr.

Weist auf eine Gefahr hin, die bei Nichtbeachtung zum Tod oder schwerer Körperverletzung führen kann.

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

VORSICHT



Art und/oder Quelle der Gefahr.

Weist auf eine Gefahr hin, die bei Nichtbeachtung zu leichten oder mittelschweren Verletzungen führen kann.

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

ACHTUNG



Art und/oder Quelle der Gefahr.

Weist auf eine Gefahr hin, die bei Nichtbeachtung zu Schäden am Produkt oder anderem Eigentum führen kann.

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



Hinweis, Voraussetzung oder empfohlene Vorgehensweise.



Dies ist ein Verweis auf weiterführende Dokumentation. Der Barcode ist für Smartphones, der folgende Link für Online-User oder zum Abtippen.

( <https://www.keb-automation.com/de/suche>)





Dieses Symbol weist auf Geräte, Baugruppen, Leiterplatten oder Bauteile hin, die empfindlich gegenüber statischer Elektrizität sind.



Dieses Symbol warnt vor Gefahren durch elektrische Spannung (>60 V) beim Berühren von Produkten oder Produktteilen.



Dieses Symbol weist auf heiße Oberflächen hin. Beachten sie die Hinweise, um Verletzungen zu vermeiden.

1.2 Weitere Symbole

✓	Voraussetzung
a)	Handlungsschritt
⇒	Resultat oder Zwischenergebnis
(⇒ ► Verweis ► 7))	Verweis auf ein Kapitel, Tabelle oder Bild mit Seitenangabe
ru21	Parametername oder Parameterindex
(🌐 ►)	Hyperlink
<Strg>	Steuercode
COMBIVERT	Glossareintrag

1.3 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 heruntergeladen werden.

Weitere Informationen finden Sie im Kapitel „Zertifizierungen und Zulassungen“.

1.4 Gewährleistung

KEB gewährt auf alle Produkte eine beschränkte Gewährleistung. Die Gewährleistung ist in den Allgemeinen Geschäftsbedingungen auf unserer Website zu finden.



Allgemeine Geschäftsbedingungen für Europa.

(🌐 ► <https://www.keb-automation.com/de/agb>)



Alle weiteren Absprachen oder Festlegungen bedürfen einer schriftlichen Bestätigung zwischen den Vertragspartnern.

1.5 Unterstützung und Haftung

Durch die Vielzahl der Einsatzmöglichkeiten kann nicht jeder potenzielle Anwendungsfall in einem einzigen Handbuch berücksichtigt werden. Sollten Sie weitere Informationen benötigen oder sollten Probleme auftreten, die in dieser Dokumentation nicht ausführlich genug behandelt werden, können die erforderliche Informationen die örtliche Vertretung der KEB Automation KG angefordert werden.

Der Einsatz von KEB-Produkten in der jeweiligen Anwendung liegt außerhalb des Einflussbereichs von KEB. Die Verantwortung liegt daher ausschließlich beim Maschinenhersteller, Systemintegrator oder des Kunden.

Die in diesem Dokument enthaltenen Informationen sowie alle anwenderspezifischen Empfehlungen in mündlicher oder schriftlicher Form oder solche, die durch Tests gewonnen wurden, werden nach bestem Wissen von KEB bereitgestellt und dienen ausschließlich zu Informationszwecken. KEB übernimmt keine Verantwortung oder Haftung für die Richtigkeit der oben aufgeführten Informationen sowie für etwaige Verletzungen gewerblicher Schutzrechte durch Dritte im Zusammenhang mit diesen Informationen.

Die Auswahl des für eine bestimmte Anwendung am besten geeigneten Produkts liegt in der Verantwortung des Maschinenherstellers, des Systemintegrators oder des Kunden.

Die Bewertung des Produkts kann nur vom Maschinenhersteller im Zusammenhang mit der jeweiligen Anwendung vorgenommen werden. Durchgeführte Tests müssen jedes Mal wiederholt werden, wenn ein Teil der Hardware oder Software geändert wird oder wenn die Geräteeinstellungen angepasst werden.

1.6 Urheberrecht

Der Kunde darf die Gebrauchsanleitung sowie weitere Dokumente oder Teile daraus für interne Zwecke verwenden. Die Urheberrechte liegen bei KEB und bleiben auch in vollem Umfang bestehen.

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

1.7 Gültigkeit der vorliegenden Anleitung

Der vorliegende Teil der Gebrauchsanleitung beschreibt die implementierte Steuerkarte.

- Sie ist nur gültig in Verbindung der Gebrauchsanleitung Leistungsteil.
- Sie enthält nur ergänzende Sicherheitshinweise.
- Sofern bestimmte Funktionen oder Eigenschaften versionsabhängig sind, wird dies an der entsprechenden Stelle gekennzeichnet. Die Versionsnummer des COMBIVERT ist in Klammern hinter der Materialnummer zu finden.

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



Gefährdung durch mangelnde Unterweisung oder Kenntnis!

- ✓ Vor jeglichen Arbeiten am Gerät
 - a) Lesen sie die Gebrauchsanleitung.
 - b) Beachten Sie die Sicherheits- und Warnhinweise.
 - c) Ist Ihnen irgend ein Teil dieser Anleitung unverständlich, fragen Sie bei KEB nach.

2.1 Installation

⚠ GEFAHR



Elektrische Spannung an den Klemmen und im Gerät!

Lebensgefahr durch Stromschlag!

- ✓ Bei jeglichen Arbeiten am Gerät
 - a) Versorgungsspannung abschalten.
 - b) Gegen Wiedereinschalten sichern.
 - c) Warten bis alle Antriebe zum Stillstand gekommen sind, damit keine generatorische Energie erzeugt werden kann.
 - d) Kondensatorentladezeit (min. 5 Minuten) abwarten. DC-Spannung an den Klemmen messen.
 - e) Vorgeschaltete Schutzeinrichtungen niemals überbrücken. Auch nicht zu Testzwecken.

ACHTUNG



Verwendung geeigneter Spannungsquellen!

Elektrischer Schlag!

- a) Nur Spannungsquellen mit sicherer Trennung (SELV/PELV) gemäß VDE 0100 gemäß der angegebenen Spezifikation verwenden.
- b) Auf ausreichende Überspannungskategorie der Spannungsversorgung achten.
- c) Der Errichter von Geräten oder Maschinen hat sicherzustellen, dass bei einem vorhandenen oder neu verdrahteten Stromkreis mit PELV die Anforderungen erfüllt bleiben.

Für einen störungsfreien Betrieb sind folgende Hinweise zu beachten:

- Die elektrische Installation ist nach den einschlägigen Vorschriften durchzuführen.
- Leitungsquerschnitte und Sicherungen sind entsprechend der angegebenen Minimal-/ Maximalwerte für die Anwendung durch den Anwender zu dimensionieren.

- Bei Antriebsstromrichtern ohne sichere Trennung vom Versorgungskreis (gemäß EN 61800-5-1) sind alle Steuerleitungen in weitere Schutzmaßnahmen (z.B. doppelt isoliert oder abgeschirmt, geerdet und isoliert) einzubeziehen.
- Bei Verwendung von Komponenten, die keine potenzialgetrennten Ein-/Ausgänge verwenden, ist es erforderlich, dass zwischen den zu verbindenden Komponenten Potenzialgleichheit besteht (z.B. durch Ausgleichsleitung). Bei Missachtung können die Komponenten durch Ausgleichströme zerstört werden.

2.2 Inbetriebnahme und Betrieb

Die Inbetriebnahme (d.h. die Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebes) ist solange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine den Bestimmungen der Richtlinie 2006/42/EG sowie der Richtlinie 2014/30/EU entspricht; EN 60204-1 ist zu beachten.

WARNUNG



Falsche Parametrierung

Ungewolltes Verhalten des Antriebs

- ✓ Bei Erstinbetriebnahme oder Austausch des Antriebstromrichters
 - a) Motoren gegen selbsttätigen Anlauf sichern.
 - b) Prüfen, ob die passende Parameterliste zur Applikation eingespielt ist.

WARNUNG

Softwareschutzfunktionen als alleinige Absicherung.

Schutzfunktion bei Softwareproblemen ohne Funktion.

- ✓ Die alleinige Absicherung der Anlage durch Softwareschutzfunktionen ist nicht ausreichend.
 - a) Vom Antriebsstromrichter unabhängig Schutzeinrichtungen (z. B. Endschalter) installieren.

2.3 Wartung

GEFAHR

Unbefugter Austausch, Reparatur und Modifikationen

Unvorhersehbare Fehlfunktionen

- a) Die Funktion des Gerätes ist von seiner Parametrierung abhängig. Niemals ohne Kenntnis der Applikation austauschen.
- b) Modifikationen und Instandsetzung ist nur durch von der KEB Automation KG autorisiertem Personal zulässig.
- c) Nur originale Herstellerteile verwenden.
- d) Zuwiderhandlung hebt die Haftung für daraus entstehende Folgen auf.

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 (variantenabhängig siehe Typenschlüssel)
- 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
3. und 4. Stelle	Baureihe
S6	COMBIVERT S6
5. Stelle	Steuerungstyp
K	KOMPAKT
6. Stelle	Ausstattung
1	Sicherheitsfunktion STO (KOMPAKT)
7. Stelle	Gehäuse
8. Stelle	Anschluss, Spannung, Optionen
9. Stelle	Ausführung Steuerkarte
1	KOMPAKT Multi-Encoder-Interface, CAN®, STO, EtherCAT®
2	KOMPAKT Multi-Encoder-Interface, 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 Sicherheitsmodul 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 (variantenabhängig). 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. USB-/ oder Bluetooth-Adapter). Weiterhin dient die Schnittstelle auch als Anschlusspunkt für den F6 Tastatur/ Display Operator. 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 ○ NET ○ ST DEV ○ ST OPT ○	Aus	Gerät aus

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 FS ST - LED

FS ST	LED Farbe	Beschreibung
Aus	 -	Keine Spannungsversorgung am Sicherheitsmodul.
Ein	 Grün	Sicherheitsmodul in Betrieb.
Ein	 Rot	Sicherheitsmodul im Status Fehler.

Tab. 4: Funktion DEV ST - LED

3.13.3 VCC - LED

VCC	LED Farbe	Beschreibung
Aus	 -	Spannungsversorgung der Steuerkarte abgeschaltet.
Ein	 Grün	Steuerung wird mit 24V versorgt.

Tab. 5: Funktion VCC LED

3.13.4 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. 6: Funktion NET ST - LED

3.13.5 DEV ST - LED

DEV ST	LED Farbe	Beschreibung
Aus	 -	Gerät aus oder im Bootvorgang.
Ein	 Rot	Fehler

DEV ST	LED Farbe		Beschreibung
Ein		Gelb	Kein Fehler, DC-Zwischenkreis nicht geladen.
Ein		Grün	Kein Fehler, betriebsbereit.
Blinkend		Grün	Kein Fehler, dient zur Identifikation des Gerätes (fb.32).

Tab. 7: Funktion DEV ST - LED

3.13.6 OPT - LED

OPT	LED Farbe	Beschreibung
-	-	Reserviert für Optionen.

Tab. 8: Funktion OPT - LED

Tipp



Die LEDs DEV ST und OPT können zu Diagnosezwecken umprogrammiert werden, z.B. kann die LED OPT so programmiert werden, dass sie den Status eines digitalen Eingangs anzeigt.

Siehe dazu die Parameter für die Konfigurationsbehandlung im Programmierhandbuch.

4 Anschluss der Steuerkarte

Beachten Sie folgende Hinweise, um Störungen zu vermeiden!

- Steuer- und Leistungskabel getrennt verlegen (ca. 10...20 cm Abstand).
- Kreuzungen mit Leistungskabeln 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 eine Abschirmung erforderlich werden. In diesem Fall beidseitig auflegen.
 - Wenn die Leiter der Bremse oder des Motortemperaturfühlers zusammen mit den Motorleitern verlegt werden, müssen die Leiter der Bremse und des Temperaturfühlers abgeschirmt werden. Die Abschirmung der Leiter von Bremse und Temperaturfühler sollte zusammen mit der Abschirmung der Motorleiter an die Erdung angeschlossen werden. Die Abschirmungen sollten so lang wie möglich gehalten werden, um Kreuzkopplungen mit den Motorleitern zu vermeiden.

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

4.1 Montage von Anschlusslitzen

ACHTUNG

Lockere und lose Kabelverbindungen!

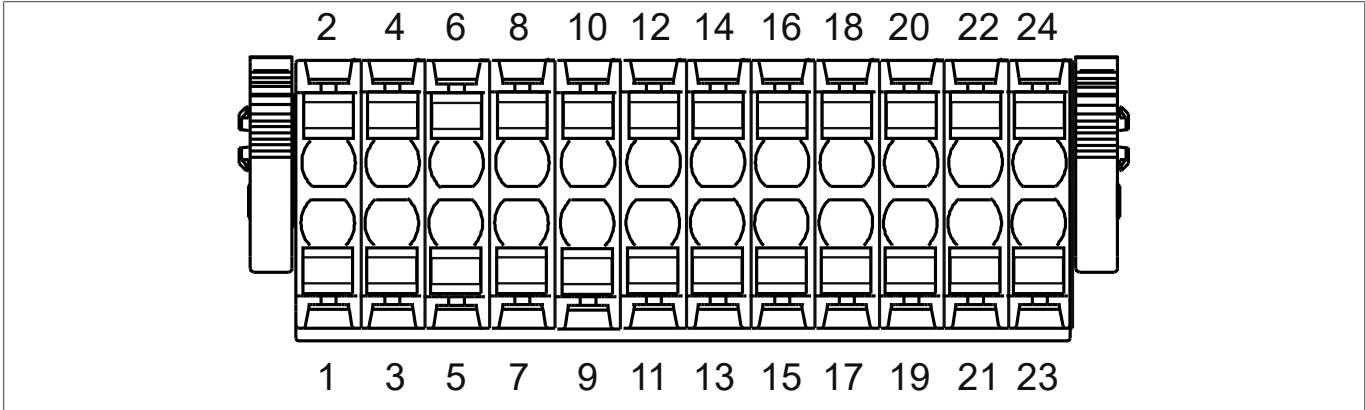
Fehlfunktionen durch Wackelkontakte.

- 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...1 mm ² (20...17 AWG)	Mit Kunststoffkragen	10 mm	12 mm
0,5...1,5 mm ² (20...16 AWG)	Ohne Kunststoffkragen	10 mm	10 mm
0,2...1,5 mm ² (24...16 AWG) ein- oder feindrähtig	Ohne Aderendhülse	-	10 mm

Tab. 9: Aderendhülsen und Abisolierlänge

4.2 Klemmleiste X2A



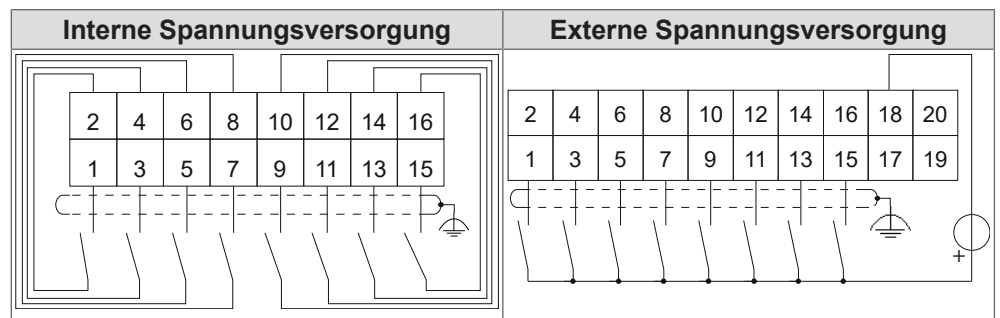
Pin	Name	Beschreibung
1	DI1	Digitaler Eingang 1
2	24Vout	Spannungsausgang zur Ansteuerung der Eingänge
3	DI 2	Digitaler Eingang 2
4	24Vout	Spannungsausgang zur Ansteuerung der Eingänge
5	DI 3	Digitaler Eingang 3
6	24Vout	Spannungsausgang zur Ansteuerung der Eingänge
7	DI 4	Digitaler Eingang 4
8	24Vout	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. 10: 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
	High-Pegel (logisch 1)	11 ... 30 V / 2 ... 6 mA

Anschluss

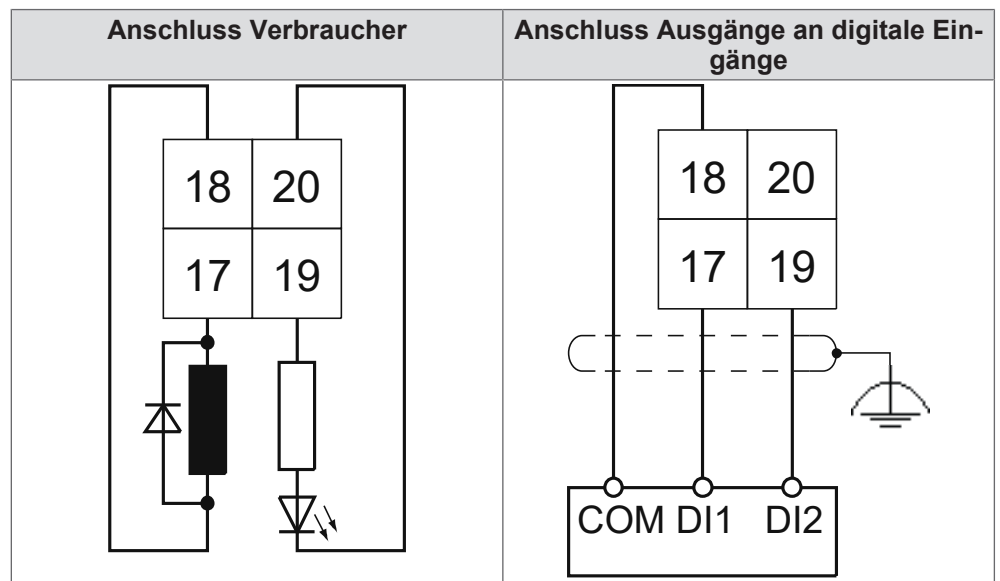


4.2.2 Digitale Ausgänge

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	Keine interne Freilaufdiode. Bei induktiver Last externe Freilaufdiode erforderlich.

Anschluss

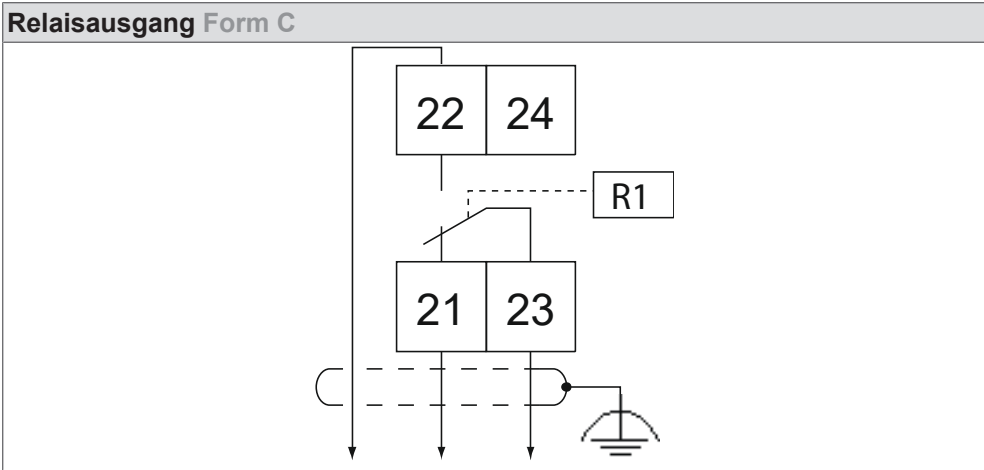


4.2.3 Relaisausgang

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

Tab. 11: 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 Testpuls (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. 12: 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](#) ► 19)

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

Verbraucher		Stromaufnahme
	Spannungsausgang 24Vout	Max. 0,1 A
	Summe DO Sicherheits- modul	Max. 0,2 A

Tab. 13: 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

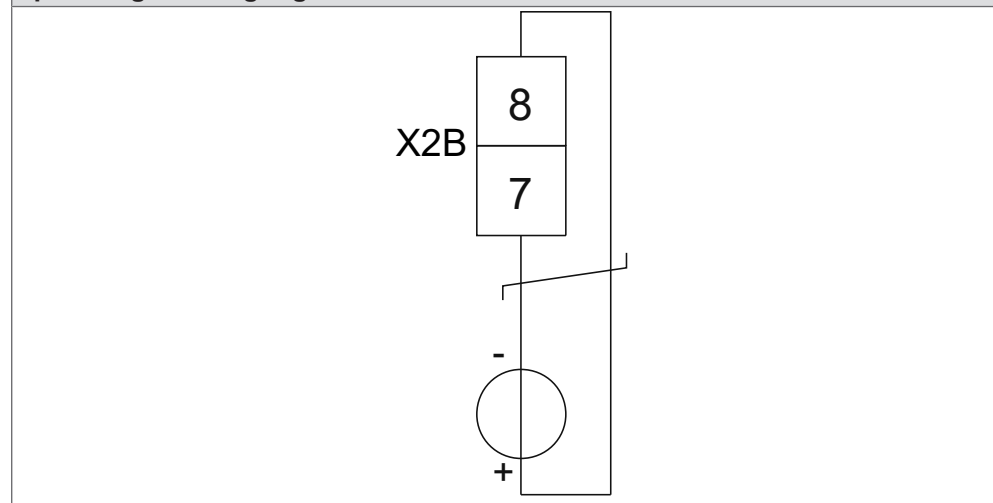
Spannung

DC 24 V (±5 %)

Stromaufnahme

Berechneter Wert bis max. 4,3 A

Spannungsversorgung der Steuerkarte



4.4 Klemmleiste X2C

X2C	PIN	Bezeichnung	Bemerkungen
	1	CAN low	intern gebrückt; betriebsisoliert
	2	CAN low	
	3	CAN high	intern gebrückt; betriebsisoliert
	4	CAN high	
	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. 14: Belegung der Klemmleiste X2C

Beschreibung CAN-Bus (⇒ [CAN](#) ► 27)

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. Potenzialausgleichsleitung mit 0V der Steuerklemmleiste verbinden.

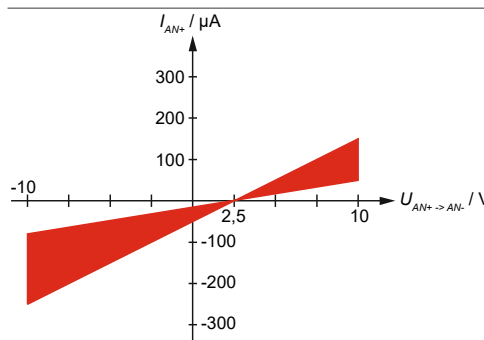
ACHTUNG**Massebezogener Betrieb eines analogen Differenzeingangs!****25 % Sollwert bei offener Leitung.**

- a) Wird Pin AN- auf Masse gelegt, stellt sich bei offener Leitung (so auch bei einem Leitungsbruch) eine Spannung von 2,5 V von AN+ zu AN- ein. Dies entspricht bei Werkseinstellung einem Sollwert von 25 %.
- b) Eine Leitungsbrucherkennung ist abhängig von der Steuerkarte (siehe Programmierhandbuch) nur im Modus 4...20 mA möglich.

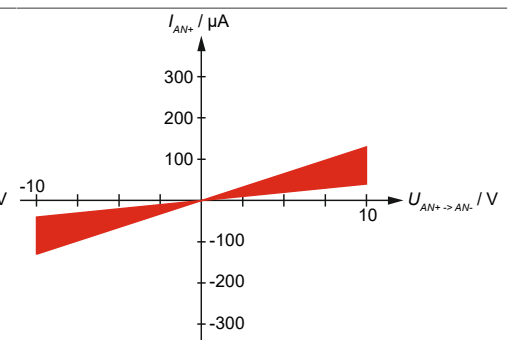


Die folgenden Kennlinien zeigen den Innenwiderstand in Abhängigkeit der Beschaltung.

Massebezogene Spannungsmessung
(AN- auf Masse)



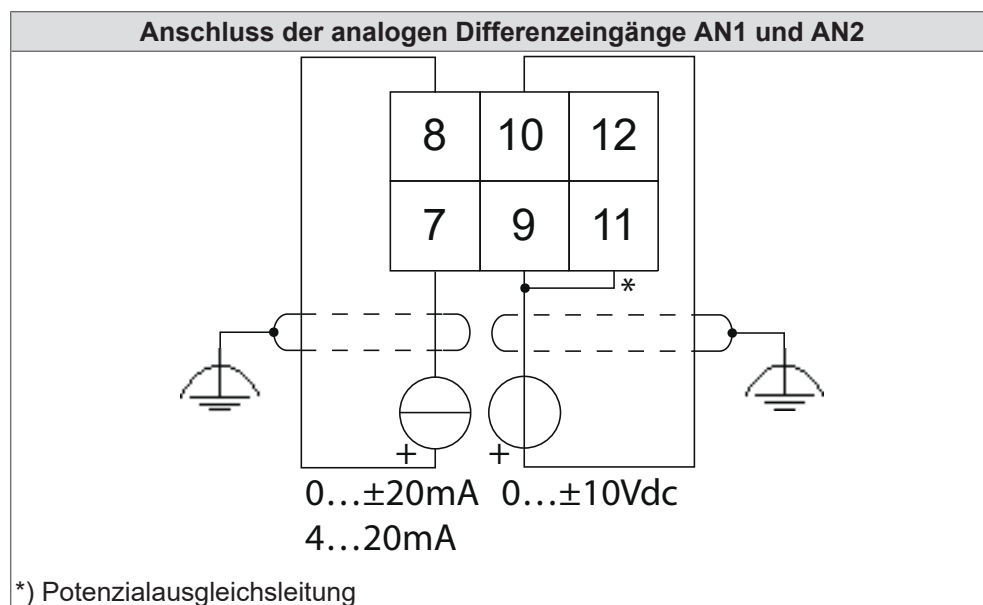
Differenzielle Spannungsmessung



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
Eingangsimpedanz Stromeingang	235 Ω...240 Ω
Common Mode Bereich	-12,5 V...17,5 V

Anschluss

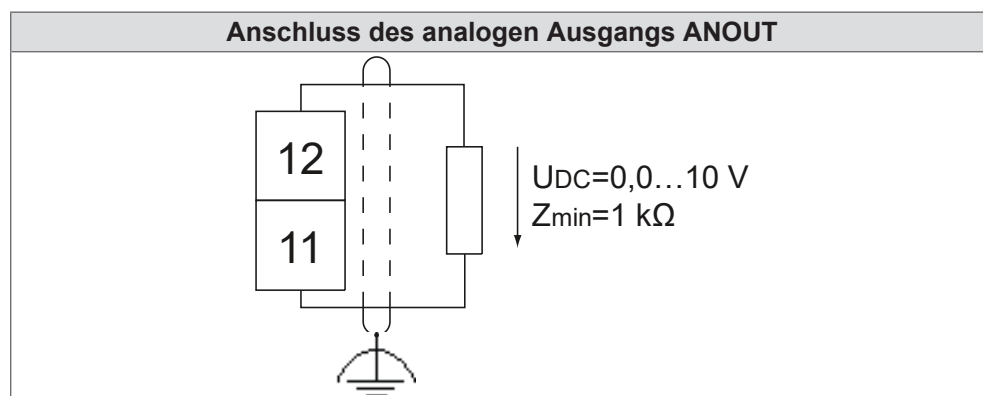


4.4.2 Analogausgang

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 kΩ
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 für Tastatur/Anzeige-Operator.
- Anschluss für Bluetooth-Adapter.
- DIN66019II als Kommunikationsprotokoll.

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

Tab. 15: Serielle Schnittstellen

Bezeichnung	Materialnummer
Bluetooth-Adapter	0058060-0060

Tab. 16: Zubehör

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

Tab. 17: Verbindungskabel

ACHTUNG

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

- a) Potenzialausgleichsleitung installieren, wenn Spannungsdifferenzen > Gleichaktspannungsbereich.



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

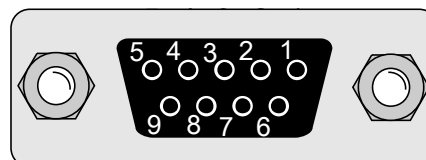


Abb. 1: Pinbelegung Buchse SubD-9 (Draufsicht)

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

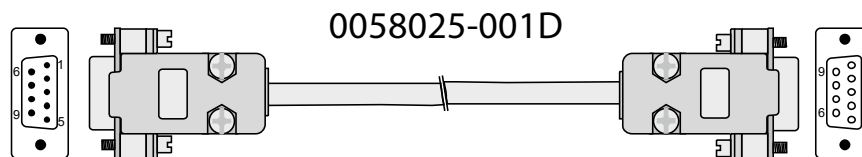


Abb. 2: Serielles Kabel zur Verbindung mit einem PC

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:



Technische Info - RS485 Anschluss:

(<https://www.keb-automation.com/000B>)

Dokument: ti_dr_tn-rs485-connection-0002_de



5.5 Fernbedienung

Der F6 Operator mit Anzeige/Tastatur kann bis zu 30 m abgesetzt vom Gerät betrieben werden.

Empfohlene Verbindung:

- Handelsübliches Netzkabel 1:1 mit RJ45-Steckern (min. CAT5)
- An beide Enden einer RJ45-Buchse auf D-SUB DE-9 (1x Buchse; 1x Stecker) installieren
- **Wichtig!** Die Abschirmung von X4A zum Operator muss über das CAT5-Kabel verbunden sein.

Signal	D-SUB DE-9 PINs	RJ45 PINs
RxD-A	4	1
RxD-B	5	2
TxD-A	8	4
TxD-B	9	5
reserviert	6	3
DGND	7	6
Abschirmung	Gehäuse	Gehäuse

Tab. 18: Verdrahtung der DE-9 – RJ45 Adapter

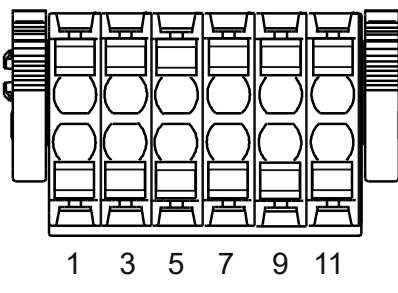
6 Feldbusschnittstellen

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	Ausführung Steuerkarte
1	KOMPAKT Multi-Encoder-Interface, CAN®, STO, EtherCAT®
2	KOMPAKT Multi-Encoder-Interface, STO, VARAN®

6.2 CAN

X2C	PIN	Bezeichnung	Bemerkungen
	1	CAN low	intern gebrückt; betriebsisoliert
	2	CAN low	
	3	CAN high	intern gebrückt; betriebsisoliert
	4	CAN high	
	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. 19: 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

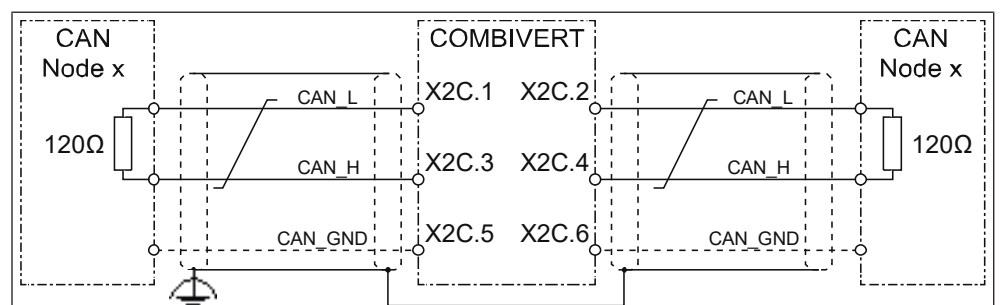


Abb. 3: Anschluss CAN-Bus

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.
Legende	r: Rot g: Grün 0: aus	Die Signale von Rot/Grün sind um 180° verschoben. Bei Überlagerung hat Rot Vorrang.

6.3 EtherCAT



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

Spezifikation

Feldebustyp	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 µs (is22=8 x tp) 250 µs (is22=4 x tp) ab SW 2.8 => Synchroner Kommunikationsbetriebsart

Anschluss

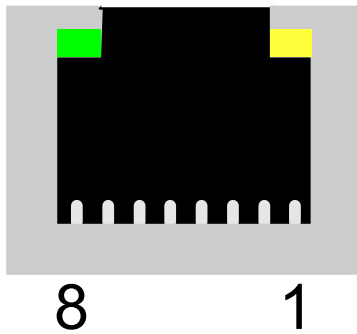


Abb. 4: Buchse RJ45 Frontansicht

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. 20: 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. 21: 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.
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. 22: 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

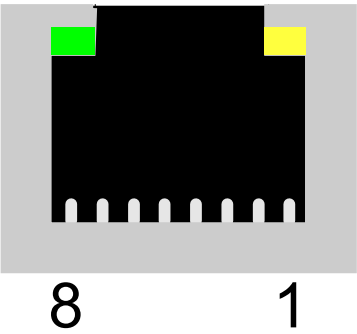


Abb. 5: Buchse RJ45 Frontansicht

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. 23: 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. 24: Funktion der LEDs

Bei VARAN hat die NET ST – LED keine Funktion.

Leuchtmuster NET ST LED

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)
- Inkrementalgebераusgang (RS485)
- SSI
- BiSS (digital)
- EnDat (digital)

ACHTUNG

Anschluss von analogen und digitalen EnDat-Gebern!

- a) Analoge EnDat-Geber können nur an Kanal A betrieben werden.
- b) Digitale EnDat-Geber können an Kanal A und/oder Kanal B betrieben werden.
- c) Gemischter Betrieb von analogen und digitalen EnDat-Gebern ist 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.

7.1.1 Eingangssignale

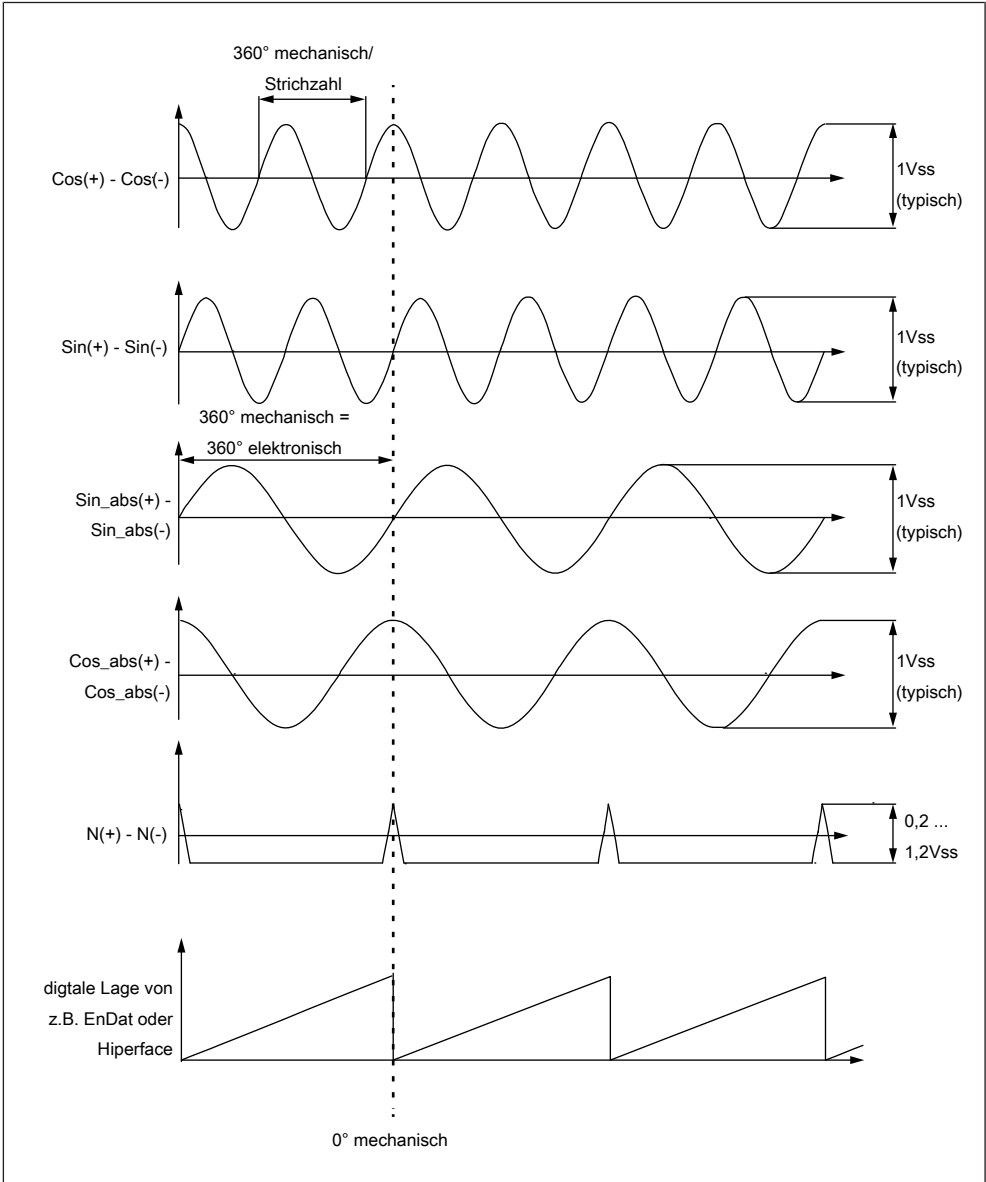


Abb. 6: Zuordnung der Eingangssignale (als Differenzsignale)



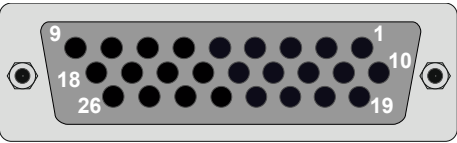
- a) Bei rechteckförmigen Inkrementalsignalen entspricht der Verlauf des Signals A -> COS und B-> SIN.
- b) Die Bezeichnungen „C“ und „D“ für die absoluten Signale sind zu prüfen. Oft entspricht dem Signal C -> SIN_abs und D -> (invertiert) COS_abs. Somit ist D+ an COS_abs- und D- an COS_abs+.

Alternative Bezeichnung von Gebersignalen (⇒ Info)

Gebersignal	KEB Signaleingang	Gebersignal	KEB Signaleingang
A+	COS+	B+	SIN+
A-	COS-	B-	SIN-
R+	N+	R-	N-
C+	SIN_abs+	D+	COS_abs-
C-	SIN_abs-	D-	COS_abs+

Tab. 25: Alternative Bezeichnung von Gebersignalen

7.1.2 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 2.1/2.2), BiSS (digital)	Sin/Cos-SSI, EnDat (1Vss + digital 2.1/2.2), 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	0V/COM 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. 26: 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!

7.1.3 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.

7.1.4 Geberkabel

Vorkonfektionierte Geberkabel

- bieten den besten Schutz Störeinkopplungen.
- sparen Installationszeit.
- sind in den Leitungslängen 5 m, 10 m, 15 m, 20 m, 25 m und 30 m erhältlich.

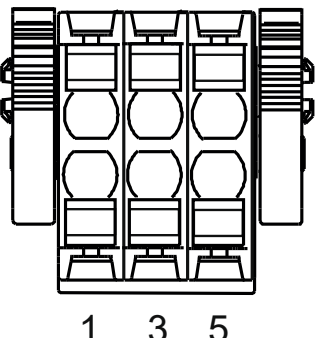
7.1.5 Beschreibung der Geberschnittstellen

PIN	Signale	Beschreibung
1, 2, 3, 4	A+/- B+/- Cos+/- Sin+/-	Nur Kanal A: Eingang für zwei sinusförmige, um 90° verschobene Differenzsignale mit $U_{ss}=1\text{ V}$, maximal 200 kHz. Massebezogen (z.B. Cos+ gegen GND): Gleichanteil $2,5\text{ V} \pm 0,5\text{ V}$ Differentiell (z.B. Cos+ gegen Cos-): Gleichanteil $0\text{ V} \pm 0,1\text{ V}$ Signalhöhe $U_{ss}=0,6\text{ V} \dots 1,2\text{ V}$ Kanal A: Eingang für blockförmige Inkrementalsignale nach RS485 maximal 200kHz. 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.
5, 6	N+/- Data+/-	Nur Kanal A: Eingang Nullsignal ein Mal pro Umdrehung. Differentielle 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. Kanal A und B:

PIN	Signale	Beschreibung
		Eingang Nullsignal oder Daten RS485. Nullsignal ist 1-aktiv, wenn Signale A und B auch 1-aktiv sind. 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.
10, 11, 12, 13	Sin+/- Cos+/- Sin_abs+/- Cos_abs+/-	Nur Kanal A: Eingang für sinusförmige Absolutsignale Uss=1 V für SinCos-Geber Uss=3,8 V maximal für Resolver
10, 12	Takt+/-	Ausgang für Taktsignal RS485
14, 15	Erreger+/-	Nur Kanal A: Ausgang der variablen Erregerspannung für Resolver (default): Ueff=2,54 V $\pm$ Uss=7,2 V $\pm$ 5 % für Kopplungsfaktor des Resolvers von 0,5 $\pm$ 10 %. Ausgangsfrequenz: 10 kHz maximaler Ausgangsstrom: ieff = 30 mA Phasenverschiebung: 0° +/- 5° Nur Steuerkarte APPLIKATION und PRO: Weitere Einstellmöglichkeiten der Erregerspannung sind dem entsprechenden Programmierhandbuch (ab Softwareversion V3.3) zu entnehmen.
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: Udc=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. 27: Geberspezifikationen

8 Bremsenansteuerung und Temperaturerfassung

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

Tab. 28: Belegung der Klemmleiste X1C

8.1 Bremsenansteuerung

⚠ VORSICHT

Falsche Dimensionierung der Bremse kann zu Fehlfunktionen führen

Bremse trennt nicht oder nur verzögert

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

Spezifikation Bremsen-/Relais-
ausgang

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

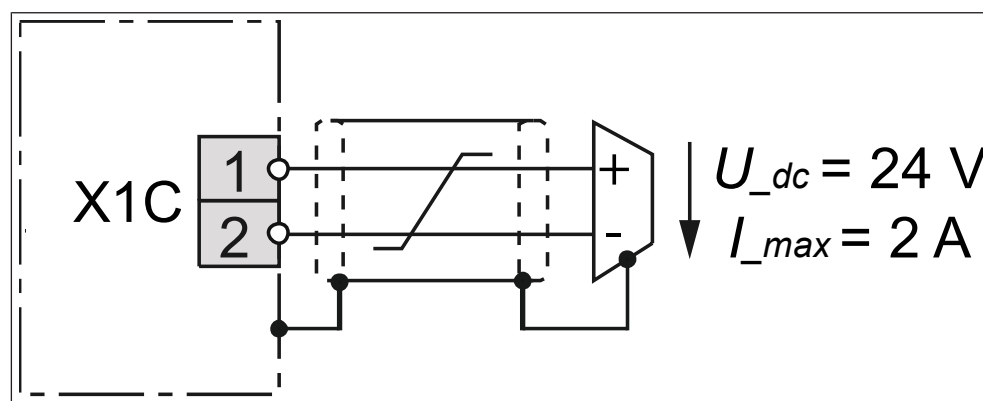


Abb. 8: Anschluss einer Bremse

8.2 Temperaturerfassung

⚠ GEFAHR



Stromschlag durch Sensoren ohne sichere Trennung!

- Nur Sensoren mit Basisisolierung verwenden.

ACHTUNG**Störungen durch falsche Leitungen oder Verlegung!****Fehlfunktionen der Steuerung durch kapazitive oder induktive Einkopplung**

- a) Leitungen vom Motortemperatursensor (auch geschirmt) nicht zusammen mit Steuerleitungen verlegen.
- b) 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	Klemmen TA1 und TA2 haben Basisisolierung zur SELV-Spannung (DC 24 V) der Steuerkarte. Eine Systemspannung (Phase – PE) ist von max. 300 V ist spezifiziert.

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	0 °C
		1 kΩ	100 °C
		1,72 kΩ	200 °C
1	PTC gemäß EN 60947-8 (standard)	<0,75 kΩ	TA1-TA2 geschlossen
		0,75...1,5 kΩ	Rückstellwiderstand
		1,65...4 kΩ	Ansprechwiderstand
		>4 kΩ	TA1-TA2 offen
2	Über Geber	Digital über den Geberkanal	
3	KTY83/110	0,82 kΩ	0 °C
		1,67 kΩ	100 °C
		2,53 kΩ	175 °C
4	PT1000	1 kΩ	0 °C
		1,38 kΩ	100 °C
		1,75 kΩ	200 °C
-	Überwachung	<0,04 kΩ	Kurzschluss
		>79,5 kΩ	Keine Verbindung (Fühlerbruch)

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**

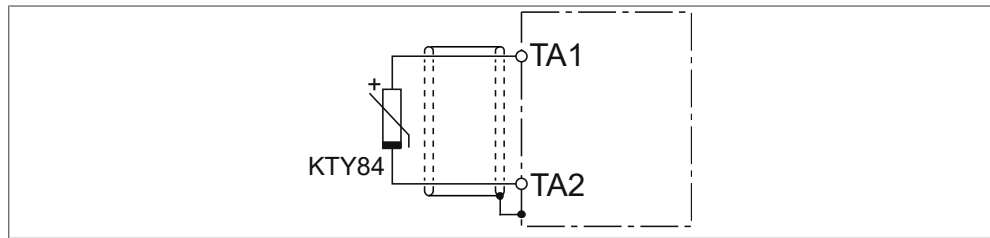
- a) KTY-Sensoren in Durchlassrichtung betreiben.
- b) KTY-Sensoren nicht mit anderen Erfassungen kombinieren.

Einstellungen KTY-Eingang

Einstellung

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

Anschluss KTY-Sensor



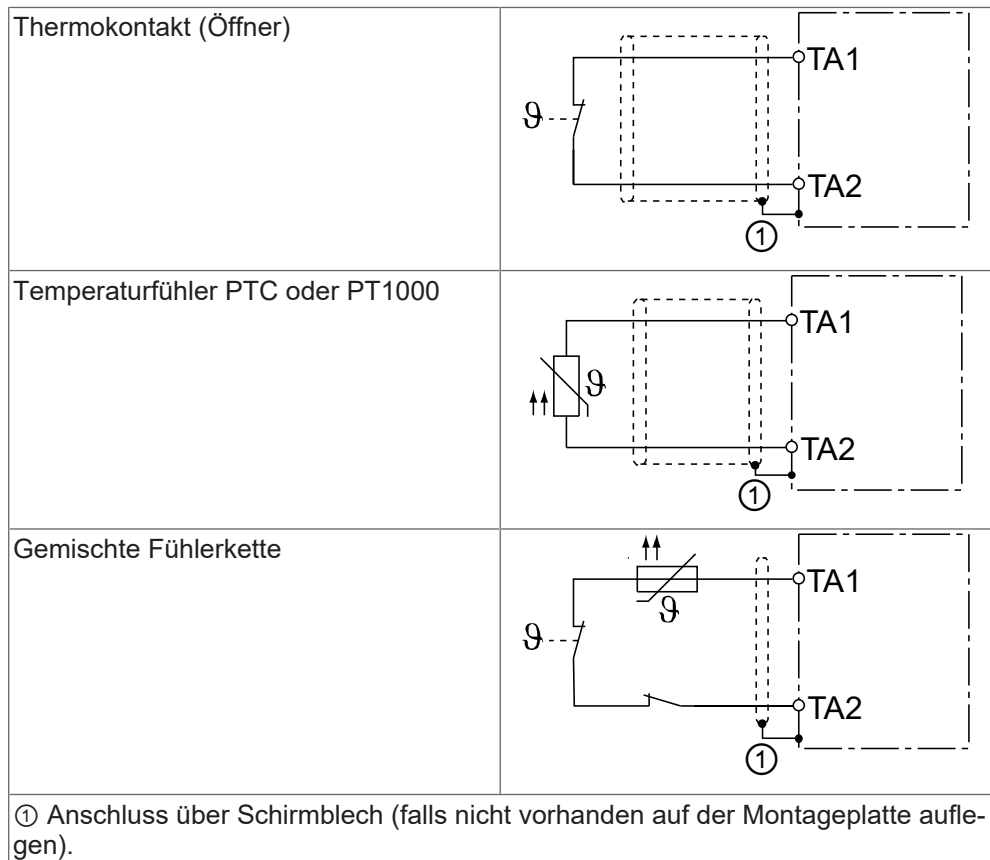
8.2.3 Anschluss von PTC, Temperaturschalter oder PT1000

Einstellungen von PTC, Thermokontakt oder PT1000

Einstellung

dr33 = 1 => PTC oder Thermokontakt
 dr33 = 4 => PT1000

Anschluss



Tab. 29: 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.

Die Sicherheitsfunktion kann angefordert oder durch einen Fehler ausgelöst werden.

⚠ 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 Zusatzhinweise

- Für den Schutz gegen Verschmutzung (Verschmutzungsgrad 2) ist der Einbau der Geräte in einer Umgebung mit erhöhter Schutzart vorzusehen (z. B. Schaltschrank IP 54).
- Für Arbeiten an spannungsführenden Teilen muss die Maschine durch einen Hauptschalter galvanisch vom Netz getrennt werden können.
- Wirken auf die Antriebsachse äußere Kräfte, z. B. bei Vertikalachsen (hängende Lasten) oder Rundachsen mit asymmetrischer Gewichtsverteilung, müssen zusätzlich mechanische Bremsen installiert werden.
- Nach der Installation die Sicherheitsfunktionen und Fehlerreaktionen prüfen und ein Abnahmeprotokoll erstellen.
- Bei Unterbrechung der STO-Signale kann der Anlauf verhindert werden. Nach EN60204-1 darf STO bei einer drohenden Gefährdung nicht freigegeben werden. Auch die Hinweise zu den externen Sicherheitsschaltgeräten beachten.
- Dimensionieren Sie die Sicherheitsanwendung so, dass für die Eingänge der entsprechende Eingangsstrom der Sicherheitsfunktionen zur Verfügung steht (⇒ [Eingänge STO](#) [► 20]).



Verwenden Sie zum Anschluss nur geeignete Spannungsquellen mit sicherer Trennung (SELV/PELV) gemäß HD 60364-5-54 mit einer Bemessungsgleichspannung von 24 V. Auf eine ausreichende Überspannungskategorie der Spannungsversorgung muss geachtet werden.

9.6 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 (UIN=15V)	7 ms
Maximale Ausschaltverzögerung (UIN=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. 30: Technische Daten der STO-Funktion

9.7 Beschaltungsvorschläge

9.7.1 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.

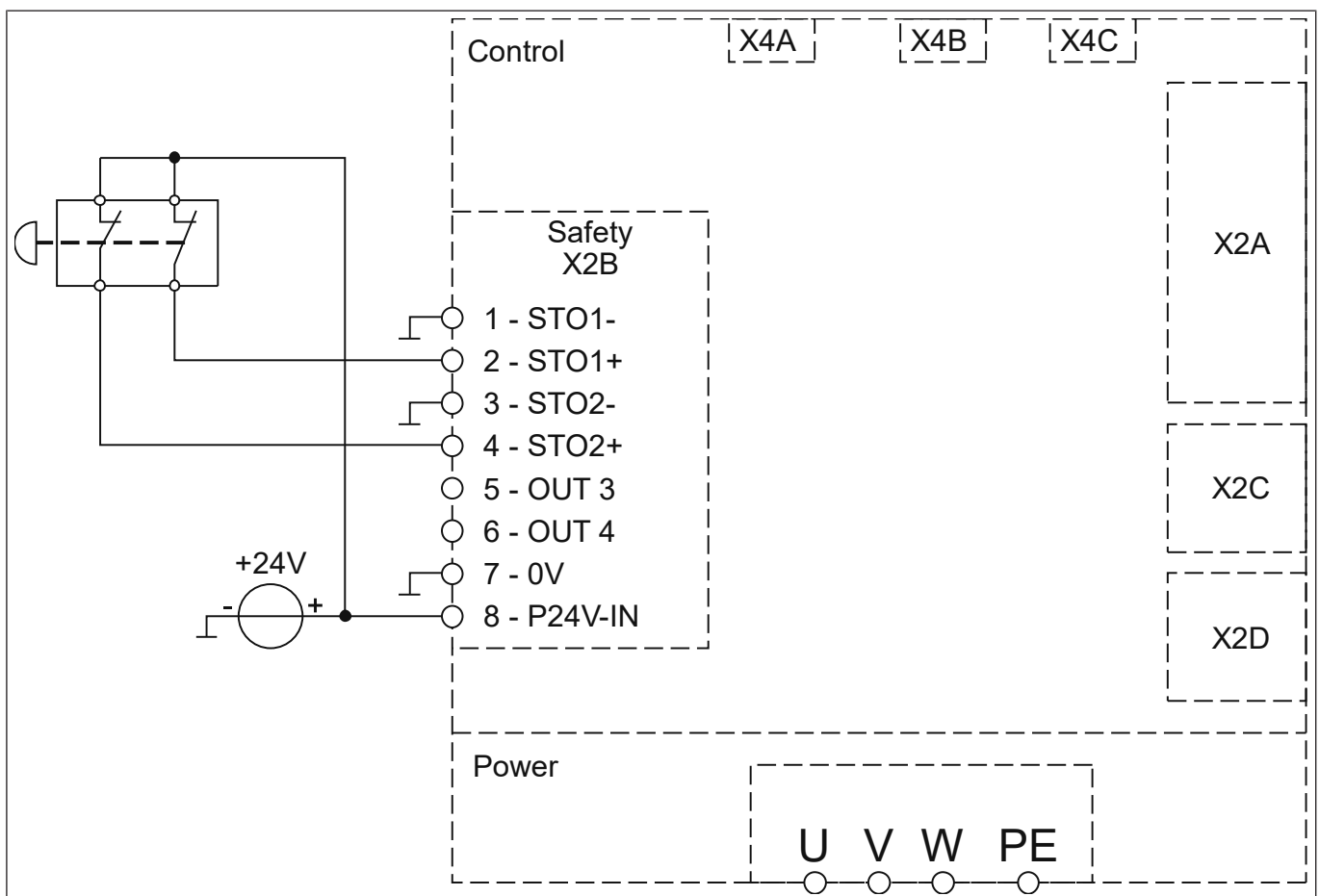


Abb. 9: Direkte Abschaltung mit NOT-Halt-Schalter

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

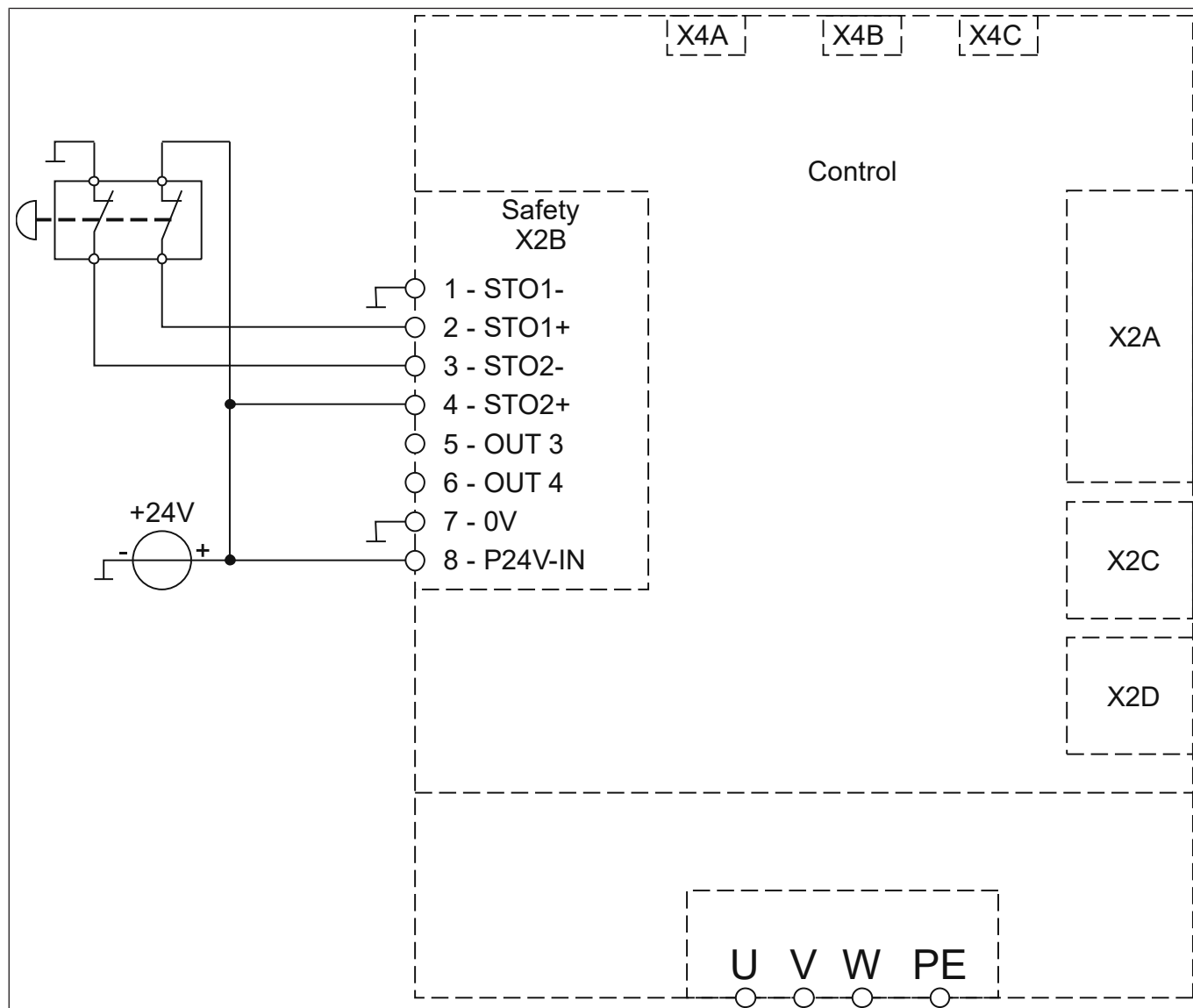


Abb. 10: Direkte Abschaltung mit NOT-HALT-Schalter und Überwachung der Verdrahtung

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.

9.7.3 Direkte Abschaltung durch Sicherheitsbaustein mit Testimpulsen

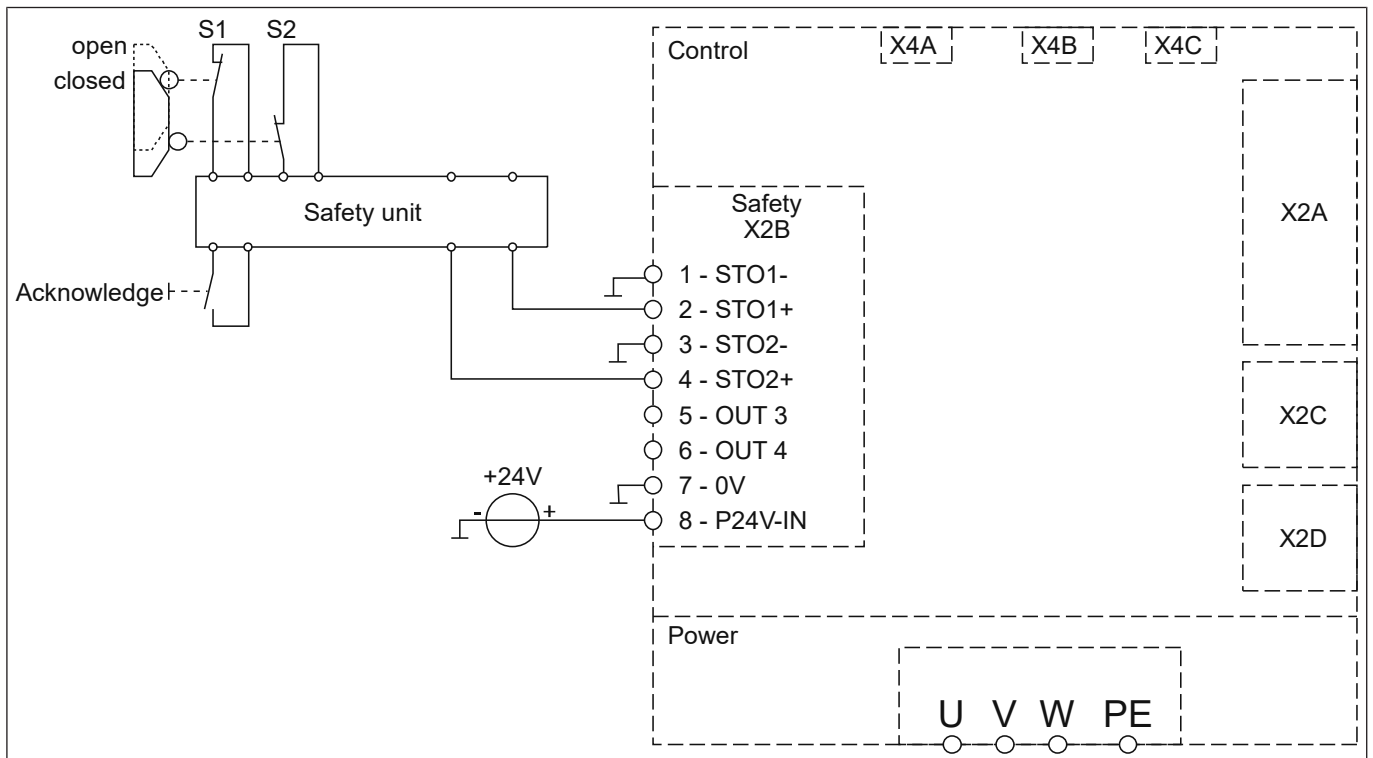


Abb. 11: Direkte Abschaltung durch Sicherheitsbaustein mit Testimpulsen

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.

9.7.4 Beschaltung SS1

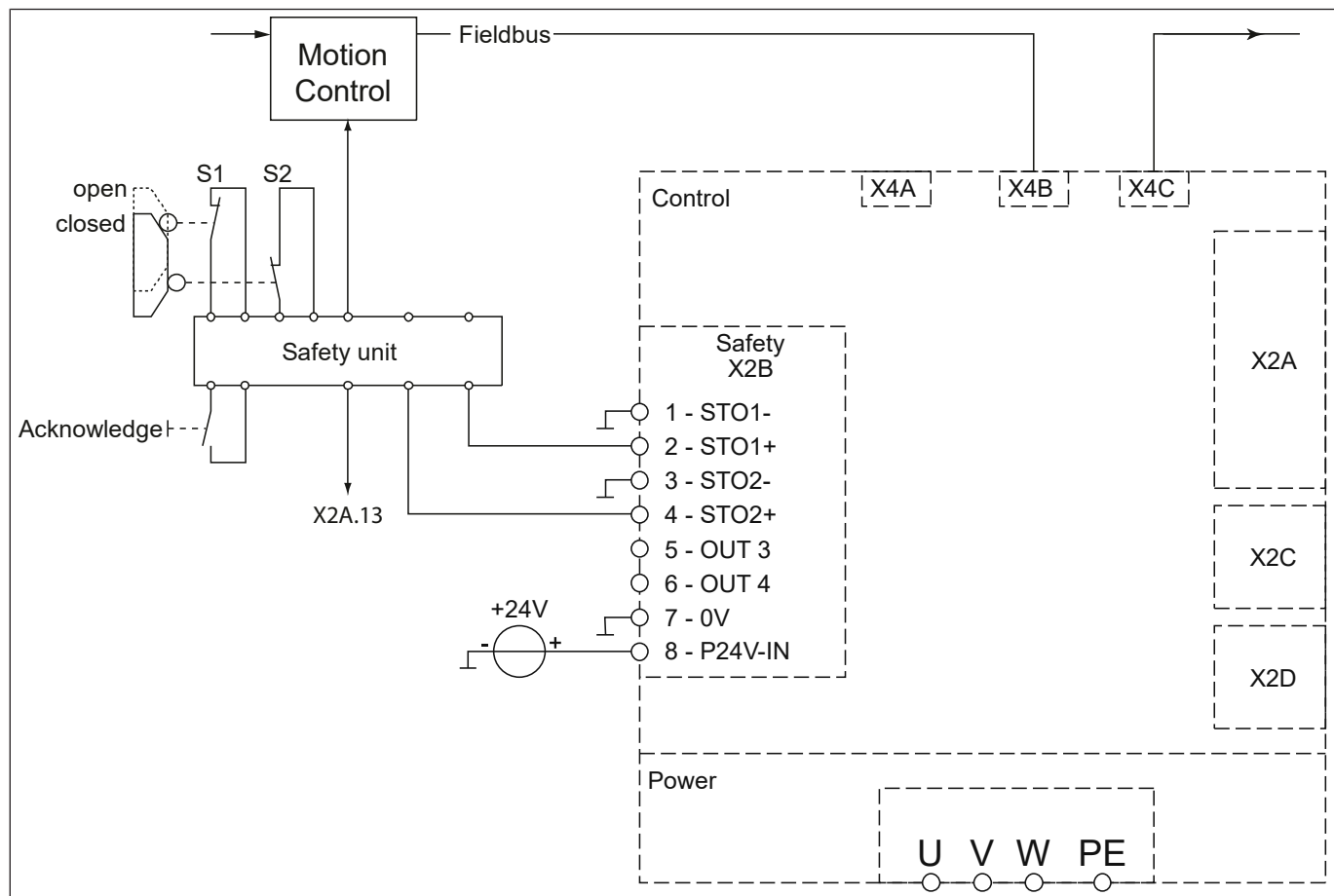


Abb. 12: Beschaltung_SS1

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 Abnahmen und Zulassungen

Aktuelle Zertifikate, Erklärungen und Revisionslisten für ihr Produkt erhalten sie zur Einsicht oder zum Download über unsere Webseite unter folgendem Link:

( keb-automation.com/de/suche)

Durch Eingabe der Artikelnummer erhalten sie im Aufklappenmenü „Zertifikate“ eine Liste der zugehörigen Dokumente.

Benötigen sie Hilfe oder weitere Unterlagen steht Ihnen unser Kundenservice gerne zur Verfügung.

10.1 CE-Kennzeichnung

Die Konformität mit den zum Produktionsdatum geltenden EU-Richtlinien und Normen wird durch das CE-Kennzeichen auf dem Typenschild bestätigt.

Die aktuelle EU Konformitätserklärung für dieses Produkt wird Ihnen durch den oben benannten Link zur Verfügung gestellt.

10.2 FS-Kennzeichnung

Die in diesem Produkt integrierten sicherheitsrelevanten Funktionen wurden gemäß den geltenden Normen und Richtlinien für Funktionale Sicherheit entwickelt, implementiert und geprüft. Die Abnahme dieser Sicherheitsfunktionen erfolgte durch eine benannte Stelle.

Die Funktion der sicherheitsgerichteten Funktionen wurde dokumentiert und erfolgreich validiert. Damit ist sichergestellt, dass die Sicherheitsfunktionen den spezifizierten Anforderungen entsprechen und unter bestimmungsgemäßen Einsatzbedingungen zuverlässig arbeiten.

Ein entsprechendes Zertifikat sowie weiterführende Informationen zur Funktionalen Sicherheit steht Ihnen auf unserer Webseite zur Verfügung.

Bitte beachten Sie, dass Änderungen am Produkt, insbesondere an sicherheitsrelevanten Komponenten, die Gültigkeit der Abnahme und damit des Zertifikats beeinträchtigen können. In solchen Fällen ist eine erneute Prüfung erforderlich.

10.3 UL-Zertifizierung

Die Abnahme nach UL (Underwriters Laboratories) stellt sicher, dass ein Produkt den sicherheitsrelevanten Anforderungen für den nordamerikanischen Markt entspricht. UL ist eine unabhängige Organisation, die Produkte, Komponenten und Systeme auf Sicherheit, Qualität und Konformität mit den geltenden Normen prüft und zertifiziert.

Produkte, die eine UL-Zulassung erhalten haben, sind durch das UL-Logo auf dem Typenschild gekennzeichnet. Dieses Zeichen signalisiert, dass das Produkt erfolgreich nach den UL-Vorgaben geprüft wurde und für den Einsatz in den USA oder Kanada zugelassen ist. Je nach Zulassungsart kann das Logo mit Angabe des UL-File auch mit zusätzlichen Angaben versehen sein (z. B. "cULus" für Kanada und USA).

Die Abnahme ist an bestimmte Vorgaben geknüpft. Diese sind in dieser und/oder weiteren Anleitungen entsprechend gekennzeichnet. Es dürfen nur die in der Abnahme verwendeten Baugruppen/ Bauteile verwendet werden.

Eine Abweichung von den geprüften Spezifikationen oder die Verwendung nicht-zertifizierter Teile kann zum Verlust der UL-Zulassung führen und damit die Betriebsgenehmigung im Zielmarkt gefährden.

10.4 Weitere Kennzeichnungen

Weitere hier nicht aufgeführte Kennzeichnungen und Abnahmen werden, sofern zutreffend, durch ein entsprechendes Logo auf dem Typenschild oder Gerät gekennzeichnet. Die zugehörigen Nachweise / Zertifikate stehen Ihnen auf unserer Website zur Verfügung.

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.
2025-08	09	Alternative Bezeichnung für Gebersignale eingefügt. Bezeichnung X1A bei Beschaltungsvorschlägen für STO entfernt. (⇒ Klemmleiste X2A [▶ 18]) Pin 4 und 11 korrigiert. (⇒ Temperaturerfassung [▶ 36]) Gefahrenhinweis korrigiert. Werte bei (⇒ Montage von Anschlusslitzen [▶ 17]) angepasst. Redaktionelle Änderungen. (⇒ CAN [▶ 27]) korrigiert. Bezeichnung GND in 0V/COM an (⇒ Geberschnittstellen [▶ 33]) geändert. Hinweis für (⇒ massebezogenen Betrieb [▶ 23]) der analogen Differenzeingänge eingefügt. Warnhinweis zur Absicherung für Relaisausgang Form C eingefügt. Kapitel Zertifizierung überarbeitet.
2025-10	10	Zusatzhinweise Kap. 9.5 eingefügt. Redaktionelle Änderungen.
2026-09	11	Kapitel Geberschnittstellen überarbeitet. Beschreibung LEDs geändert. Redaktionelle Änderungen.

Abbildungsverzeichnis

Abb. 1	Pinbelegung Buchse SubD-9 (Draufsicht)	25
Abb. 2	Seriellles Kabel zur Verbindung mit einem PC	26
Abb. 3	Anschluss CAN-Bus	27
Abb. 4	Buchse RJ45 Frontansicht	29
Abb. 5	Buchse RJ45 Frontansicht	30
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 DEV ST - LED	15
Tab. 5	Funktion VCC LED	15
Tab. 6	Funktion NET ST - LED	15
Tab. 7	Funktion DEV ST - LED	15
Tab. 8	Funktion OPT - LED	16
Tab. 9	Aderendhülsen und Abisolierlänge	17
Tab. 10	Belegung der Steuerklemmleiste X2A	18
Tab. 11	Belegung der Klemmleiste X2B	20
Tab. 12	OSSD-Pulsbreite in Abhängigkeit der Eingangsspannung	21
Tab. 13	Berechnung der Stromaufnahme	21
Tab. 14	Belegung der Klemmleiste X2C	22
Tab. 15	Serielle Schnittstellen	25
Tab. 16	Zubehör	25
Tab. 17	Verbindungskabel	25
Tab. 18	Verdrahtung der DE-9 – RJ45 Adapter	26
Tab. 19	Belegung der Klemmleiste X2C	27
Tab. 20	PIN-Belegung RJ45 EtherCAT	29
Tab. 21	Funktion der LEDs	29
Tab. 22	Fehlerstatusliste	30
Tab. 23	PIN-Belegung RJ45 VARAN	30
Tab. 24	Funktion der LEDs	30
Tab. 25	Alternative Bezeichnung von Gebersignalen	32
Tab. 26	Belegung der Geberbuchsen X3A und X3B	33
Tab. 27	Geberspezifikationen	34
Tab. 28	Belegung der Klemmleiste X1C	36
Tab. 29	Anschlussbeispiele	38
Tab. 30	Technische Daten der STO-Funktion	42

Glossar

Autonegotiation

Verfahren zur Ermittlung der max. Übertragungsgeschwindigkeit.

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 Manufacturers 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 gemäß ISO 13849-1.

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

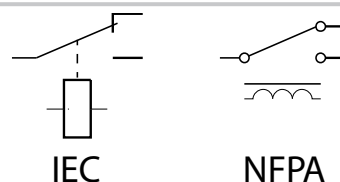
Bidirektionale Geberschnittstelle der Fa. Heidenhain.

EtherCAT®



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

Form C



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, seriellles Protokoll.

HTL

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

IEC 61508

Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer/elektronischer/programmierbarer elektronischer Systeme.

IEC 61800-5-1

Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl. Teil 5-1: Anforderungen an die Sicherheit - Elektrische, thermische und energetische Anforderungen. Deutsche Fassung EN 61800-5-1.

IEC 62061

Sicherheit von Maschinen - Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer, elektronischer und programmierbarer elektronischer Steuerungssysteme. Deutsche Fassung EN IEC 62061.

ISO 13849-1

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

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 (Mean Time To Failure).

Not-Aus

Abschalten der Spannungsversorgung im Notfall.

Not-Halt

Stillsetzen eines Antriebs im Notfall (nicht spannungslos).

PELV

Sichere Schutzkleinspannung (geerdet).

PFD

PFD (Probability of Failure on Demand) ist ein Maß für die Ausfälle pro Anforderung gemäß IEC 61508. Es dient zur Bestimmung der Zuverlässigkeit von sicherheitsgerichteten Systemen.

PFH

Der PFH-Wert (Probability of Failure on Demand per Hour) gibt die durchschnittliche Wahrscheinlichkeit eines gefährlichen Fehlers pro Stunde an.

Richtlinie 2006/42/EG

Maschinenrichtlinie

Richtlinie 2014/30/EU

Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)-Richtlinie

RS485

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

SELV

Sichere Schutzkleinspannung (ungeerdet).

SIL

Der Sicherheitsintegritätslevel (Safety Integrity Level) ist gemäß IEC 61508 eine Maßeinheit zur Quantifizierung der Risikoreduzierung.

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	24
---------------	----

B

Bedienelemente	50
Bedienoperators	25
Bluetooth-Adapter	25

D

Differenzeingang	23
DIN66019II	25

G

Gleichspannungsausgang	20
------------------------	----

K

KTY	38
-----	----

N

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

P

Potenzialausgleichsleitung	24
PT1000	38
PTC	38

R

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

S

Sicherheitsfunktionen	39
Stopp-Kategorie	40
Stromaufnahme	22

U

Übersicht	50
-----------	----

V

Verbindungskabel	50
------------------	----

Notizen

[illegible]



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





Automation mit Drive

www.keb-automation.com

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