

AKD[®]2G-Sxx mit Funktionaler Sicherheit Option 1

STO - SIL2

Betriebsanleitung, Deutsch



Handbuch Ausgabe: C, Juli 2020
Safety Ausgabe: S102, April 2020
Gültig für AKD[®]2G-S Hardware Revision A
Part Number 907-200003-01

Übersetzung des Originaldokumentes



Für einen ordnungsgemäßen und sicheren Gebrauch diesen Anleitungen folgen. Für künftige Verwendung aufbewahren.



Beta Geräte: Alle Zulassungen in Vorbereitung.

KOLLMORGEN

Bisher erschienene Ausgaben:

Ausgabe	Bemerkungen
...	Den Lebenslauf dieses Dokuments finden Sie unter (→ # 155)
A, 12/2019	Erste Ausgabe
B, 04/2020	Elektrische Daten aktualisiert, UL Markings aktualisiert, max. Kabellänge für I/O Versorgung, Auslieferstand: STO aktiv, Stecker Anzugsmoment zu Steckerbeschreibung zugefügt, Bremswiderstand Anschlussplan verbessert, AXIS#.ZEROx Parameter in Stopp Diagrammen, X1/X2 Feedback Spannung 11V, X23 max. Strom 350mA, FS Fehlerbehebung aktualisiert, SFA Spannung/Strom Werte, Dauerbremsleistung ext.Brems-R reduziert, CE: externer EMV Filter für 7V Modelle, max. Kabellänge für ungeschirmte I/O Leitungen, 24V Versorgung mit X10T, SFF = 75%, PROFINET neu, EtherNet/IP neu, X22 digitale Feedbacks neu, Sicherungsautomaten für 7V Typen entfernt
C, 07/2020	Leistungsdaten-Tabelle korrigiert, Schaltschrankeinbau-Werte M/P vereinheitlicht, X23/X41 Pinbelegung Step/Dir&CW/CCW korrigiert, Kapitel CAN Busabschluss verbessert, PROFINET/EtherNet-IP Label CHx->Portx, UL Markings aktualisiert, Modbus neu

Hardware-Revision (HR)

AKD2G	Firmware	WorkBench	KAS IDE	Bemerkungen
A	ab 02-00-00-000	ab 2.00.0.0000	ab 3.01	Startversion

Warenzeichen

- AKD ist ein eingetragenes Warenzeichen der Kollmorgen Corporation.
- EnDat ist ein eingetragenes Warenzeichen der Dr. Johannes Heidenhain GmbH.
- EtherCAT ist ein eingetragenes Warenzeichen und patentierte Technologie, lizenziert von der Beckhoff Automation GmbH, Deutschland.
- EtherNet/IP ist ein eingetragenes Warenzeichen der ODVA, Inc.
- HIPERFACE ist ein registriertes Warenzeichen der Max Stegmann GmbH.
- PROFINET ist ein eingetragenes Warenzeichen der PROFIBUS und PROFINET International (PI).
- WINDOWS ist ein eingetragenes Warenzeichen der Microsoft Corporation.

Aktuelle Patente:

- US Patent 2017/0211640 (method and apparatus for power saving, fail-safe control of an electromechanical brake), patent pending
- US Patent 16,247,478 (method and apparatus for limiting the output voltages of switching mode power supplies), patent pending
- US Patent 8,154,228 (Dynamic Braking For Electric Motors)
- US Patent 8,214,063 (Auto-tune of a Control System Based on Frequency Response)
- US Patent 10.374.468 (System and method for improved DC power line communication)

Patente, die sich auf Feldbus Funktionen beziehen, sind im jeweiligen Feldbus Handbuch gelistet.

Technische Änderungen zur Verbesserung der Leistung der Geräte ohne vorherige Ankündigung vorbehalten.

Dieses Dokument ist geistiges Eigentum von Kollmorgen. Alle Rechte vorbehalten. Kein Teil dieses Werkes darf in irgendeiner Form (Fotokopie, Mikrofilm oder in einem anderen Verfahren) ohne schriftliche Genehmigung von Kollmorgen reproduziert oder elektronisch verarbeitet, vervielfältigt oder verbreitet werden.

1 Inhaltsverzeichnis

1 Inhaltsverzeichnis	3
2 Allgemeines	9
2.1 Über dieses Handbuch	10
2.2 Hinweise für die Online-Ausgabe (PDF-Format)	10
2.3 Verwendete Symbole	11
2.4 Verwendete Abkürzungen	12
3 Produktsicherheit	13
3.1 Das sollten Sie beachten	14
3.2 Bestimmungsgemäße Verwendung	16
3.3 Nicht bestimmungsgemäße Verwendung	17
3.4 Waraufkleber	17
3.4.1 Hinweise auf dem Produkt	17
3.4.2 Aufkleber in der Verpackung	17
3.5 Berührungsschutz	18
3.5.1 Ableitstrom	18
3.5.2 Fehlerstromschutzschalter (RCD)	18
3.5.3 Schutztrenntransformatoren	18
3.6 Stopp / Not-Halt / Not-Aus	19
3.6.1 Stopp	19
3.6.2 Not-Halt	20
3.6.3 NOT-AUS	20
4 Produkt Lebenszyklus, Handhabung	21
4.1 Transport	22
4.2 Verpackung	22
4.3 Lagerung	22
4.4 Installation, Setup und Normalbetrieb	23
4.5 Außer Betrieb nehmen	23
4.6 Wartung und Reinigung	23
4.7 Demontage	23
4.8 System Reparatur	24
4.9 Entsorgung	24
5 Produktidentifizierung	25
5.1 Lieferumfang	26
5.2 Typenschild	26
5.3 Typenschlüssel	27
6 Technische Beschreibung und Daten	28
6.1 Die digitalen Servoverstärker der Reihe AKD2G	29
6.2 Umgebungsbedingungen, Belüftung und Einbaulage	31
6.3 Mechanische Daten	31
6.4 Leistungsdaten	32
6.5 Elektrische Daten	33
6.5.1 Einachs Varianten (S)	33
6.5.1.1 Netzversorgung 1 phasig AC, Typ AKD2G-Sxx- (S)	33
6.5.1.2 Netzversorgung 3 phasig AC, Typ AKD2G-Sxx- (S)	33
6.5.1.3 Netzversorgung DC, Typ AKD2G-Sxx- (S)	33
6.5.1.4 Hilfsspannung Eingangsdaten, 24 VDC, Typ AKD2G-Sxx- (S)	33
6.5.1.5 Ausgangsdaten, Typ AKD2G-Sxx- (S)	34
6.5.2 Zweiachs Varianten (D: I1=I2)	35
6.5.2.1 Netzversorgung 1 phasig AC, Typ AKD2G-Sxx- (D)	35
6.5.2.2 Netzversorgung 3 phasig AC, Typ AKD2G-Sxx- (D)	35

6.5.2.3	Netzversorgung DC, Typ AKD2G-Sxx- (D)	35
6.5.2.4	Hilfsspannung Eingangsdaten, 24 VDC, Typ AKD2G-Sxx- (D)	35
6.5.2.5	Ausgangsdaten, Typ AKD2G-Sxx- (D)	36
6.6	Elektrische Motorbremse	37
6.6.1	Dynamisches Bremsen	37
6.6.2	Bremschopper	37
6.6.2.1	Funktionsbeschreibung	37
6.6.2.2	Technische Daten für AKD2G-Sxx-6V	38
6.6.2.3	Technische Daten für AKD2G-Sxx-7V	38
6.7	LCD Anzeige und Taster (B1, B2)	39
6.8	SD Speicherkarte	41
7	Mechanische Installation	42
7.1	Wichtige Hinweise	43
7.2	Anleitung für die mechanische Installation	43
7.3	Maße	44
8	Elektrische Installation	45
8.1	Wichtige Hinweise	46
8.2	Anleitung für die elektrische Installation	47
8.3	Verdrahtung	48
8.3.1	Allgemeines	48
8.3.2	Gegenstecker	48
8.3.3	Anforderungen für Kabel und Verdrahtung	49
8.3.3.1	Kabelmaterial	49
8.3.3.2	Kabellänge	49
8.3.3.3	Verdrahtung mit T-Stecker	49
8.3.3.4	Kabelquerschnitte und Anforderungen	50
8.3.4	Anschluss der Schutz Erde	51
8.4	EMV Störunterdrückung	52
8.4.1	Empfehlungen für die Reduktion von EMV Störungen	52
8.4.2	Schirmung mit externer Schirmschiene	53
8.4.2.1	Schirmungskonzept	53
8.4.2.2	Schirmschiene	54
8.4.3	Schirmanschluss an den Verstärker	55
8.4.3.1	Schirmungskonzept	55
8.4.3.2	Schirmblech und Schirmanschlussklemmen	56
8.4.3.3	Motorstecker X1/X2 mit Schirmanschluss	56
8.5	Anschlüsse	57
8.5.1	Steckerposition AKD2G-Sxx-6V	57
8.5.2	Steckerposition AKD2G-Sxx-7V	58
8.5.3	Verdrahtung Übersicht, Einachsig	59
8.5.4	Verdrahtung Übersicht, Zweiachsig	60
8.5.5	Steckerbelegung	61
8.5.5.1	X1 und X2: Motor, Bremse, Feedback 1	61
8.5.5.2	X3: Netz, Bremswiderstand, DC-Bus	61
8.5.5.3	X10: 24 VDC	62
8.5.5.4	X11, X12: EtherNet Feldbus	62
8.5.5.5	X13, X14: CAN Bus (optional)	62
8.5.5.6	X20: Service	62
8.5.5.7	X21: I/O, Feedback 4	63
8.5.5.8	X22: I/O, EEO2, Feedback 5	64
8.5.5.9	X23: I/O, EEO1, Feedback 3	65
8.5.5.10	X41: SFA Feedback Konverter, EEO3/EEO4 (Zubehör)	66
8.6	Netzspannung und Hilfsspannung (X3/X10)	67
8.6.1	Netzspannung (X3)	67

8.6.1.1 Anschlussbeispiele Netzversorgung	68
8.6.1.2 Sicherungen	71
8.6.2 24V-Hilfsspannungsversorgung (X10)	75
8.6.2.1 Sicherungen	75
8.6.2.2 Anschlussbeispiel 24 VDC Versorgung	75
8.7 DC-Zwischenkreis (X3)	76
8.7.1 Sicherungen	76
8.7.2 Anschlussbeispiel mit T-Steckern	77
8.7.3 Anschlussbeispiel mit Stromschiene	77
8.8 Bremswiderstand (X3)	78
8.8.1 Absicherung und Verdrahtung	78
8.9 Motor Leistung, Bremse und Feedback Anschluss	79
8.9.1 Motor Anschlüsse, einige Beispiele	79
8.9.2 Motor Ein-Kabel Anschluss	80
8.9.2.1 Motor Leistung, Bremse und Feedback Stecker X1, X2	80
8.9.2.2 Feedback Stecker X21, X22, X23	81
8.9.3 Motor Zwei-Kabel Anschluss	82
8.9.3.1 Motor Leistung und Bremse Anschluss X1, X2	83
8.9.3.2 Feedback Stecker X1, X2, X41, X21, X22, X23	83
8.9.4 Motor Haltebremse Anschluss	84
8.9.5 Feedback Anschluss	86
8.9.5.1 Feedback Stecker X1, X2	87
8.9.5.2 Feedback Stecker X21	88
8.9.5.3 Feedback Stecker X22	89
8.9.5.4 Feedback Stecker X23	90
8.9.5.5 Feedback Stecker X41 (SFA, Zubehör)	91
8.10 EEO, Elektronisches Getriebe, Master-Slave	92
8.10.1 Encoder Emulation (EEO)	92
8.10.2 Elektronisches Getriebe	94
8.10.3 Master-Slave-Steuerung	94
8.10.3.1 Master-Slave mit X22	94
8.10.3.2 Master-Slave mit optionalen X23 oder X41	94
8.11 EtherNet Feldbus Schnittstelle (X11/X12)	95
8.11.1 EtherCAT®	95
8.11.2 PROFINET (verfügbar 2021)	96
8.11.3 EtherNet/IP (verfügbar 2021)	97
8.12 CAN-Bus-Schnittstelle (X13/X14)	98
8.12.1 CAN Bus Topologie	98
8.12.2 CAN-Bus Anschlussbild	99
8.12.3 Baudrate für CAN-Bus	100
8.12.4 Stationsadresse für CAN-Bus	100
8.12.5 CAN Busabschluss	100
8.13 Serviceschnittstelle (X20)	101
8.13.1 Mögliche Netzwerkkonfigurationen	101
8.14 Modbus TCP (X20)	102
8.15 I/O Anschluss (X21/X22/X23)	103
8.15.1 Pinbelegung	103
8.15.2 Technische Daten	104
8.15.3 Analog Eingang	105
8.15.4 Analog Ausgang	106
8.15.5 Digitale Eingänge	107
8.15.5.1 Digital-In 1 und 2	107
8.15.5.2 Digital-In 3 bis 12	108
8.15.5.3 Digital-In/Out 1 und 2	109

8.15.5.4 Digital-In/Out 3 bis 6	110
8.15.6 Digitale Ausgänge	111
8.15.6.1 Digital-Out 1 bis 6	111
8.15.6.2 Digital-Out 7 und 8	112
8.15.6.3 Digital-In/Out 1 und 2	113
8.15.6.4 Digital-In/Out 3 bis 6	113
8.15.6.5 Digital-Out 9, Relaiskontakte	114
9 Inbetriebnahme	115
9.1 Wichtige Hinweise	116
9.2 Leitfaden zur Inbetriebnahme	117
9.2.1 Verstärkerschnelltest	117
9.2.1.1 Auspacken, Montieren und Verdrahten des AKD2G	117
9.2.1.2 Mindestverdrahtung zum Testen des Verstärkers ohne Last, Beispiel	117
9.2.1.3 Verbindungen überprüfen (Beispiel: direkt am PC)	118
9.2.1.4 Systemintegration	118
9.2.1.5 WorkBench installieren und starten	119
9.2.1.6 Einstellen der Achse in WorkBench	119
9.2.1.7 Achse freigeben (Hardware).	119
9.2.1.8 Den Antrieb verfahren	119
9.2.1.9 Die Achse optimieren (tunen)	119
9.2.2 Setup software WorkBench	120
9.2.2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung	120
9.2.2.2 Beschreibung der Software	121
9.2.2.3 Hardware-Anforderungen	121
9.2.2.4 Betriebssysteme	121
9.2.2.5 Installation unter Windows 7/8/10	122
9.3 Ein- und Ausschaltverhalten	123
9.3.1 Einschaltverhalten im Standardbetrieb	124
9.3.2 Ausschaltverhalten	125
9.3.2.1 Ausschaltverhalten unter Verwendung des Befehls AXIS#.DIS	125
9.3.2.2 Ausschaltverhalten unter Verwendung eines digitalen Eingang (kontrollierter Stopp)	126
9.3.2.3 Ausschaltverhalten unter Verwendung des STO Eingangs (ungesteuerter Stopp)	126
9.3.2.4 Ausschaltverhalten bei Auftreten eines Fehlers	127
9.4 Fehler und Warnmeldungen	130
9.4.1 Fehler und Warnmeldungen AKD2G	130
9.5 Fehlerbehebung	131
10 Sicherheits-Handbuch	133
10.1 Allgemeine Hinweise	134
10.1.1 Bestimmungsgemäße Verwendung	135
10.1.2 Nicht bestimmungsgemäße Verwendung	135
10.1.3 Abkürzungen für funktionale Sicherheit	135
10.1.4 Einbauraum, Verdrahtung	136
10.2 Verifizierung	137
10.3 Funktionale Sicherheit Option 1 (I/O, SIL2 PLd)	137
10.3.1 Sicherheitskennzahlen, Übersicht	138
10.3.2 Technische Daten	138
10.3.3 Safe Torque Off (STO)	139
10.3.3.1 Wichtige Hinweise	139
10.3.3.2 Aktivierung	139
10.3.3.3 Neustart	140
10.3.3.4 Timing	141
10.3.3.5 Safety Diagnostic view in WorkBench	141
10.3.3.6 Fehlerreaktion / Fehlermeldungen	142
10.4 Einstellungen	143

10.5 Sicherheits-Fehler, Sicherheits-Warnungen	144
10.5.1 Servoverstärker LCD Anzeige	144
10.5.2 Verstärker Sicherheitsfehler	145
10.5.3 Verstärker Sicherheitswarnungen	145
10.5.4 Fehlerbehebung bei Funktionaler Sicherheit	145
10.6 Parameter Referenzliste für funktionale Sicherheit	146
10.6.1 Safety Parameter, alphanumerisch sortiert	147
10.6.1.1 AXIS#.SAFE.STO.A	147
10.6.1.2 AXIS#.SAFE.STO.B	147
10.6.1.3 AXIS#.SAFE.STO.ACTIVE	148
10.6.1.4 AXIS#.SAFE.STO.REPORTFAULT	148
11 Zulassungen	149
11.1 Konformität mit UL/cUL	150
11.2 Konformität mit Europäischen Richtlinien	151
11.3 Konformität mit RoHS	152
11.4 Konformität mit REACH	152
11.5 Zulassung Funktionale Sicherheit	152
11.6 Konformität mit EAC	152
12 Index	153
13 Bisher erschienene Ausgaben:	155

-- / --

2 Allgemeines

2.1	Über dieses Handbuch	10
2.2	Hinweise für die Online-Ausgabe (PDF-Format)	10
2.3	Verwendete Symbole	11
2.4	Verwendete Abkürzungen	12

2.1 Über dieses Handbuch

Die vorliegende *AKD[®]2G Betriebsanleitung* beschreibt die digitalen Servoverstärker AKD[®]2G und enthält Informationen zur sicheren Installation eines AKD2G.

Das Handbuch ist gültig für AKD2G Einachs-Servoverstärker und Zweiachsen-Servoverstärker für 110 V bis 240 V und 240 V bis 480 V Netzspannung.

- Endstufen: 3 A, 6 A und 12 A Nennstrom
- Programmierbarkeit: Base (analog) und Position Indexer
- Konnektivität: Analog, CANopen, EtherCAT, PROFINET, EtherNet/IP
- I/O Optionen: Erweiterte I/O (X22), Feedback&EEO (X23)
- Funktionale Sicherheit Option: FS1 mit STO; SIL2 PLd

Eine digitale Version dieses Handbuchs (PDF Format) befindet sich auf der mit dem Servoverstärker gelieferten DVD.

Die AKD2G Benutzerinformation besteht aus:

- *Safety Notes* : mehrsprachiges Dokument mit Sicherheitsinformationen, Teil des Lieferumfangs in Europa, gedruckt in DIN A5 Format.
- *Betriebsanleitung*: Dieses Dokument, beschreibt die digitalen Servoverstärker AKD2G und enthält Informationen zur sicheren Installation eines AKD2G.
- *WorkBench Onlinehilfe*: Beschreibt die Verwendung des Servoverstärkers in gängigen Applikationen. Liefert auch Hinweise für die Maximierung der Systemleistung mit dem AKD2G. Die Online Hilfe beinhaltet den *Parameter and Command Reference Guide* mit Informationen zu Parametern und Befehlen, die zum Programmieren des AKD2G benutzt werden.
- *CAN-BUS Kommunikation*: Beschreibt die Verwendung des Servoverstärkers in CANopen Applikationen.
- *EtherCAT Kommunikation*: Beschreibt die Verwendung des Servoverstärkers in EtherCAT Applikationen.
- *PROFINET Kommunikation*: Beschreibt die Verwendung des Servoverstärkers in PROFINET Applikationen (verfügbar 2021).
- *EtherNet/IP Kommunikation*: Beschreibt die Verwendung des Servoverstärkers in EtherNet/IP Applikationen (verfügbar 2021).
- *Zubehör Handbuch*. Dieses Handbuch enthält technische Daten und Maßzeichnungen von Zubehör wie Kabeln und Bremswiderständen, die mit AKD2G benutzt werden. Von diesem Handbuch existieren regional unterschiedliche Versionen.

Alle Dokumente können Sie von der Kollmorgen Website www.kollmorgen.com herunterladen.











2.2 Hinweise für die Online-Ausgabe (PDF-Format)

Das Dokument bietet verschiedene Funktionen, um die Navigation zu vereinfachen.











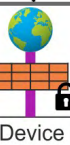
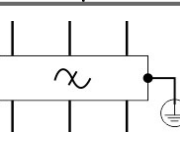
Lesezeichen	Das Inhaltsverzeichnis und der Index enthalten aktive Lesezeichen.
Inhaltsverzeichnis und Index im Text	Die Zeilen im Inhaltsverzeichnis und Index sind aktive Querverweise. Klicken Sie auf eine Zeile, um zur entsprechenden Seite zu gelangen.
Seitennummern im Text	Seitennummern im Text mit Querverweisen sind aktive Verknüpfungen.

2.3 Verwendete Symbole

Warnsymbole

Symbol	Bedeutung
	Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zum Tode oder zu schweren, irreversiblen Verletzungen führen wird.
	Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zum Tode oder zu schweren, irreversiblen Verletzungen führen kann.
	Weist auf eine gefährliche Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zu leichten Verletzungen führen kann.
	Dieses Symbol weist auf eine Situation hin, die, wenn sie nicht vermieden wird, zu Beschädigung von Sachen führen kann.
	Dieses Symbol weist auf wichtige Informationen hin.
	Warnung vor einer Gefahr (allgemein). Die Art der Gefahr wird durch den nebenstehenden Warntext spezifiziert.
	Warnung vor gefährlicher elektrischer Spannung und deren Wirkung.
	Warnung vor Gefahr durch heiße Oberfläche.
	Warnung vor Gefahr durch hängende Last.
	Warnung vor Gefahr durch automatischem Anlauf.

Zeichnungssymbole

Symbol	Beschreibung	Symbol	Beschreibung
	Signalmasse		Diode
	Gehäusemasse		Relais
	Schutzerde		Abschaltverzögertes Relais
	Widerstand		Arbeitskontakt
	Sicherung		Ruhekontakt
	Firewall nach dem Stand der Technik		EMV Filter

2.4 Verwendete Abkürzungen

Abkürzungen für funktionale Sicherheit (→ # 135).

Abkürzung	Bedeutung
(→ # 53)	"siehe Seite 53" in diesem Dokument
→ xyz	"siehe Kapitel xyz" in diesem Dokument
Ω	Ohm
A#, AXIS#	A# oder AXIS# sind Platzhalter für die Nummer der Achse. Wird bei Parametern und Signalnamen verwendet.
AGND	Analoge Masse
AquadB	vervierfacher Ausgang, benutzt für Inkrementalgeber Emulation
AMSL	über Normalnull
Achse	Abhängig vom Kontext. Entweder eine AKD2G Endstufe oder eine Lastachse des Antriebssystems.
CAT	Kategorie
CE	Europäische Gemeinschaft
COM	Serielle Schnittstelle für einen PC
DGND	Digitale Masse
EEPROM	Elektrisch löschbarer programmierbarer Speicher
EEO	Encoder Emulation Ausgang
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit
EMF	Elektromagnetische Kraft
FS1, FS2, FS3	Funktionale Sicherheit Option 1, 2, 3
FSOE	Fail safe over EtherCAT
KAS	Kollmorgen Automation Suite
KAS IDE	Setup Software (Kollmorgen Automation Suite Integrated Development Environment)
KDN	Kollmorgen Developer Network
LED	Leuchtdiode
LSB	Niederwertiges Byte (oder Bit)
MSB	Höchstwertiges Byte (oder Bit)
NI	Nullimpuls
OSSD	Output Signal Switching Device
PE	Schutzerde
PELV	Schutzkleinspannung
SPS	Speicherprogrammierbare Steuerung
PWM	Pulsweitenmodulation
RAM	Arbeitsspeicher (flüchtiger Speicher)
RBrems/RB	Bremswiderstand
RBext	Externer Bremswiderstand
RBint	Interner Bremswiderstand
RCD	Fehlerstromschutzschalter (FI-Schalter)
RES	Resolver
S1	Dauerbetrieb
i.V.	In Vorbereitung
V AC	Volt, Wechselstrom
V DC	Volt, Gleichstrom

3 Produktsicherheit

3.1	Das sollten Sie beachten	14
3.2	Bestimmungsgemäße Verwendung	16
3.3	Nicht bestimmungsgemäße Verwendung	17
3.4	Warnaufkleber	17
3.5	Berührungsschutz	18
3.6	Stopp / Not-Halt / Not-Aus	19

3.1 Das sollten Sie beachten

Dieses Kapitel hilft Ihnen, Gefährdungen für Personen und Sachen zu erkennen und zu vermeiden.

Fachpersonal erforderlich

Für Arbeiten wie Transport, Installation, Inbetriebnahme und Instandhaltung darf nur qualifiziertes Personal eingesetzt werden. Qualifiziertes Personal sind Personen, die mit Transport, Installation, Inbetriebnahme und Betrieb von elektrischen Antrieben vertraut sind.

- Transport, Lagerung, Auspacken: nur durch Personal mit Kenntnissen in der Behandlung elektrostatisch gefährdeter Bauelemente.
- Mechanische Installation: nur durch Personal mit Kenntnissen in mechanischen Arbeiten.
- Elektrische Installation: nur durch Personal mit Kenntnissen in elektrotechnischen Arbeiten.
- Inbetriebnahme: nur durch Fachleute mit weitreichenden Kenntnissen in den Bereichen Elektrotechnik und Antriebstechnik.

Das Fachpersonal muss ebenfalls ISO 12100 / IEC 60364 / IEC 60664 und nationale Unfallverhütungsvorschriften kennen und beachten.

Dokumentation lesen

Lesen Sie vor der Montage und Inbetriebnahme die vorliegende Dokumentation. Falsches Handhaben der Geräte kann zu Personen- oder Sachschäden führen. Der Betreiber muss daher sicherstellen, dass alle mit Arbeiten am Antriebssystem betrauten Personen das Handbuch gelesen und verstanden haben und dass die Sicherheitshinweise in diesem Handbuch beachtet werden.

Hardware Revision prüfen

Prüfen Sie die Hardware-Revisionsnummer des Produkts (siehe Typenschild). Die Nummer ist die Verknüpfung zwischen dem Produkt und dem Handbuch.

Diese Revisionsnummer muss mit der Hardware-Revisionsnummer auf dem Deckblatt der Betriebsanleitung übereinstimmen.

Technische Daten beachten

Halten Sie die technischen Daten und die Angaben zu den Anschlussbedingungen ein. Wenn zulässige Spannungswerte oder Stromwerte überschritten werden, können die Geräte geschädigt werden. Ein ungeeigneter Motor oder fehlerhafte Verdrahtung beschädigen die Systemkomponenten. Prüfen Sie die Kombination aus Verstärker und Motor. Gleichen Sie die Nennspannung und den Nennstrom der Komponenten ab.

Risikobeurteilung erstellen

Der Hersteller der Maschine muss eine Risikobeurteilung für die Maschine erstellen und geeignete Maßnahmen treffen, dass unvorhergesehene Bewegungen nicht zu Verletzungen oder Sachschäden führen können. Aus der Risikobeurteilung leiten sich eventuell auch zusätzliche Anforderungen an das Fachpersonal ab.

Automatischer Wiederanlauf

Der Antrieb kann abhängig von der Parametereinstellung nach dem Einschalten der Netzspannung, bei Spannungseinbrüchen oder Unterbrechungen automatisch anlaufen. Es besteht die Gefahr von tödlichen oder schweren Verletzungen für Personen, die in der Maschine arbeiten.

Wenn der Parameter AXIS#.ENDEFAULT auf 1 gesetzt ist, warnen Sie an der Maschine mit einem Warnschild (Warnung: Automatischer Wiederanlauf nach Einschalten!) und stellen Sie sicher, dass ein Einschalten der Netzspannung nicht möglich ist, während sich Personen im gefährdeten Bereich der Maschine aufhalten. Wenn Sie einen Unterspannungsschutz benutzen, beachten Sie Kapitel 7.5 der EN 60204-1:2006.

ACHTUNG: Der Servoverstärker ist betriebsbereit mit vorkonfigurierter STO Funktion.



Elektrostatisch empfindliche Bauteile

Die Geräte enthalten elektrostatisch gefährdete Komponenten, die durch unsachgemäßen Gebrauch beschädigt werden können. Entladen Sie Ihren Körper elektrostatisch, bevor Sie das Gerät berühren. Vermeiden Sie es, hoch isolierende Stoffe zu berühren (Kunstfasern, Plastikfolie usw.). Legen Sie das Gerät auf eine leitfähige Oberfläche.

Heiße Oberfläche

Die Oberflächen von Verstärkern können im Betrieb sehr heiß werden. Das Gehäuse kann Temperaturen über 80 °C erreichen. Gefahr leichter Verbrennungen. Messen Sie die Temperatur. Warten Sie, bis das Gehäuse auf unter 40 °C abgekühlt ist, bevor Sie es berühren.



Erdung

Stellen Sie die ordnungsgemäße Erdung des Gerätes mit der PE-Schiene im Schaltschrank als Bezugspotential sicher. Gefahr durch elektrischen Schlag.

Ohne niederohmige Erdung ist keine personelle Sicherheit gewährleistet



Ableitstrom

Da der Ableitstrom zu PE mehr als 3,5 mA beträgt, muss in Übereinstimmung mit der Norm EN61800-5-1 der PE-Anschluss entweder doppelt ausgeführt oder ein Anschlusskabel mit einem Querschnitt von >10 mm² verwendet werden. Abweichende Maßnahmen sind in Übereinstimmung mit regionalen Vorschriften möglich.

Hohe Spannungen

Die Geräte erzeugen hohe elektrische Spannungen bis zu 900 V. Tödliche Gefahr an stromführenden Geräteteilen. Öffnen oder berühren Sie die Geräte während des Betriebs nicht. Halten Sie alle Abdeckungen und Schaltschranktüren geschlossen. Eingebaute Schutzmaßnahmen wie Isolation oder Schirmung dürfen nicht entfernt werden. Arbeiten an der elektrischen Installation sollen nur von geschultem und qualifiziertem Personal unter Beachtung der Arbeitssicherheitsbestimmungen bei abgeschalteter und gegen Wiedereinschalten gesicherter Netzspannung durchgeführt werden.

Trennen Sie nie die elektrischen Verbindungen zum Verstärker, während dieser Spannung führt. Es besteht die Gefahr von Lichtbogenbildung mit Verletzungsgefahr (Verbrennungen oder Erblindung) und Schäden an Kontakten. Warten Sie nach dem Trennen des Verstärkers von der Stromquelle mindestens 5 Minuten, bevor Sie Geräteteile, die potenziell Spannung führen (z. B. Kontakte), berühren oder Anschlüsse trennen.

Messen Sie stets die Spannung am DC-Bus-Zwischenkreis und warten Sie, bis die Spannung unter 50 V gesunken ist, bevor Sie Komponenten berühren.



Funktionale Sicherheit!

Die abschließende Beurteilung der funktionalen Sicherheit gemäß EN13849 oder EN 62061 muss der Anwender durchführen.

Verstärkte Isolierung

Im Motor eingebaute Temperaturfühler, Motorhaltebremsen und Rückführsysteme müssen mit einer verstärkten Isolierung (gem. EN 61800-5-1) gegenüber Systemkomponenten mit Leistungsspannung versehen sein, entsprechend der geforderten Prüfspannung der Applikation. Alle Kollmorgen Komponenten entsprechen diesen Anforderungen.

Geräte nicht verändern

Veränderung an der Servoverstärker Hardware ohne Erlaubnis des Herstellers sind nicht zulässig. Öffnen der Geräte bedeutet Verlust der Gewährleistung.

3.2 Bestimmungsgemäße Verwendung

Die AKD2G Servoverstärker sind ausschließlich zum Antrieb von geeigneten Synchron-Servomotoren mit geschlossenem Drehmoment-, Drehzahl- und/oder Positionsregelkreis vorgesehen.

AKD2G Servoverstärker sind Komponenten, die in elektrische Anlagen oder Maschinen eingebaut werden und nur als integrierte Bestandteile dieser Anlagen oder Maschinen betrieben werden können. Der Hersteller der Maschine muss eine Risikoanalyse der Maschine erstellen. Wenn die Servoverstärker in Maschinen oder Anlagen eingebaut werden, darf der Antrieb nicht verwendet werden, bis sichergestellt wurde, dass die Maschine oder Anlage die regionalen Richtlinien erfüllt.

Schaltschrank und Verkabelung

Servoverstärker dürfen nur in geschlossenen Schaltschränken betrieben werden, die sich für die Umgebungsbedingungen eignen (→ # 31). Um die Temperatur innerhalb des Schaltschranks unter 40 °C zu halten (oder unter 60 °C bei Betrieb mit Stromreduzierung), ist möglicherweise eine Belüftung oder Kühlung erforderlich.

Verwenden Sie für die Verdrahtung ausschließlich Kupferleiter. Der Leiterquerschnitt kann von der Norm EN 60204 abgeleitet werden (alternativ für AWG-Leiterquerschnitte: NEC-Tabelle 310-16, Spalte 75 °C).

Spannungsversorgung

Die Verstärker können von 1, 2 oder 3 phasigen industriellen AC Netzen (TN-S oder TT) oder DC Netzen versorgt werden.

Die Verstärker der AKD2G Serie können wie folgt versorgt werden:

- AKD2G-Sxx-6Vxx:
1-, 2- oder 3-phasige industrielle Versorgungsnetze (maximaler symmetrischer Nennstrom bei 120 V und 240 V: 10 kA) oder Gleichspannung.
- AKD2G-Sxx-7Vxx:
3-phasige industrielle Versorgungsnetze (maximaler symmetrischer Nennstrom bei 240 V, 400 V und 480 V: 10 kA) oder Gleichspannung.

Der Anschluss an Versorgungsnetze mit anderen Spannungen ist mit einem zusätzlichen Trenntransformator möglich.

Periodische Überspannungen zwischen Außenleitern (L1, L2, L3) und Gehäuse des Servoverstärkers dürfen 1000V (Amplitude) nicht überschreiten. Gemäß EN 61800 dürfen Spannungsspitzen (< 50µs) zwischen den Außenleitern 1000V nicht überschreiten.

Spannungsspitzen (< 50µs) zwischen Außenleitern und Gehäuse dürfen 2000V nicht überschreiten.

Motor-Nennspannung

Die Nennspannung der Motoren muss mindestens so hoch sein wie die vom Verstärker erzeugte DC-Zwischenkreisspannung geteilt durch $\sqrt{2}$ ($U_{nMotor} \geq U_{DC}/\sqrt{2}$).

Safety

ACHTUNG

Beta Geräte: Sicherheitsfunktionen sind weder zugelassen noch zertifiziert. Verwenden Sie diese Funktionalität bis auf Weiteres nicht in Anwendungen mit Anforderungen an funktionale Sicherheit.

ACHTUNG

- Das Netzwerk, an das der Servoverstärker angeschlossen ist, muss entsprechend dem Stand der Informationstechnik geschützt sein.
- IT Spezialisten des Anwenders müssen analysieren, ob weitere Sicherheitsmaßnahmen erforderlich sind, um die funktionale Sicherheit zu gewährleisten.

Lesen Sie den Abschnitt "Bestimmungsgemäße Verwendung" im Kapitel "Funktionale Sicherheit" (→ # 133), bevor Sie diese Sicherheitsfunktion verwenden.

3.3 Nicht bestimmungsgemäße Verwendung

Eine andere Verwendung als in Kapitel "Bestimmungsgemäße Verwendung" beschrieben ist nicht bestimmungsgemäß und kann zu Schäden bei Personen, Gerät oder Sachen führen. Der Servoverstärker darf nicht mit Maschinen verwendet werden, die nicht den geltenden nationalen Richtlinien oder Normen entsprechen. Die Verwendung des Servoverstärkers in den folgenden Umgebungen ist ebenfalls untersagt:

- explosionsgefährdete Bereiche,
- Umgebungen korrosiven und/oder elektrisch leitenden Säuren, alkalischen Lösungen, Ölen, Dämpfen und Staub,
- Schiffe oder Offshore-Anwendungen.

ACHTUNG

Der Servoverstärker darf nicht direkt mit dem Internet verbunden werden. Wenn das Netzwerk, an das der Servoverstärker angeschlossen ist, nicht entsprechend dem Stand der Informationstechnik geschützt ist, kann dies ein Risiko für die funktionale Sicherheit darstellen.

3.4 Warnaufkleber

3.4.1 Hinweise auf dem Produkt



3.4.2 Aufkleber in der Verpackung

ACHTUNG

Folgen Sie den Anweisungen auf beiliegenden Aufklebern. Beschädigte Warnaufkleber müssen sofort ersetzt werden.

3.5 Berührungsschutz

3.5.1 Ableitstrom

Der Ableitstrom über den Schutzleiter PE entsteht aus der Summe der Geräte- und Kableitströme. Der Frequenzverlauf des Ableitstromes setzt sich aus einer Vielzahl von Frequenzen zusammen, wobei die Fehlerstromschutzschalter maßgeblich den 50Hz Strom bewerten. Der Ableitstrom kann daher nicht mit einem konventionellen Multimeter gemessen werden. Hilfe zur Berechnung des Ableitstroms in Ihrer Applikation erhalten Sie von unserem Kundenservice.

INFO

Da der Ableitstrom zu PE mehr als 3,5 mA beträgt, muss in Übereinstimmung mit der Norm EN61800-5-1 der PE-Anschluss entweder gedoppelt oder ein Anschlusskabel mit einem Querschnitt von $>10 \text{ mm}^2$ verwendet werden. Verwenden Sie die PE-Klemme und die PE-Anschlusschrauben, um diese Anforderung zu erfüllen.

Zur Minimierung von Ableitströmen können die folgenden Maßnahmen getroffen werden:

- Verringern Sie die Länge des Motorkabels.
- Verwenden Sie Motorkabel mit geringer Kapazität (→ # 49).

3.5.2 Fehlerstromschutzschalter (RCD)

In Übereinstimmung mit EN 60364-4-41 (Errichten von Niederspannungsanlagen) und EN 60204 (Elektrische Ausrüstung von Maschinen) können Fehlerstromschutzschalter (RCDs) verwendet werden, sofern die erforderlichen Vorschriften erfüllt werden. Der AKD2G ist ein 3-phasiges System mit einer B6 Gleichrichterbrücke. Es müssen daher RCDs verwendet werden, die auf alle Ströme ansprechen, um jeden DC-Fehlerstrom zu erkennen.

Bemessungsfehlerströme in den RCDs:

10 bis 30 mA	Schutz gegen indirekte Berührung (Personen-Brandschutz) für fest installierte und bewegliche Geräte sowie gegen direkten Kontakt.
50 bis 300 mA	Schutz gegen indirekte Berührung (Personen-Brandschutz) für fest installierte Geräte.

INFO

Empfehlung: Zum Schutz gegen direkte Berührung (bei Motorkabellängen von bis zu 5 m) empfiehlt Kollmorgen, jeden Verstärker einzeln durch einen allstromsensitiven 30 mA-RCD zu schützen.

Wenn Sie einen selektiven RCD verwenden, beugt der intelligentere Bewertungsprozess einem fehlerhaften Ansprechen des RCD vor.

3.5.3 Schutztrenntransformatoren

Wenn Schutz gegen direkte Berührung trotz höherer Ableitströme absolut erforderlich ist oder wenn eine alternative Form des Berührungsschutzes gewünscht wird, kann der AKD2G auch über einen Trenntransformator betrieben werden. Zur Überwachung auf Kurzschlüsse kann ein Isolationswächter verwendet werden.

INFO

Halten Sie die Länge der Verdrahtung zwischen dem Transformator und dem Verstärker so kurz wie möglich.

3.6 Stopp / Not-Halt / Not-Aus

Die Steuerfunktion Stopp, Not-Halt und Not-Aus sind in der Norm EN 60204 definiert. Angaben für die sicherheitsbezogenen Aspekte dieser Funktionen finden Sie in den Normen EN 13849 und EN 62061.

INFO

Der Parameter `AXIS#.DISMODE` muss eingestellt sein, um die verschiedenen Stopp-Kategorien für ein Software Disable zu implementieren. Hilfe zur Konfiguration dieses Parameters finden Sie in der *WorkBench Onlinehilfe*.



⚠️ WARNUNG Vertikale Last kann herunterfallen!

Wenn die Last nicht sicher blockiert ist, kann dies zu schweren Verletzungen führen. Die interne Bremsfunktion ist nicht funktional sicher.

- Die funktionale Sicherheit, z.B. bei hängenden Lasten (vertikale Lasten), erfordert eine zusätzliche Bremse, angesteuert z.B. von der anderen Achse oder von einer Sicherheitssteuerung. Die Bremsen können den Achsen mit WorkBench zugewiesen werden.
- Der Hardware Enable leitet keinen kontrollierten Stopp ein, sondern schaltet die Endstufe sofort ab.
- Setzen Sie bei vertikalen Achsen den Parameter `AXIS#.MOTOR.BRAKEIMM` auf 1, damit die Bremse nach Fehler oder Hardware Disable ohne Verzögerung einfällt.
- Die Risikobewertung der Anwendung bestimmt die notwendigen Maßnahmen.

3.6.1 Stopp

Die Stopp-Funktion hält den Antrieb im Normalbetrieb an. Die Stopp Funktion ist in der Norm EN 60204 definiert.

INFO

Die Stopp-Kategorie muss durch eine Risikobewertung der Maschine bestimmt werden.

Stopp-Funktionen müssen Priorität gegenüber zugewiesenen Anlauffunktionen besitzen. Die folgenden Stopp-Kategorien sind definiert:

Stopp-Kategorie 0

Stillsetzen durch sofortiges Unterbrechen der Energiezufuhr zu den Antriebselemente (dies ist ein ungesteuertes Stillsetzen).

Für Stopps ohne Sicherheitsfunktion wie STO, setzen Sie `AXIS#.DISMODE` auf 0.

Die Sicherheitsfunktion STO stoppt die Achse wie bei Kategorie 0 gefordert (IEC 62061).

Stopp-Kategorie 1

Ein gesteuertes Stillsetzen, wobei die Energiezufuhr zu den Antriebselemente aufrechterhalten wird, um die Abschaltung durchzuführen. Die Energiezufuhr wird erst unterbrochen, wenn der Stillstand erreicht ist.

Für Stopps ohne Sicherheitsfunktion wie SS1, setzen Sie `AXIS#.DISMODE` auf 2.

Die Sicherheitsfunktion SS1 stoppt die Achse wie bei Kategorie 1 gefordert (IEC 62061).

Stopp-Kategorie 2

Ein gesteuertes Stillsetzen, wobei die Energiezufuhr zu den Antriebselemente aufrecht erhalten wird. Diese Kategorie sollte mit der Sicherheitsfunktion SS2 realisiert werden. Die Sicherheitsfunktion SS2 stoppt die Achse wie bei Kategorie 2 gefordert (IEC 62061).

Stopps der Kategorie 0 und der Kategorie 1 müssen unabhängig von der Betriebsart ausgelöst werden können, wobei ein Stopp der Kategorie 0 Priorität besitzen muss.

Bei Bedarf sind Vorkehrungen für den Anschluss von Schutzvorrichtungen/Verriegelungen zu treffen. Falls notwendig, muss die Stopp-Funktion ihren Status an die Steuerlogik melden. Ein Zurücksetzen der Stopp-Funktion darf nicht zu einer Gefahrensituation führen.

3.6.2 Not-Halt

Die Not-Halt-Funktion wird zum schnellstmöglichen Anhalten der Maschine in einer Gefahrensituation verwendet. Die Not-Halt-Funktion ist durch die Norm EN 60204 definiert. Prinzipien der Not-Halt Ausrüstung und funktionale Gesichtspunkte sind in ISO 13850 festgelegt. Der Steuerbefehl für den Not-Halt wird durch eine einzelne menschliche Handlung manuell ausgelöst, z.B. über einen zwangsöffnenden Druckschalter (roter Taster auf gelbem Hintergrund). Die Not-Halt-Funktion muss stets voll funktionsfähig und verfügbar sein. Der Bediener muss sofort verstehen, wie dieser Mechanismus bedient wird (ohne eine Anleitung zu lesen).

INFO

Die Stopp-Kategorie für den Not-Halt muss durch eine Risikobewertung der Maschine bestimmt werden.

Zusätzlich zu den Anforderungen für Stopps muss der Not-Halt die folgenden Anforderungen erfüllen:

- Der Not-Halt muss Priorität gegenüber allen anderen Funktionen und Betätigungen in allen Betriebsarten besitzen.
- Die Energiezufuhr zu allen Antriebselementen, die zu Gefahrensituationen führen könnten, muss entweder so schnell wie möglich unterbrochen werden, ohne dass es zu anderen Gefahren kommt (Stopp Kategorie 0, z.B. mit STO), oder so gesteuert werden, dass die gefahrbringende Bewegung so schnell wie möglich angehalten wird (Stopp-Kat. 1).
- Das Zurücksetzen darf kein Wiederanlaufen bewirken.

3.6.3 NOT-AUS

Die Not-Aus Funktion wird zum Abschalten der elektrischen Energieversorgung der Maschine verwendet, um Gefährdungen durch elektrische Energie (z.B. einen elektrischen Schlag) auszuschließen. Funktionale Gesichtspunkte für Not-Aus sind in IEC 60364-5-53 festgelegt.

Der Not-Aus wird durch eine einzelne menschliche Handlung manuell ausgelöst, z.B. über einen zwangsöffnenden Druckschalter (roter Taster auf gelbem Hintergrund).

INFO

Die Ergebnisse einer Risikobewertung der Maschine bestimmen, ob ein Not-Aus notwendig ist.

Not-Aus wird erreicht durch Abschalten der Energieeinspeisung mit elektromechanischen Schaltgeräten. Das führt zu einem Stopp der Kategorie 0. Wenn diese Stopp Kategorie für die Maschine nicht zulässig ist, muss der Not-Aus durch andere Maßnahmen (z.B. Schutz gegen direktes Berühren) ersetzt werden.

4 Produkt Lebenszyklus, Handhabung

4.1	Transport	22
4.2	Verpackung	22
4.3	Lagerung	22
4.4	Installation, Setup und Normalbetrieb	23
4.5	Außer Betrieb nehmen	23
4.6	Wartung und Reinigung	23
4.7	Demontage	23
4.8	System Reparatur	24
4.9	Entsorgung	24

4.1 Transport

Transportieren Sie den AKD2G gemäß EN 61800-2 wie folgt:

- Transport nur durch qualifiziertes Personal in der wiederverwertbaren Originalverpackung des Herstellers.
- **ACHTUNG:** Beim Transport Stöße vermeiden.
- Vibration/Schock: AKD2G ist geprüft für Klasse 2M1 gemäß IEC 60721-3-2.
- Höchstens mit der maximalen Stapelhöhe (8 Kartons) lagern (siehe "Lagerung" (→ # 22)).
- Nur innerhalb der angegebenen Temperaturbereiche transportieren:
-25 bis +70 °C max. Änderungsrate 20 K/Stunde, Klasse 2K3.
- Nur innerhalb der angegebenen Feuchtigkeitsbereiche transportieren:
max. 95 % relative Luftfeuchtigkeit bei +40°C, nicht kondensierend, Klasse 2K3.

ACHTUNG

Die Servoverstärker enthalten elektrostatisch gefährdete Komponenten, die durch unsachgemäßen Gebrauch beschädigt werden können. Entladen Sie sich elektrostatisch, bevor Sie den Servoverstärker berühren. Vermeiden Sie es, hoch isolierende Stoffe zu berühren (Kunstfasern, Plastikfolie usw.). Legen Sie den Verstärker auf eine leitfähige Oberfläche.

Wenn die Verpackung beschädigt ist, prüfen Sie das Gerät auf sichtbare Schäden. Informieren Sie den Spediteur und den Hersteller über Schäden an der Verpackung oder Produkt.

4.2 Verpackung

Die AKD2G Verpackung besteht aus recyclingfähigem Karton mit Einsätzen und einem Aufkleber auf der Außenseite der Verpackung.

Modell	Verpackung (mm) HxBxL	Gesamtgewicht (kg) (kg)
AKD2G-Sxx-6V03 bis 6V12	158 x 394 x 292	4,2
AKD2G-Sxx-7V03 bis 7V12	158 x 394 x 292	4,3

INFO

Gegenstecker sind **nicht** im Paket des Standardgerätes enthalten.

Gegenstecker sind enthalten, wenn das Gerät mit Zubehör bestellt wurde ("A" an die Typenbezeichnung anhängen).

4.3 Lagerung

Lagern Sie den AKD2G gemäß EN 61800-2 wie folgt:

- Nur in der wiederverwertbaren Originalverpackung des Herstellers lagern.
- Höchstens mit der maximalen Stapelhöhe (8 Kartons) stapeln.
- Nur innerhalb der angegebenen Temperaturbereiche lagern: -25 bis +55 °C, max. Änderungsrate 20 K/Stunde, Klasse 1K4.
- Nur innerhalb der angegebenen Feuchtigkeitsbereiche lagern: 5 bis 95 % relative Luftfeuchtigkeit, nicht kondensierend, Klasse 1K3.
- Gemäß den folgenden Anforderungen für die Lagerungsdauer lagern:
 - Weniger als 1 Jahr: keine Beschränkungen.
 - Mehr als 1 Jahr: Kondensatoren müssen formiert werden, bevor der Verstärker in Betrieb genommen wird. Verfahren zur Formierung sind im Kollmorgen Developer Network ([Forming](#)) beschrieben.

4.4 Installation, Setup und Normalbetrieb

Information zu Installation und Setup finden Sie in diesem Handbuch:

- Kapitel Mechanische Installation (→ # 42)
- Kapitel Elektrische Installation (→ # 45)
- Kapitel Setup (→ # 115)

Normalbetrieb wurde getestet für Umgebungsklasse 3K3 gemäß IEC 61800-2 (→ # 31). Der Hersteller der Maschine definiert die erforderlichen Fachkenntnisse des Endnutzers gemäß der Risikobeurteilung für die Maschine und beschreibt abhängig von der Applikation die Erfordernisse für den normalen Betrieb.

4.5 Außer Betrieb nehmen

ACHTUNG

Nur Fachpersonal mit Kenntnissen im Bereich der Elektrotechnik darf Systemkomponenten außer Betrieb nehmen.

GEFAHR: Tödliche Spannung! Es besteht die Gefahr von schweren oder tödlichen Verletzungen durch elektrischen Schlag oder Lichtbogenbildung.

- Schalten Sie den Hauptschalter des Schaltschranks aus.
- Sichern Sie das System gegen Wiedereinschalten.
- Blockieren Sie den Hauptschalter .
- Warten Sie mindestens 5 Minuten nach Abschalten der Spannung.

4.6 Wartung und Reinigung

Das Gerät ist wartungsfrei, es muss einmal im Jahr durch Fachpersonal geprüft werden.

ACHTUNG

Das Gerät nicht in Flüssigkeiten tauchen oder besprühen. Vermeiden Sie, dass Flüssigkeit in das Gerät eindringt. Wenn das Gerät geöffnet wird, erlischt die Garantie. Das Innere des Geräts kann nur vom Hersteller gereinigt werden.

So reinigen Sie das Gerät von außen:

1. Nehmen Sie das Gerät außer Betrieb (siehe Kapitel 4.5 "Außer Betrieb nehmen").
2. Gehäuse: Mit Isopropanol oder einer ähnlichen Reinigungslösung reinigen.
VORSICHT : Leicht Entflammbar! Gefahr von Verletzung durch Verpuffung und Feuer.
 - Beachten Sie die Sicherheitshinweise auf der Verpackung des Reinigungsmittels.
 - Warten Sie nach der Reinigung mindestens 30 Minuten, bevor Sie das Gerät wieder in Betrieb nehmen.
3. Schutzgitter am Lüfter: Mit einer trockenen Bürste reinigen.

4.7 Demontage

ACHTUNG

Nur Fachpersonal mit Kenntnissen im Bereich der Elektrotechnik darf Systemkomponenten demontieren.

1. Nehmen Sie das Gerät außer Betrieb (siehe Kapitel 4.5 "Außer Betrieb nehmen").
2. Prüfen Sie die Temperatur.
VORSICHT : Hohe Temperatur! Gefahr leichter Verbrennungen. Im Betrieb kann der Kühlkörper Temperaturen über 80 °C erreichen. Bevor Sie das Gerät berühren, messen Sie die Temperatur und warten Sie, bis der Verstärker auf unter 40 °C abgekühlt ist.
3. Entfernen Sie die Stecker. Trennen Sie den PE Anschluss zuletzt.
4. Ausbauen: Lösen Sie die Befestigungsschrauben und entfernen Sie das Gerät.

4.8 System Reparatur

ACHTUNG

Nur Fachpersonal mit Kenntnissen im Bereich der Elektrotechnik darf Systemkomponenten austauschen.

VORSICHT: Unerwarteter Anlauf! Bei der Durchführung von Austauscharbeiten kann es zur Kombination von Gefährdungen und multiplen Folgen kommen.

- Arbeiten sind nur unter Beachtung der Vorschriften für Arbeitssicherheit, durch geschultes Personal und mit Benutzung der jeweils vorgeschriebenen persönlichen Schutzausrüstung zulässig.

Austausch des Gerätes

Nur der Hersteller kann das Gerät reparieren. Öffnen des Gerätes bedeutet Verlust der Gewährleistung.

1. Nehmen Sie das Gerät außer Betrieb (siehe Kapitel 4.5 "Außer Betrieb nehmen").
2. Demontieren Sie das Gerät (siehe Kapitel 4.7 "Demontage").
3. Senden Sie das Gerät an den Hersteller.
4. Installieren Sie ein neues Gerät wie in der Betriebsanleitung beschrieben.
5. Nehmen Sie das System in Betrieb, wie in der Betriebsanleitung beschrieben.

Austausch sonstiger Teile des Antriebssystems

Wenn Teile des Antriebssystems ausgetauscht werden müssen (zum Beispiel Kabel), gehen Sie wie folgt vor:

1. Nehmen Sie das Gerät außer Betrieb (siehe Kapitel 4.5 "Außer Betrieb nehmen").
2. Tauschen Sie die Teile aus.
3. Prüfen Sie alle Steckverbindungen auf korrekten Sitz.
4. Nehmen Sie das System in Betrieb, wie in der Betriebsanleitung beschrieben.

4.9 Entsorgung

ACHTUNG

Für die fachgerechte Entsorgung des Gerätes wenden Sie sich an einen zertifizierten Elektronikschrottverwerter.

Gemäß der Richtlinie WEEE-2012/19/EG u.ä. nimmt der Hersteller Altgeräte und Zubehör zur fachgerechten Entsorgung zurück. Die Transportkosten muss der Versender tragen.

Setzen Sie sich mit Kollmorgen in Verbindung und klären Sie die logistische Abwicklung.

Senden Sie die Geräte in der Originalverpackung an die in der folgenden Tabelle aufgeführten Herstelleradressen.

Nordamerika	Südamerika
KOLLMORGEN 201 West Rock Road Radford, VA 24141, USA	KOLLMORGEN Avenida João Paulo Ablas, 2970 Jardim da Glória, Cotia – SP CEP 06711-250, Brazil
Europa	Asien
KOLLMORGEN Europe GmbH Pempelfurtstr. 1 40880 Ratingen, Germany	KOLLMORGEN Room 302, Building 5, Lihpao Plaza, 88 Shenbin Road, Minhang District, Shanghai, China.

5 Produktidentifizierung

5.1	Lieferumfang	26
5.2	Typenschild	26
5.3	Typenschlüssel	27

5.1 Lieferumfang

Wenn ein Verstärker der AKD2G Reihe bestellt wird, sind im Lieferumfang folgende Komponenten enthalten:

- AKD2G
- Gedruckte *AKD[®]2G Safety Notes*.
- DVD mit Setup Software WorkBench.
- Sicherheitsaufkleber
- **ACHTUNG:** Der Servoverstärker ist betriebsbereit mit vorkonfigurierter STO Funktion.

INFO

Gegenstecker sind **nicht** im Paket des Standardgerätes enthalten.

Gegenstecker sind enthalten, wenn das Gerät mit Zubehör bestellt wurde ("A" an die Typenbezeichnung anhängen).

Folgende Gegenstecker werden niemals mit dem Servoverstärker mitgeliefert, sondern sind Bestandteil der jeweiligen Anschlusskabel:

- Motor-Gegenstecker (X1, X2),
- SubD (X23, X41) für Feedback,
- RJ25 (X13, X14) für CAN-Bus und
- RJ45 (X11, X12, X20) für EtherNet Feldbus und Service.

Getrennt erhältliches Zubehör

Zubehör muss bei Bedarf separat bestellt werden (siehe regionales Zubehörhandbuch).

- EMV-Filter für Netzspannung, Kategorien C2 oder C3
- Externer Bremswiderstand
- Set mit Gegensteckern (Connector Kits).
- Motor-Gegenstecker.
- Hybridleitungen Konfektionierte Hybridleitungen sind für alle Regionen erhältlich.
- Motorkabel. Konfektionierte Motorkabel sind für alle Regionen erhältlich.
- Feedback Kabel. Konfektionierte Feedback Kabel sind für alle Regionen erhältlich.
- SFA (Smart Feedback Adapter).
- SDB Module (Safe Dynamic Brake Module)
- EtherNet Service Kabel

5.2 Typenschild

Ein Typenschild ist an der Seite des Verstärkers angebracht. Die Abbildung unten ist dem Typenschild ähnlich.

KOLLMORGEN
 201 W. Rock Road
 Radford, VA 24141

Customer Support:
 North America: +1 (540) 633-3400
 Europe: +49 (0) 2102-9394-0
 Italy: +39 (0) 362-594260

Model No: AKD2G-SPE-6V06D-A1F3-0000

Serial No: R2-1900-00000 **HW Rev:** A

MAC Address: 00-23-1B-00-00-00

Ratings at 40°C (See manual for ratings >40°C)		
	<u>INPUT</u>	<u>OUTPUT</u>
Voltage	120/240 Vac	0-240 Vac
Frequency	50/60 Hz	0-599Hz
Phase	1 Ph/3 Ph	3 Ph
FL Current	13/9.7 Arms	6/6 Arms
Power @ 240 Vac	3.1/4.0 KVA	

Enclosure Protection Rating: IP20

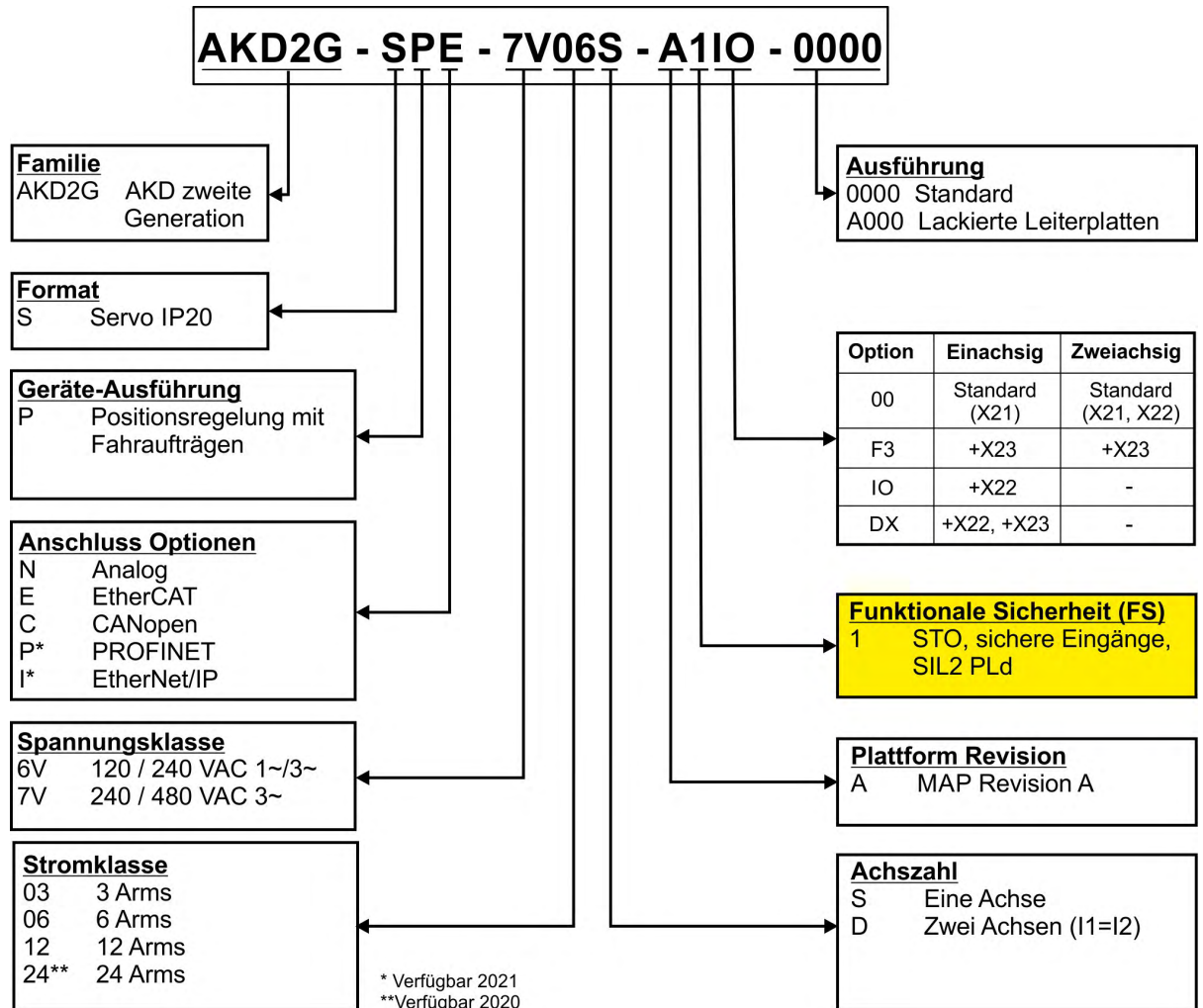
Before use, refer to CD for installation and safety information.
 Assembled in USA www.kollmorgen.com Patents, Patents Pending

5.3 Typenschlüssel

Benutzen Sie den Typenschlüssel zur Produktidentifizierung, jedoch nicht für den Bestellprozess, da nicht immer alle Merkmalkombination technisch möglich sind.

INFO

- Gegenstecker sind **nicht** im Paket des Standardgerätes enthalten.
- Gegenstecker sind enthalten, wenn das Gerät mit Zubehör bestellt wurde ("A" an die Typenbezeichnung anhängen).
- Gegenstecker X1, X2, RJ25, RJ45, SubD sind immer Teil der benutzten Leitungen.



Beispiel AKD2G-SPE-7V06S-A1IO-0000

AKD2G IP20 Gehäuse, Lageregler, EtherCAT, 240 V bis 480 V Netzspannung, 6 A Nennstrom, Einachsgerät, Plattform Revision A, zweikanaliger STO SIL2 PLd, zusätzlicher I/O Stecker X22, nicht lackiert, ohne Gegenstecker.

Beispiel AKD2G-SPE-6V03D-A1F3-A000-A

AKD2G IP20 Gehäuse, Lageregler, EtherCAT, 120 V bis 240 V Netzspannung, 2 x 3 A Nennstrom, Zweiachsgerät, Plattform Revision A, zweikanaliger STO SIL2 PLd, mit allen Steckern (X21 + X22 + X23), Leiterplatten lackiert, mit Gegensteckern.

6 Technische Beschreibung und Daten

6.1	Die digitalen Servoverstärker der Reihe AKD2G	29
6.2	Umgebungsbedingungen, Belüftung und Einbaulage	31
6.3	Mechanische Daten	31
6.4	Leistungsdaten	32
6.5	Elektrische Daten	33
6.6	Elektrische Motorbremse	37
6.7	LCD Anzeige und Taster (B1, B2)	39
6.8	SD Speicherkarte	41

6.1 Die digitalen Servoverstärker der Reihe AKD2G

Verfügbare AKD2G-SP (Position Indexer) Versionen

Konnektivität	Spannung	Strom	Achse	Rev	Funct. Safety
N :- Analog C :- CANopen E :- EtherCAT P *: PROFINET I *: EtherNet/IP	6V : 120/240VAC 1~ 240VAC 3~ 170/340 VDC 7V : 240/400/480VAC 3~ 340/565/680 VDC	03 : 3 A 06 : 6 A 12 : 12 A	S :- Single D :- Dual I1=I2	A	1 : SIL2 STO
Steckeroptionen					
Einachsrig			Zweiachsrig		
00 : Basis (X21)			00 : Basis (X21, X22)		
IO : Basis + X22					
F3 : Basis + X23			F3 : Basis + X23		
DX : Basis + X22+X23					

* Verfügbar 2021

Standardmerkmale

- Eine oder zwei Achsen in einem Gehäuse
- Versorgungsspannungen:
 - DC
 - AC einphasig, zweiphasig, dreiphasig (TN, TT)
 - Einzel- oder Gruppenversorgung, Einzel- oder Gruppenabsicherung
- Integrierter EtherNet Feldbus, integrierter TCP/IP-Servicekanal und Modbus
- SFD3, HIPERFACE DSL Motor Feedback Unterstützung integriert
- Unterstützt viele konventionelle Feedback Typen.
- Puls/Richtung Eingang integriert
- Encoder-Emulation integriert
- Verwendung mit Synchron-Servomotoren, Linearmotoren oder Asynchronmotoren

Leistungsteil

- Ein-, zwei- oder dreiphasige AC Versorgung, 5% bis 110% der AC Nennspannung, 47...63 Hz. Anschluss an Netze mit höherer Spannung nur über Trenntransformator.
- DC Versorgung, 5% bis 110% der DC Nennspannung. Sicherungen muss der Nutzer bereitstellen.
- B6 Brückengleichrichter, integrierter Sanftanlaufkreis.
- Zwischenkreisspannung kann zur Leistungsaufteilung parallel geschaltet werden.
- Sensoren messen den tatsächlichen Motorstrom.
- Bremskreis mit dynamischer Verteilung der generierten Leistung auf verschiedene Verstärker am selben DC-Zwischenkreis.
- Interner Bremswiderstand in allen Modellen, externer Bremswiderstand falls erforderlich.

Funktionale Sicherheit Optionen

- FS1: STO; SIL2 PLd, Aktivierung durch I/O (→ # 137).

Elektrische Sicherheit

- Ausreichende Isolationsabstände/Kriechstrecken und elektrische Isolation für sichere galvanische Trennung gemäß EN 61800-5-1 zwischen den Versorgungs-/Motoranschlüssen und der Signalelektronik.
- Sanftanlauf, Überspannungserkennung, Kurzschlussschutz, Phasenausfallüberwachung.
- Temperaturüberwachung des Verstärkers und Motors.
- Elektronischer Motorüberlastschutz: Foldback Mechanismus oder Fehlermeldung

Hilfsspannungsversorgung 24 VDC

- Von einer externen sicheren 24 V ± 10 % Stromversorgung (PELV).

Parametereinstellung

- Setup-Software WorkBench zur Einrichtung über TCP/IP.
- Parameter Pakete über CoE laden

Volldigitale Steuerung

- Digitaler Stromregler (Aktualisierung 1,28 μ s / Kommando 62,5 μ s)
- Digitaler Geschwindigkeitsregler (Aktualisierung 62,5 μ s)
- Digitaler Lageregler (Aktualisierung 250 μ s)

Ein-/Ausgänge (X21/X22/X23)

- 2 programmierbare Analogeingänge (→ # 105)
- 2 programmierbare Analogausgänge (→ # 106)
- 12 programmierbare Digitaleingänge (→ # 107)
- 8 programmierbare Digitalausgänge (→ # 111)
- 6 programmierbare digitale Eingänge/Ausgänge (→ # 111)
- 4 sichere STO Eingänge (ein zweikanaliger STO je Achse) (→ # 133)

Steckeroptionen

- **IO**: X22 Stecker mit zusätzliche digitalen Eingängen und Ausgängen.
- **F3**: X23 Stecker für herkömmliche Motor Feedbacks (Resolver, SFD, Tamagawa Smart Abs, Comcoder, 1Vp-p Sin-Cos Encoder, Inkremental Encoder, EnDAT 2.1/2.2 und Hiperface).
- **DX**: alle Stecker für erweiterte IO und Feedback Anschlüsse.

Individuelle Lösungen

- 0000: nicht lackierte Leiterplatten, standard
0xxx: nicht lackierte Leiterplatten, individuell kodiert
- A000: lackierte Leiterplatten, standard
Axxx: nicht lackierte Leiterplatten, individuell kodiert

Konnektivität

- Feedback Eingänge (→ # 86)
- Ausgang Encoder Emulation (→ # 92)
- Digitale Eingänge/Ausgänge (→ # 103)
- Service Schnittstelle (→ # 101)
- Modbus Schnittstelle (→ # 102)
- CANopen (→ # 98)
- EtherNet Feldbus Schnittstelle (→ # 95)

Zubehör

- **SFA** (Smart Feedback Adapter) (→ # 91).
- Hybrid Motorkabel, Motor Leistungskabel, Motor Feedback Kabel.
- Externe Bremswiderstände.

Detaillierte Beschreibungen finden Sie in Ihrem regionalen *Zubehörhandbuch*.

6.2 Umgebungsbedingungen, Belüftung und Einbaulage

Lagerung, Transport	(→ # 22)
Normaler Betrieb	Umgebungsklasse 3K3 gemäß EN 61800-2
Umgebungstemperatur im Betrieb	<p>Interner Bremswiderstand genutzt:</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 0 bis +40 °C unter Nennbedingungen ● +40 bis +60 °C mit Ausgangsstromreduzierung von 3 % pro K <p>Interner Bremswiderstand nicht genutzt:</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 0 bis +50 °C unter Nennbedingungen ● +50 bis +60 °C mit Ausgangsstromreduzierung von 2 % pro K
Feuchtigkeit im Betrieb	Relative Luftfeuchtigkeit 5 bis 85 %, nicht kondensierend, Klasse 3K3 gemäß EN 61800-2
Einsatzhöhe	<ul style="list-style-type: none"> ● Bis zu 1000 m üNN ohne Beschränkungen. ● 1000 bis 2000 m üNN mit Leistungsrücknahme 1,5%/100m ● Maximale Einsatzhöhe: 2000 m üNN
Verschmutzungsgrad	Verschmutzungsgrad 2 gemäß EN 60664-1
Vibrationen	Vibrationsklasse 3M1 gemäß EN 61800-2
Schock	Schockklasse L gemäß EN 61800-2
Gehäuse Schutzklasse	IP 20 gemäß EN 60529
EMV Immunität	Erhöhte Immunität gemäß EN 61800-5-2
Montage	Vertikal, im Schaltschrank mit mindestens IP54 Minimale Schaltschrankgröße (BxHxT): 406 x 406 x 254 mm
Belüftung	Eingebaute Lüfter in alle Gerätevarianten
ACHTUNG	Das Gerät schaltet sich bei stark überhöhter Temperatur im Schaltschrank ab. Stellen Sie eine ausreichende Zwangsbelüftung im Schaltschrank sicher.

6.3 Mechanische Daten

	Dim	AKD2G-Sxx-			
		6V03S, 6V06S, 6V12S	6V03D, 6V06D	7V03S, 7V06S	7V03D, 7V06D, 7V12S
Gewicht	kg	2,4	2,5	2,5	2,7
Breite	mm	76	76	75	75
Höhe, ohne Stecker	mm	235	235	272	272
Höhe, mit Steckern	mm	303	303	340	340
Tiefe, ohne Stecker	mm	221	221	221	221
Tiefe, mit Steckern	mm	232	232	232	232

INFO

Maßzeichnung siehe Abschnitt mechanische Installation (→ # 42).

6.4 Leistungsdaten

Leistungsdaten	Dim	AKD2G-Sxx-			
		6V03S/D 6V06S/D 6V12S	7V03S/D 7V06S	7V06D	7V12S
Leerlauf-Schaltfrequenz (dynamisch)	kHz	15	11	9,8	9,8
Last-Schaltfrequenz (dynamisch)	kHz	10,3	8,1	6,5	5,9
Last blockiert-Schaltfrequenz (dynamisch)	kHz	5,2	4,1	3,5	3,5
Spannungsanstiegsgeschwindigkeit dU/dt	kV/μs	7,0	7,0	7,0	7,0
Aktualisierung des Stromreglers	μs	1,28*	1,28*	1,28*	1,28*
Aktualisierung des Geschwindigkeitsreglers	μs	62,5	62,5	62,5	62,5
Aktualisierung des Lagereglers	μs	250	250	250	250
Bandbreite des Stromregelkreises	Hz	3000	3000	3000	3000
Bandbreite des Geschwindigkeitsreglers	Hz	750	750	750	750
Bandbreite des Lagereglers	Hz	350	350	350	350
max. Max. elektrische Motorfrequenz	Hz	599	599	599	599

* Aktualisierung des Reglers alle 1,28 μs. Aktualisierung des Stromsollwertes alle 62,5 μs.

6.5 Elektrische Daten

6.5.1 Einachs Varianten (S)

6.5.1.1 Netzversorgung 1 phasig AC, Typ AKD2G-Sxx- (S)

Eingangsdaten	Dim	6V03S	6V06S	6V12S
Betriebsspannung (Phase-Phase)	VAC	12 bis 265		
Nennversorgungsspannung	VAC	240		
Netzfrequenz ($\pm 5\%$)	Hz	50 bis 60		
Zulässige Ein-/Ausschaltfrequenz	1/h	30		
Nenneingangsleistung bei 240V	kVA	1,0	1,7	3,1
Nenneingangsstrom	A	4,0	7,1	13
Max. Einschaltstrom	A	10		
Nenn-DC-Bus-Zwischenkreisspannung	VDC	300		

6.5.1.2 Netzversorgung 3 phasig AC, Typ AKD2G-Sxx- (S)

Eingangsdaten	Dim	6V03S	6V06S	6V12S	7V03S	7V06S	7V12S
Betriebsspannung (3~)	VAC	12 bis 265			24 bis 525		
Nennversorgungsspannung	VAC	240			480		
Netzfrequenz (±5%)	Hz	50 bis 60					
Zulässige Ein-/Ausschaltfrequenz	1/h	30					
Nenneingangsleistung bei 240V (* bei 480V)	kVA	1,3	2,2	4,0	2,7*	4,4*	7,2*
Nenneingangsstrom	A	3,2	5,3	9,7	3,2	5,3	8,7
Max. Einschaltstrom	A	10					
Nenn-DC-Bus-Zwischenkreisspannung	VDC	310			620		

6.5.1.3 Netzversorgung DC, Typ AKD2G-Sxx- (S)

Eingangsdaten	Dim	6V03S	6V06S	6V12S	7V03S	7V06S	7V12S
Betriebsspannung (DC)	VDC	17 bis 370			34 bis 740		
Nennversorgungsspannung	VDC	340			680		
Zulässige Ein-/Ausschaltfrequenz	1/h	30					
Nenneingangsleistung bei 340V (* bei 680V)	kW	0,62	1,25	2,5	1,25*	2,5*	5,0*
Nenneingangsstrom	A	2,0	4,0	8,0	2,0	4,0	8,0
Max. Einschaltstrom über AC-Eingang	A	10					
Nenn-DC-Bus-Zwischenkreisspannung	VDC	340			680		

6.5.1.4 Hilfsspannung Eingangsdaten, 24 VDC, Typ AKD2G-Sxx- (S)

Eingangsdaten	Dim	6V03S	6V06S	6V12S	7V03S	7V06S	7V12S
Hilfsspannungsversorgung (PELV)	VDC	24 V ($\pm 10\%$, Spannungsabfall prüfen)					
- Strom ohne Motorbremse	A	< 1,0					
- Strom mit einer Motorbremse	A	< 3,1					

6.5.1.5 Ausgangsdaten, Typ AKD2G-Sxx- (S)

	Dim	6V03S	6V06S	6V12S	7V03S	7V06S	7V12S
Dauerausgangsstrom (± 3 %)	Aeff	3	6	12	3	6	12
Spitzenausgangsstrom (ca. 5s, ±3%)	Aeff	9	18	30	9	18	30
Dauerausgangsleistung an der Motorwelle bei Nenneingangsstrom							
bei 1 x 120 VAC	kW	0,22	0,44	0,875	-	-	-
bei 1 x 240 VAC	kW	0,44	0,875	1,8	-	-	-
bei 3 x 120 VAC	kW	0,31	0,625	1,25	-	-	-
bei 3 x 240 VAC	kW	0,625	1,25	2,5	0,625	1,25	2,5
bei 3 x 400 VAC	kW	-	-	-	1,05	2,1	4,2
bei 3 x 480 VAC	kW	-	-	-	1,25	2,5	5,0
bei 170 VDC	kW	0,31	0,625	1,25	-	-	-
bei 340 VDC	kW	0,625	1,25	2,5	0,625	1,25	2,5
bei 565 VDC	kW	-	-	-	1,05	2,1	4,2
bei 680 VDC	kW	-	-	-	1,25	2,5	5,0
Spitzenausgangsleistung (für ca. 1 s)							
bei 1 x 120 VAC	kW	1,1	2,1	4,1	-	-	-
bei 1 x 240 VAC	kW	2,1	4,2	6,3	-	-	-
bei 3 x 120 VAC	kW	1,5	3	4,5	-	-	-
bei 3 x 240 VAC	kW	3,0	6,0	9,0	3,0	6,0	10
bei 3 x 400 VAC	kW	-	-	-	5,0	10	16,5
bei 3 x 480 VAC	kW	-	-	-	6,0	12	20
bei 170 VDC	kW	1,5	3	4,5	-	-	-
bei 340 VDC	kW	3,0	6,0	9,0	3,0	6,0	10
bei 565 VDC	kW	-	-	-	5,0	10	16,5
bei 680 VDC	kW	-	-	-	6,0	12	20
Geräuschemission in 1 m, Lüfter mit niedriger/hoher Drehzahl	dB (A)	< 50 / 60					
Wärmeableitung im Standby Betrieb	W	12	12	12	12	12	12
Wärmeableitung bei Nennstrom	W	50	80	140	65	105	210
Motor Wicklungsinduktivität							
minimum bei 120 VAC	mH	1,2	0,6	0,3	-	-	-
minimum bei 240 VAC	mH	2,4	1,2	0,6	3,1	1,5	1,1
minimum bei 400 VAC	mH	-	-	-	5,1	2,6	1,8
minimum bei 480 VAC	mH	-	-	-	6,1	3,1	2,1
maximum	mH	240	120	60	610	310	210
Bremschopper	(→ # 37)						
Bremsenausgang							
Spannung (±10%)	VDC	24					
Spannung im Sparbetrieb	VDC	12 bis 24					
Ausgang Unterstrom Fehler	mA	100 (erforderlich für Fehlererkennung)					
Ausgang Überstrom Fehler	A	2,25 (erforderlich für Fehlererkennung)					
Ausgangsstrom, Maximum	A	2,1					

6.5.2 Zweiachs Varianten (D: I1=I2)

6.5.2.1 Netzversorgung 1 phasig AC, Typ AKD2G-Sxx- (D)

Eingangsdaten	Dim	6V03D	6V06D
Betriebsspannung (1~, 2~)	VAC	12 bis 265	
Nennversorgungsspannung	VAC	240	
Netzfrequenz (±5%)	Hz	50 bis 60	
Zulässige Ein-/Ausschaltfrequenz	1/h	30	
Nenneingangsleistung bei 240V	kVA	1,7	3,1
Nenneingangsstrom	A	7,2	13
Max. Einschaltstrom	A	10	
Nenn-DC-Bus-Zwischenkreisspannung	VDC	300	

6.5.2.2 Netzversorgung 3 phasig AC, Typ AKD2G-Sxx- (D)

Eingangsdaten	Dim	6V03D	6V06D	7V03D	7V06D
Betriebsspannung (3~)	VAC	12 bis 265		24 bis 525	
Nennversorgungsspannung	VAC	240		480	
Netzfrequenz (±5%)	Hz	50 bis 60			
Zulässige Ein-/Ausschaltfrequenz	1/h	30			
Nenneingangsleistung bei 240V (* bei 480V)	kVA	2,2	4,0	4,4*	7,2*
Nenneingangsstrom	A	5,3	9,7	5,3	8,7
Max. Einschaltstrom (bei 240/480 V, 20°C)	A	10			
Nenn-DC-Bus-Zwischenkreisspannung	VDC	310		620	

6.5.2.3 Netzversorgung DC, Typ AKD2G-Sxx- (D)

Eingangsdaten	Dim	6V03D	6V06D	7V03D	7V06D
Betriebsspannung (DC)	VDC	17 bis 370		34 bis 740	
Nennversorgungsspannung	VDC	340		680	
Zulässige Ein-/Ausschaltfrequenz	1/h	30			
Nenneingangsleistung bei 340V (* bei 680V)	kW	1,25	2,5	2,5*	5*
Nenneingangsstrom	A	4	8	4	8
Max. Einschaltstrom über AC-Eingang	A	10			
Nenn-DC-Bus-Zwischenkreisspannung	VDC	340		680	

6.5.2.4 Hilfsspannung Eingangsdaten, 24 VDC, Typ AKD2G-Sxx- (D)

Eingangsdaten	Dim	6V03D	6V06D	7V03D	7V06D
Hilfs spannungsversorgung (PELV)	VDC	24 V (±10%, Spannungsabfall prüfen)			
- Strom ohne Motorbremse	A	<1			
-Strom mit einer Motorbremse	A	< 3,1			
-Strom mit zwei Motorbremse	A	< 5,2			

6.5.2.5 Ausgangsdaten, Typ AKD2G-Sxx- (D)

Die Werte für Ausgangsstrom und Ausgangsleistung sind für Achse1 / Achse2 aufgeführt.

	Dim	6V03D	6V06D	7V03D	7V06D
Dauerausgangsstrom (± 3 %)	Aeff	3/3	6/6	3/3	6/6
Spitzenausgangsstrom (ca. 5s, ±3%)	Aeff	9/9	18/18	9/9	18/18
Dauerausgangsleistung an der Motorwelle bei Nenneingangsstrom					
bei 1 x 120 VAC	kW	0,22/0,22	0,44/0,44	-	-
bei 1 x 240 VAC	kW	0,44/0,44	0,875/0,875	-	-
bei 3 x 120 VAC	kW	0,31/0,31	0,625/0,625	-	-
bei 3 x 240 VAC	kW	0,625/0,625	1,25/1,25	0,625/0,625	1,25/1,25
bei 3 x 400 VAC	kW	-	-	1,05/1,05	2,1/2,1
bei 3 x 480 VAC	kW	-	-	1,25/1,25	2,5/2,5
bei 170 VDC	kW	0,31/0,31	0,625/0,625	-	-
bei 340 VDC	kW	0,625/0,625	1,25/1,25	0,625/0,625	1,25/1,25
bei 565 VDC	kW	-	-	1,05/1,05	2,1/2,1
bei 680 VDC	kW	-	-	1,25/1,25	2,5/2,5
Spitzenausgangsleistung (für ca. 1 s)					
bei 1 x 120 VAC	kW	1,1/1,1	2,1/2,1	-	-
bei 1 x 240 VAC	kW	2,1/2,1	4,2/4,2	-	-
bei 3 x 120 VAC	kW	1,5/1,5	3,0/3,0	-	-
bei 3 x 240 VAC	kW	3,0/3,0	6,0/6,0	3,0/3,0	6,0/6,0
bei 3 x 400 VAC	kW	-	-	5,0/5,0	10/10
bei 3 x 480 VAC	kW	-	-	6,0/6,0	12/12
bei 170 VDC	kW	1,5/1,5	3,0/3,0	-	-
bei 340 VDC	kW	3,0/3,0	6,0/6,0	3,0/3,0	6,0/6,0
bei 565 VDC	kW	-	-	5,0/5,0	10/10
bei 680 VDC	kW	-	-	6,0/6,0	12/12
Geräuschemission in 1 m, Lüfter mit niedriger/hoher Drehzahl	dB (A)	< 50 / 60			
Wärmeableitung im Standby Betrieb	W	15	15	15	15
Wärmeableitung bei Nennstrom	W	90	150	120	210
Motor Wicklungsinduktivität					
minimum bei 120 VAC	mH	1,2/1,2	0,6/0,6	-	-
minimum bei 240 VAC	mH	2,4/2,4	1,2/1,2	3,1/3,1	1,9/1,9
minimum bei 400 VAC	mH	-	-	5,1/5,1	3,2/3,2
minimum bei 480 VAC	mH	-	-	6,1/6,1	3,8/3,8
maximum	mH	240/240	120/120	610/610	380/380
Bremschopper	(→ # 37)				
Bremsenausgang					
Spannung (±10%)	VDC	24			
Spannung im Sparbetrieb	VDC	12 bis 24			
Ausgang Unterstrom Fehler	mA	100 (erforderlich für Fehlererkennung)			
Ausgang Überstrom Fehler	A	2,25 (erforderlich für Fehlererkennung)			
Ausgangsstrom, Maximum	A	2,1 je Bremse			

6.6 Elektrische Motorbremse

6.6.1 Dynamisches Bremsen

Die dynamische Bremsung ist eine Methode zum Abbremsen eines Servosystems durch Abbau der mechanischen Energie über die Gegen-EMK des Motors.

INFO

Dynamisches Bremsen ist nicht funktional sicher.

Der AKD2G verfügt über einen dynamischen Bremsmodus, der vollständig in die Hardware integriert ist. Bei Aktivierung versorgt der Servoverstärker die Motorklemmen mit Spannungen, um die Bremskraft je Motorstrom zu maximieren. Diese fortschrittliche Methode erzwingt, dass der gesamte dynamische Bremsstrom ein Stoppstrom ist, und stellt die schnellstmögliche Bremsung sicher.

- Wird der Strom nicht begrenzt, dann wird die mechanische Energie in die Motorwicklungswiderstände abgeleitet.
- Wird der Strom begrenzt, dann wird die Energie in die Bus-Kondensatoren des Verstärkers geleitet.
- Der Verstärker begrenzt auch den maximalen dynamischen Bremsstrom an der Motorklemme über den Parameter *AXIS#.DBLIMIT*, um übermäßige Ströme/Kräfte an Verstärker, Motor und Last zu vermeiden.

Ob und wie AKD2G das dynamische Bremsen nutzt, hängt von *AXIS#.DISMODE* ab.

6.6.2 Bremschopper

Wenn die rückgespeiste Energie zu einem ausreichend hohen Anstieg der Bus-Kondensatorspannung führt, gibt der Servoverstärker den Brems-Chopper frei und die rückgespeiste Energie wird an den Bremswiderstand ausgegeben. Alle AKD2G besitzen einen internen Bremswiderstand, zusätzlich kann ein externer Widerstand angeschlossen werden.

INFO

Geeignete externe Bremswiderstände sind im regionalen *Zubehörhandbuch* beschrieben.

6.6.2.1 Funktionsbeschreibung

1. Einzelne Verstärker, nicht über den DC-Bus-Zwischenkreis (+DC, -DC) gekoppelt

Wenn die durchschnittliche oder Spitzenleistung der vom Motor zurückgespeisten Energie den eingestellten Wert für die Nennbremsleistung übersteigt, gibt der Verstärker die Warnung "W2010 Regen Energy Critical" aus. Steigt die Leistung über die Fehlerschwelle, schaltet sich der Brems-Chopper aus und der Antrieb wird gesperrt.

2. Mehrere Verstärker, über den DC-Bus-Zwischenkreis (+DC, -DC) gekoppelt

Über den integrierten Bremskreis können mehrere Verstärker derselben Baureihe ohne weitere Maßnahmen über einen gemeinsamen Zwischenkreis betrieben werden (→ # 76). 90 % der kombinierten Leistung aller gekoppelten Verstärker steht permanent für die Spitzen- und Dauerleistung zur Verfügung. Steigt die Leistung des Verstärkers mit dem toleranzbedingt niedrigsten Schalterpunkt über die Fehlerschwelle, schaltet sich der Brems-Chopper dieses Servoverstärkers aus.

Ausschalten bei Überspannung: Bei ausgeschaltetem Bremschopper wird die rückgespeiste Energie nicht abgebaut und daher steigt die Zwischenkreisspannung. Der Servoverstärker meldet einen Überspannungsfehler, wenn der Grenzwert der Zwischenkreisspannung überschritten wird. In diesem Fall wird die Endstufe sofort mit der Fehlermeldung „F2006 Bus Over Voltage“ deaktiviert und die Last trudelt aus. Der Betriebsbereit-Kontakt (Klemmen X21/B5-B6) ist offen (→ # 114).

INFO

Beachten Sie die Regenerationszeit (einige Minuten) nach voller Belastung mit Spitzenbremsleistung.

6.6.2.2 Technische Daten für AKD2G-Sxx-6V

Die technischen Daten für den Bremskreis hängt vom Verstärkertyp und der Netzspannung ab. Netzspannung, Kapazitäten und Einschaltspannungen sind sämtlich Nennwerte.

Bremskreis AKD2G-Sxx-			AC Anschluss 120V / 240V	
	Nenn Daten	Dim		
6Vxxy alle Typen	Chopper Einsatzspannung und Nennspannung	V	380	
	Überspannungsgrenze	V	420	
	Maximaler Bremsauslastungsgrad	%	35*	
	Interner Bremswiderstand	Ω	15	
	Dauerleistung, interner Widerstand	W	100	
	Spitzenbremsleistung, interner Widerstand (0,5 s)	kW	3 / 9	
	Externer Bremswiderstand (empfohlen 15 Ω)	Ω	>10	
	Dauerbremsleistung, externer Widerstand	kW	3	
	Spitzenbremsleistung, externer Widerstand (1 s)	kW	5 / 14	
6V03S, 6V06S	Speicherbare Energie in Kondensatoren (± 20 %)	Ws	6 / 23	
	DC-Bus-Kapazität	µF	1640	
6V12S, 6V03D, 6V06D	Speicherbare Energie in Kondensatoren (± 20 %)	Ws	9 / 35	
	DC-Bus-Kapazität	µF	2460	

* hängt von der Leistung des angeschlossenen Bremswiderstands ab

6.6.2.3 Technische Daten für AKD2G-Sxx-7V

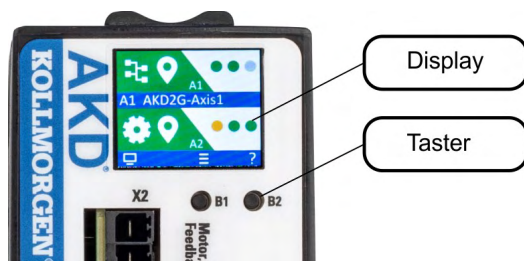
Die technischen Daten für den Bremskreis hängt vom Verstärkertyp und der Netzspannung ab. Netzspannung, Kapazitäten und Einschaltspannungen sind sämtlich Nennwerte.

Bremskreis AKD2G-Sxx-			AC Anschluss 240V 400V/480V	
	Nenn Daten	Dim		
7V03S, 7V06S, 7V12S, 7V03D, 7V06D	Chopper Einsatzspannung und Nennspannung	V	380	633 / 760
	Überspannungsgrenze	V	420	840
	Maximaler Bremsauslastungsgrad	%	35*	
	Interner Bremswiderstand	Ω	33	
	Dauerleistung, interner Widerstand	W	100	
	Spitzenbremsleistung, interner Widerstand (0,5 s)	kW	4	17
	Externer Bremswiderstand (empfohlen 33 Ω)	Ω	>25	
	Dauerbremsleistung, externer Widerstand	kW	2	6
	Spitzenbremsleistung, externer Widerstand (1 s)	kW	6	24
7V03S, 7V06S	Speicherbare Energie in Kondensatoren (± 20 %)	Ws	3	30 / 18
	DC-Bus-Kapazität	µF	235	
7V12S, 7V03D, 7V06D	Speicherbare Energie in Kondensatoren (± 20 %)	Ws	6	50 / 35
	DC-Bus-Kapazität	µF	470	

* hängt von der Leistung des angeschlossenen Bremswiderstands ab

6.7 LCD Anzeige und Taster (B1, B2)

Das Gerät besitzt eine LCD Anzeige und zwei Taster B1/B2 zur Navigation.



Tasten Aktionen

Ein kurzer Tastendruck ruft die Aktion auf, die dem LCD-Symbol direkt über dem Taster entspricht. Ist der Hauptbildschirm sichtbar, bewirkt

- ein kurzes Drücken auf B1, dass das Menüsystem erscheint, und
- ein kurzes Drücken von B2, dass ein Hilfebildschirm erscheint.
- Langes Drücken von B2 (> 2 s) bringt die Anzeige zum vorherigen Bildschirm zurück.

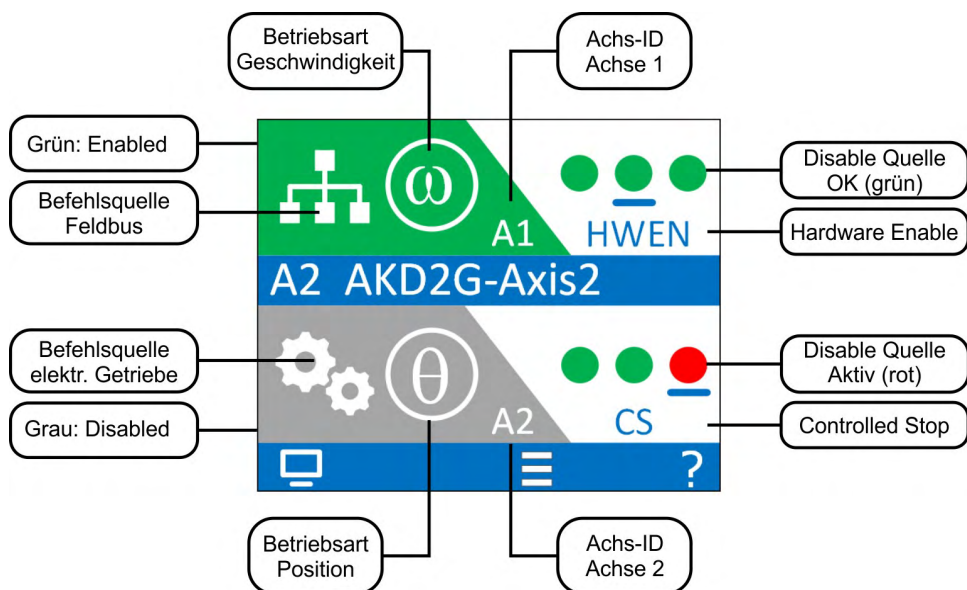
Weitere B1/B2 Funktionen	Beschreibung
Booten von SD Karte	Während des Bootvorgangs beide Tasten drücken, um mit Daten von der SD Karte zu booten. Die Taste drücken und gedrückt halten, während die 24 V Versorgungsspannung eingeschaltet wird.
Booten vom Flash Fallback Image	Um vom integrierten Fallback Image zu booten, entfernen Sie die SD-Karte. Drücken Sie beide Tasten und halten Sie beim Einschalten der 24-V-Stromversorgung gedrückt. Das Fallback Image enthält einen Satz Bootloader, Betriebs- und Steuerungs-FPGA, der ausreichende Programmierunterstützung implementiert, um fehlende oder beschädigte Dateien zu aktualisieren.

LCD Anzeige

- Farbiger Bereich links, jeweils bezogen auf die Achse
 - Farbe: Status (Enable, Disable oder Fehler).
 - Erstes Symbol: Sollwertquelle (Analog, Service, elektronisches Getriebe, Feldbus).
 - Zweites Symbol: Betriebsart (Drehmoment, Geschwindigkeit, Position).
 - Achsen ID: A1 oder A2.
- Nicht-farbiger Bereich rechts, jeweils bezogen auf die Achse:
 - Kein Fehler/Warnung: drei virtuelle LEDs entsprechend den Disable-Quellen (Safe Torque Off, Hardware Enable und Controlled Stop).
 - Fehler oder Warnungen: Code des Fehlers oder der Warnung.
- Blaues Band in der Mitte:
 - Geräte- und Achsenname
 - IP Adresse
 - Typenbezeichnung
 - Firmware-Version
- Blaues Band unten:
 - zeigt an, ob der Serviceport des Servoverstärkers mit WorkBench verbunden ist und
 - zeigt die Aktionen an, die durch Drücken der Tasten B1 und B2 aufgerufen werden.

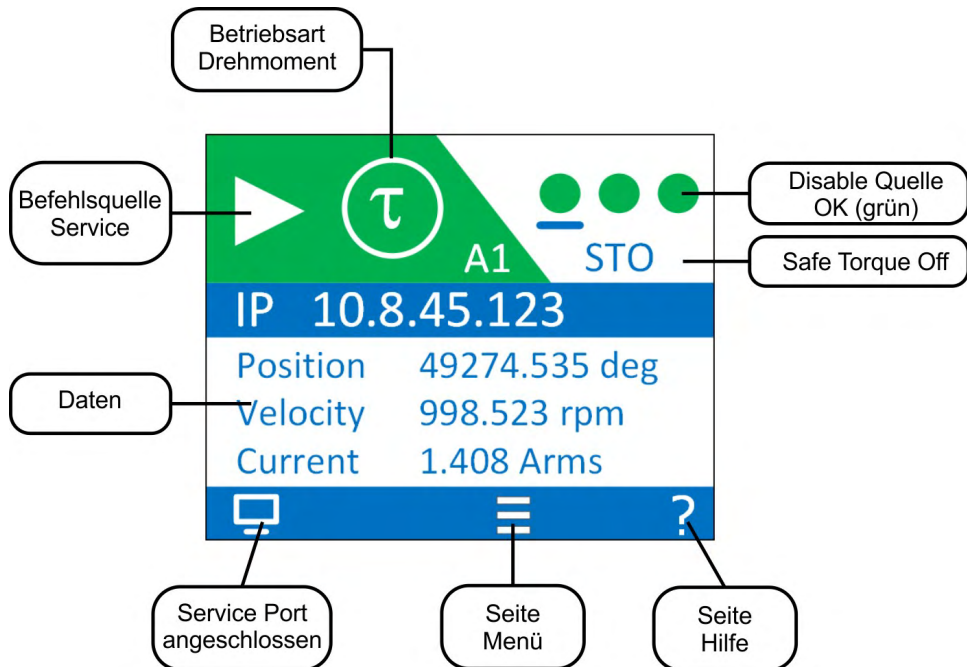
LCD Anzeige bei zweiachsigen Geräten

Bei zweiachsigen Geräten zeigt der obere Bereich Informationen zur Achse 1, der untere Bereich die Informationen zur Achse 2.



LCD Anzeige bei einachsigen Geräten

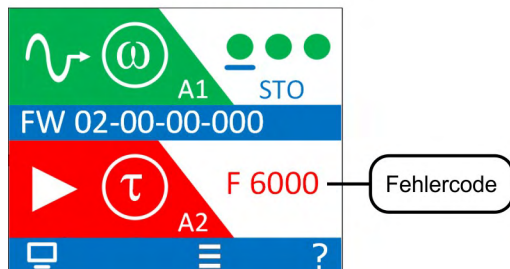
Bei einachsigen Geräten zeigt der obere Bereich Informationen zur Achse 1, der untere Bereich zeigt einige wichtige Istwerte der Achse: Achsposition, Geschwindigkeit, Strom.



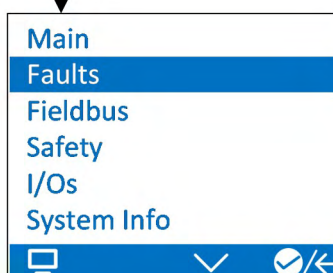
Fehler und Warnungen

Das Display zeigt den Code der aufgetretenen Störung oder Warnung an. Wenn ein Fehler anliegt, wechselt die Farbe des linken Bereichs auf rot. Navigieren Sie mit B1 / B2 zum Fehlerbildschirm, der eine kurze Beschreibung des Fehlers oder der Warnung anzeigt.

Beispiel: Zweiachsig, Fehler Achse 2

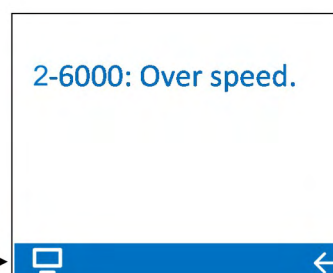
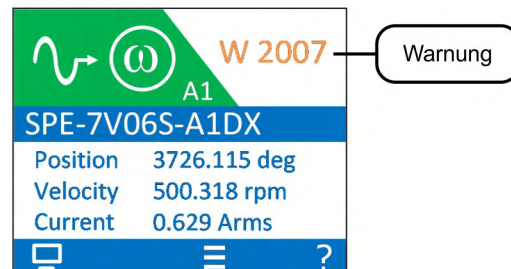


B1



B2

Beispiel: Einachsig, Warnung Achse 1



Details siehe WorkBench Onlinehilfe.

6.8 SD Speicherkarte



AKD2G besitzt ein Lesegerät für SD Karten zum

- Start des Servoverstärkers mit Daten von der SD Karte und

Diese Funktionen können am Verstärker über B1/B2 ausgelöst werden.

Unterstützte SD Speicherkarten

SD Speicherkarten sind von den Herstellern vorformatiert. Die folgende Tabelle zeigt die von AKD2G unterstützten Speicherkartentypen:

SD Type	Dateisystem	barkeit	Unterstützt
SD (SDSC)	FAT16	1MB bis 2GB	ja
SDHC	FAT32	4GB bis 32GB	ja
SDXC	exFAT (Microsoft)	>32GB bis 2TB	Nein

Funktionen

- **Den AKD2G mit Daten von SD Karte starten:**

24 V abschalten Beide Tasten gedrückt halten und 24V einschalten. Wenn die Anzeige aktualisiert ist, Tasten loslassen.

7 Mechanische Installation

7.1 Wichtige Hinweise	43
7.2 Anleitung für die mechanische Installation	43
7.3 Maße	44

7.1 Wichtige Hinweise



VORSICHT Hoher Ableitstrom!

Gefahr durch elektrischen Schlag, wenn der Verstärker (oder der Motor) nicht EMV-gerecht geerdet ist.

- Verwenden Sie elektrisch leitende Montageplatten, z. B. aus Aluminium oder galvanisiertem Stahl.
- Verwenden Sie in ungünstigen Fällen ein Kupfergewebeband zwischen Erdungsbolzen und Erdpotential zum Ableiten der Ströme.

ACHTUNG

Schützen Sie den Verstärker vor unzulässigen Belastungen. Achten Sie insbesondere darauf, dass durch den Transport oder die Handhabung keine Komponenten verbogen oder Isolationsabstände verändert werden. Vermeiden Sie den Kontakt mit elektronischen Komponenten und Kontakten.

ACHTUNG

Der Verstärker schaltet sich bei Überhitzung selbsttätig aus. Sorgen Sie für ausreichende, gefilterte Kaltluftzufuhr von unten im Schaltschrank oder verwenden Sie einen Wärmetauscher (→ # 31).

ACHTUNG

Montieren Sie keine Geräte, die Magnetfelder erzeugen, direkt neben den Verstärker. Starke Magnetfelder können interne Bauteile direkt beeinflussen. Montieren Sie Geräte, die Magnetfelder erzeugen, in großem Abstand zu den Verstärkern oder schirmen Sie die Magnetfelder ab.

7.2 Anleitung für die mechanische Installation

Zum Einbau des AKD2G werden (mindestens) die folgenden Werkzeuge benötigt; für Ihre spezifische Anlage sind möglicherweise weitere Werkzeuge erforderlich:

- M5-Zylinderschrauben mit Innensechskant (EN 4762)
- 4 mm Sechskant-Kugelpf-Schraubendreher
- Nr. 2 Kreuzschlitzschraubendreher
- Kleiner Schlitzschraubendreher

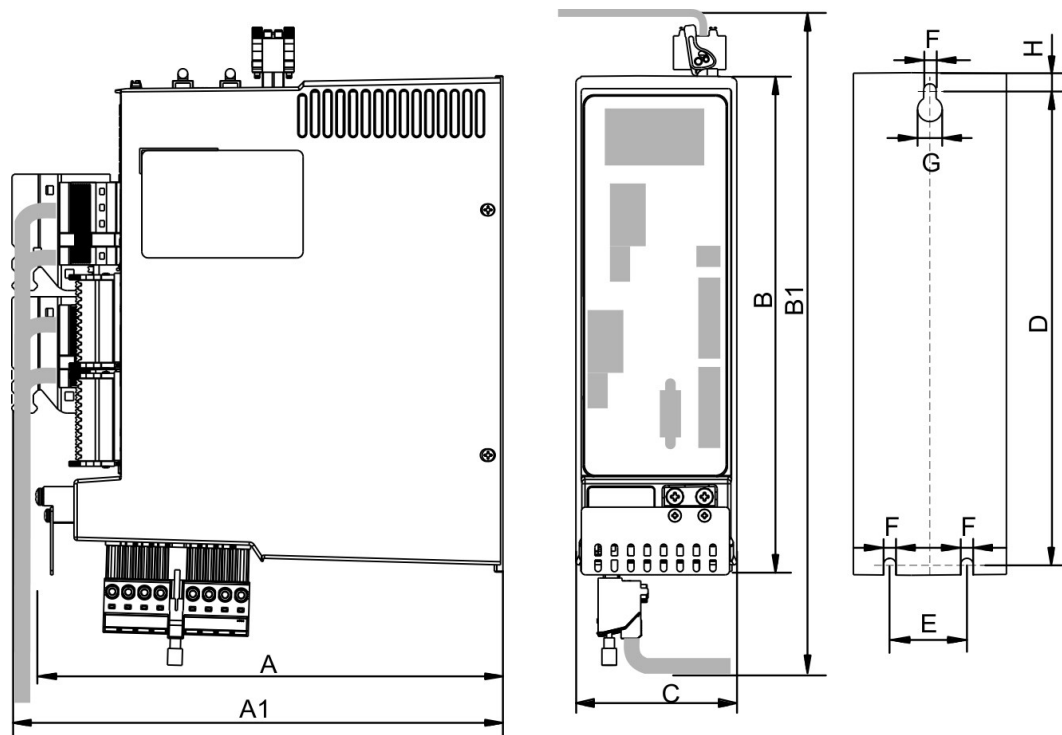
Bauen Sie den Verstärker wie folgt ein:

1. Bereiten Sie den Einbauort vor.
Montieren Sie den Verstärker in einem geschlossenen Schaltschrank, Anforderungen an die Umgebung (→ # 31). Der Einbauort muss frei von leitenden und korrosiven Materialien sein. Einbausituation im Schaltschrank (→ # 44).
2. Prüfen Sie die Belüftung.
Stellen Sie sicher, dass die Belüftung des Verstärkers nicht beeinträchtigt ist, und halten Sie die zulässige Umgebungstemperatur ein (→ # 31). Halten Sie den geforderten Freiraum über und unter dem Gerät ein (→ # 44).
3. Prüfen Sie das Kühlsystem.
Wenn für den Schaltschrank Kühlsysteme verwendet werden, platzieren Sie das Kühlsystem so, dass kein Kondenswasser in den Verstärker tropfen kann.
4. Montieren Sie den Verstärker.
Platzieren Sie den Verstärker und die Stromversorgung nahe beieinander auf der leitfähigen, geerdeten Montageplatte im Schaltschrank.
5. Erden Sie den Verstärker.
Hinweise zur EMV-gerechten Schirmung und Erdung (→ # 52). Erden Sie die Montageplatte, das Motorgehäuse und den CNC-GND der Steuerung.

7.3 Maße

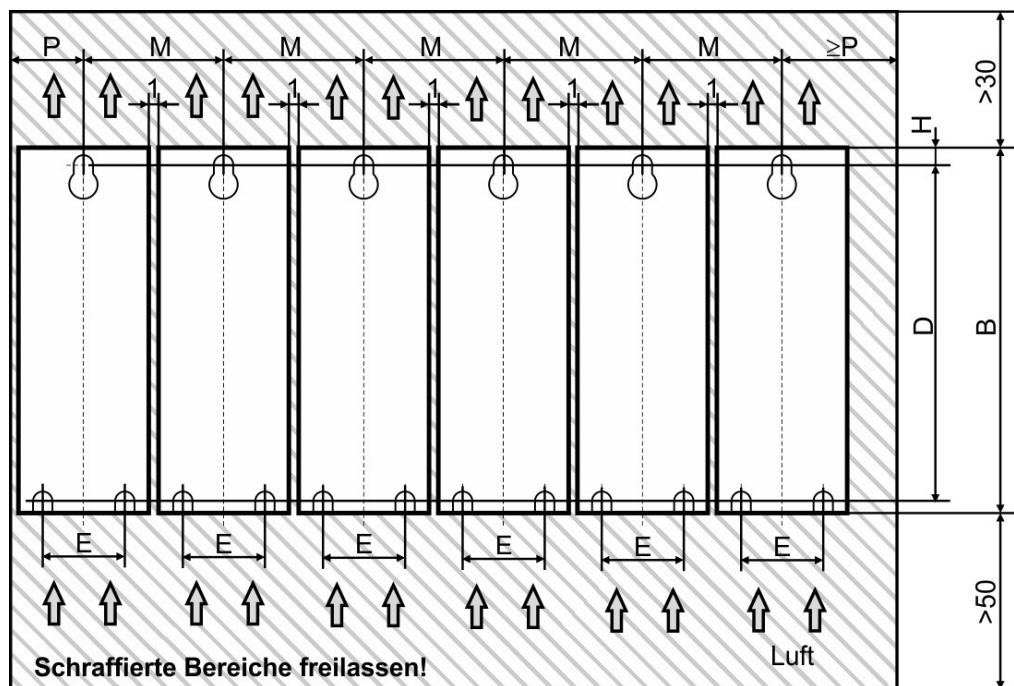
INFO

Material: 3 M5 Zylinderschrauben (EN 4762), 4 mm Sechskant-Kugelpf-Schraubendreher.



INFO

Äußere Breite und Höhe sind an der Montageebene bemaßt (Montageplatte). Die Maße an der Gerätefront sind etwas kleiner. Alle Abmessungen in mm.



Abmessungen in mm	A	A1	B	B1	C	D	E	F	G	D	M	P
AKD2G-Sxx-6V (3 bis 12 A)	221	232	235	303	76	221,5	36	5,8	11,5	7	78	40
AKD2G-Sxx-7V (3 bis 12 A)	221	232	272	340	75	259	36	5,8	11,5	6	78	40

8 Elektrische Installation

8.1	Wichtige Hinweise	46
8.2	Anleitung für die elektrische Installation	47
8.3	Verdrahtung	48
8.4	EMV Störunterdrückung	52
8.5	Anschlüsse	57
8.6	Netzspannung und Hilfsspannung (X3/X10)	67
8.7	DC-Zwischenkreis (X3)	76
8.8	Bremswiderstand (X3)	78
8.9	Motor Leistung, Bremse und Feedback Anschluss	79
8.10	EEO, Elektronisches Getriebe, Master-Slave	92
8.11	EtherNet Feldbus Schnittstelle (X11/X12)	95
8.12	CAN-Bus-Schnittstelle (X13/X14)	98
8.13	Serviceschnittstelle (X20)	101
8.14	Modbus TCP (X20)	102
8.15	I/O Anschluss (X21/X22/X23)	103

8.1 Wichtige Hinweise

ACHTUNG

Der Verstärker darf nur von Fachpersonal mit Kenntnissen im Bereich der Elektrotechnik installiert werden. Grüne Drähte mit gelben Streifen dürfen nur für die Verdrahtung der Schutz-erde (PE) verwendet werden.



GEFAHR Hohe Spannung bis 900 V!

Es besteht die Gefahr von schweren oder tödlichen Verletzungen durch elektrischen Schlag oder Lichtbogenbildung. Kondensatoren können bis zu 5 Minuten nach Abschalten der Stromversorgung gefährliche Spannung führen. Steuer- und Leistungsanschlüsse können auch bei nicht aktivem Motor unter Spannung stehen.

- Installieren und verdrahten Sie nur abgeschaltete Geräte.
- Achten Sie darauf, dass die Anlage sicher freigeschaltet ist (Absperrung, Warnzeichen usw.).
- Trennen Sie nie die elektrischen Verbindungen zum Servoverstärker, während dieser Spannung führt.
- Warten Sie nach dem Freischalten des Servoverstärkers mindestens 5 Minuten, bevor Sie Geräteteile berühren oder Anschlüsse trennen.
- Messen Sie zur Sicherheit die Spannung am DC-Bus-Zwischenkreis, und warten Sie, bis die Spannung unter 50 V gesunken ist.

ACHTUNG

Falsche Netzspannung, ein ungeeigneter Motor oder fehlerhafte Verdrahtung beschädigen den Verstärker. Prüfen Sie die Kombination aus Verstärker und Motor. Gleichen Sie die Nennspannung und den Nennstrom der Komponenten ab. Führen Sie die Verdrahtung gemäß dem Anschlussbild aus, siehe (→ # 59) und folgende.

Stellen Sie sicher, dass die maximal zulässige Nennspannung an den Klemmen L1, L2, L3 oder +DC, –DC auch unter den ungünstigsten Umständen um nicht mehr als 10 % überschritten wird (siehe EN 60204-1).

ACHTUNG

Überdimensionierte externe Sicherungen gefährden Kabel und Geräte. Die Sicherung des AC-Versorgungseingangs und der 24 V-Versorgung ist vom Nutzer zu installieren. Hinweise zu Fehlerstromschutzschaltern (RCD) (→ # 18).

ACHTUNG

Da der Ableitstrom zu PE mehr als 3,5 mA beträgt, muss in Übereinstimmung mit der Norm EN61800-5-1 der PE-Anschluss entweder gedoppelt oder ein Anschlusskabel mit einem Querschnitt von >10 mm² verwendet werden. Abweichende Maßnahmen sind in Übereinstimmung mit regionalen Vorschriften möglich.

ACHTUNG

Der Status des Verstärkers sollte durch die Steuerung überwacht werden, um kritische Situationen zu erkennen. Wir empfehlen den Betriebsbereit-Kontakt in Reihe zur Not-Aus-Schaltung der Anlage zu verdrahten. Die Not-Aus Schaltung muss das Netzschütz betätigen.

INFO

Die Setup-Software kann verwendet werden, um die Einstellungen des Verstärkers zu ändern. Jede weitere Veränderung führt zum Erlöschen der Garantie.

8.2 Anleitung für die elektrische Installation

Kollmorgen empfiehlt, das elektrische Antriebssystem wie folgt zu installieren:

1. Wählen Sie die Kabel gemäß EN 60204 (→ # 49).
2. Montieren Sie die Schirmung und erden Sie den Verstärker.
Hinweise zur EMV-gerechten Schirmung und Erdung siehe (→ # 52).
Erden Sie die Montageplatte, das Motorgehäuse und den CNC-GND der Steuerung.
3. Hinweise zur Funktionalen Sicherheit siehe (→ # 133).
4. Verdrahten Sie den Verstärker und die Stecker.
Beachten Sie die „Empfehlungen für die EMV-Störunterdrückung“: (→ # 52).
 - Verdrahten Sie den Betriebsbereit-Kontakt in Reihe zur Not-Aus-Schaltung der Anlage.
 - Schließen Sie die digitalen Steuereingänge und -ausgänge an.
 - Schließen Sie die analoge Masse an (auch wenn Feldbusse verwendet werden).
 - Schließen Sie bei Bedarf die analoge Eingangsquelle an.
 - Schließen Sie den Motor an (Hybridleitung oder Leistungs-, Bremsen- und Feedback-Kabel).
 - Schließen Sie die Schirmung an beiden Enden an.
 - Schließen Sie ggf. den externen Bremswiderstand (mit Sicherung) an.
 - AKD2G-Sxx-6V: schließen Sie EMV Filter an (abgeschirmte Leitung zwischen Filter und Verstärker) für die Anforderungen der zweiten Umgebungskategorie für Produkte der Kategorie C2.
 - Schließen Sie die Hilfsspannung an.
 - Schließen Sie die Netzversorgung an.
Prüfen Sie den maximal zulässigen Spannungswert (→ # 33).
 - Prüfen Sie die ordnungsgemäße Funktion der Fehlerstromschutzschalter (→ # 18).
 - Schließen Sie den PC an (→ # 101), um den Verstärker zu konfigurieren.
5. Prüfen Sie die Verdrahtung anhand der Anschlussbilder:

Übersicht AKD2G Einachsig	(→ # 59)
Übersicht AKD2G Zweiachsig	(→ # 60)
Steckerbelegung	(→ # 61) ff
Netzspannung:	(→ # 68) ff
Hilfsspannung:	(→ # 75)
DC-Zwischenkreis:	(→ # 76)
Externer Bremswiderstand:	(→ # 78)
Motor Ein-Kabel Anschluss:	(→ # 80)
Motor Zwei-Kabel Anschluss:	(→ # 82)
Motor-Haltebremse:	(→ # 84)
Feedback Anschluss:	(→ # 86)
Encoder Emulation:	(→ # 92)
Elektronisches Getriebe:	(→ # 94)
Master Slave:	(→ # 94)
EtherNet Feldbus Schnittstelle:	(→ # 95)
CAN Bus Schnittstelle:	(→ # 98)
Serviceschnittstelle:	(→ # 101)
- Digitale/analoge I/O:	(→ # 103)
Funktionale Sicherheit Option 1:	(→ # 137)

8.3 Verdrahtung

ACHTUNG

Der Verstärker darf nur von Fachpersonal mit Kenntnissen im Bereich der Elektrotechnik installiert werden. Grüne Drähte mit gelben Streifen dürfen nur für die Verdrahtung der Schutz-erde (PE) verwendet werden. Wenn Sie Kabel installieren oder ersetzen, verwenden Sie nur genormte Materialien, die den Anforderungen an Kabel und Drähte genügen (→ # 49).

8.3.1 Allgemeines



GEFAHR Hohe Spannung bis 900V!

Es besteht die Gefahr von schweren oder tödlichen Verletzungen durch elektrischen Schlag oder Lichtbogenbildung.

- Installieren und verdrahten Sie die Geräte nur im abgeschalteten Zustand, d. h. es darf weder die Netzspannung noch die 24 V Hilfsspannung oder die Netzspannung anderer angeschlossener Geräte eingeschaltet sein.
- Achten Sie darauf, dass der Schaltschrank sicher abgeschaltet ist (Absperrung, Warnzeichen usw.). Die einzelnen Spannungen werden zum ersten Mal während der Konfiguration eingeschaltet.

INFO

Das Massezeichen, das in allen Anschlussplänen enthalten ist, deutet an, dass Sie für eine möglichst großflächige, elektrisch leitende Verbindung zwischen dem gekennzeichneten Gerät und der Montageplatte im Schaltschrank sorgen müssen. Diese Verbindung soll die Ableitung von HF-Störungen ermöglichen und darf nicht mit dem PE-Zeichen (PE = Schutz-erde, Sicherheitsmaßnahme gemäß EN 60204) verwechselt werden.

8.3.2 Gegenstecker

INFO

- Stecker X1, X2, X10T, X21, X22 haben Federdruckklemmen.
- X3 Stecker mit Schraubklemmen, Anzugsmoment 0,5 - 0,6 Nm (4,4 - 5,3 inlbs)
- X3T-Stecker auf Anfrage.
- Stecker X22 und X23 sind optional.

#	Beschreibung	Typ	Max. Leiter Querschnitt
X1/2	Motor, Zweidraht-Feedback, Haltebremse	Stecker, 4-polig Leistung	10 mm², 8 AWG
		Stecker, 4-polig Signal	0,5 mm², 21 AWG
X3/X3T	Netz, Bremswiderstand, DC-Bus	Stecker oder T-Typ, 8 polig	6 mm², 10 AWG
X10T	24V Netzteil	T-Typ Stecker, 2 polig	2,5 mm², 14 AWG
X11/12	EtherNet Feldbus	RJ45	0,5 mm², 21 AWG
X13/14	CAN In/Out	RJ25	0,5 mm², 21 AWG
X20	Service Interface	RJ45	0,5 mm², 21 AWG
X21	I/O Signale	Stecker, 2x11-polig	1,5 mm², 16 AWG
X22	I/O Signale	Stecker, 2x10-polig	1,5 mm², 16 AWG
X23	Herkömmliche Feedbacks	SubD 15-polig HD (Buchse)	0,5 mm², 21 AWG

8.3.3 Anforderungen für Kabel und Verdrahtung

8.3.3.1 Kabelmaterial

Informationen zu den chemischen, mechanischen und elektrischen Merkmalen der Kabel finden Sie im *Kollmorgen 2G Cable Guide*, oder wenden Sie sich an den Kundendienst.

INFO

Um die maximal zulässige Kabellänge zu erreichen, müssen Sie Kabelmaterial verwenden, das die folgenden Kapazitätsanforderungen erfüllt:

- Motor-Leistungskabel: weniger als 150 pF/m (Phase zu Schirm)
- Motor Feedbackkabel: weniger als 120 pF/m (Phase zu Schirm)
- Hybrid Motorkabel:
 - weniger als 120 pF/m (Phase/Phase)
 - weniger als 210 pF/m (Phase/Schirm)
 - weniger als 120 pF/m (Signal/Signal)
 - weniger als 210 pF/m (Signal/Schirm)
 - Bus Element: 45 pF/m @ 800kHz & charakt. Wellenwiderstand $110 \pm 10 \Omega$ @ 10MHz

8.3.3.2 Kabellänge

ACHTUNG

Die Kabel sollten die unten angegebenen maximalen Längen nicht überschreiten. Die empfohlene maximale Kabellänge der Motorkabel hängt von der verwendeten Kabelmaterial und dem Feedback-Typ ab. Die Kabelfunktionalität bei maximaler Länge ist nur gewährleistet, wenn Sie unmodifizierte Kabel von Kollmorgen verwenden.

Motorkabel (X1, X2, X4, X5, X23, X41)

Die Länge der Motorleistungs-, Feedback- und Motorbremskabel ist gleich.

AKM2G		AKM			
Performance Line Kabel		Performance Line Kabel		Value Line Kabel	
Rückführung	Max. Länge [m]	Feedback	Max. Länge [m]	Feedback	Max. Länge [m]
SFD3	50	Alle	25	Alle	12
DSL	25				
Endat 2.2	25				
Resolver	50				

I/O Leitungen (X21, X22)

ACHTUNG

Die maximale Länge für ungeschirmte I/O-Leitungen im Schaltschrank beträgt 3 m. Wenn das I/O-Kabel den Schaltschrank verlässt, muss es EMV-abgeschirmt sein.

8.3.3.3 Verdrahtung mit T-Stecker

Wenn Sie Gegenstecker für 24 VDC-Versorgung, Netzspannung und Zwischenkreis verwenden, müssen Sie die Verbindungskabel mit Aderendhülsen vorbereiten.

Sie können Kabel mit einem Querschnitt von 2,5 mm² (bis 6 mm²) und einer einheitlichen Länge von 170 mm vorbereiten, wenn die Module eng aneinandergereiht sind.

Verwenden Sie Aderendhülsen mit Kunststoffkragen, z. B. 2,5 mm² x 17 mm.

8.3.3.4 Kabelquerschnitte und Anforderungen

Die folgende Tabelle enthält die empfohlenen Leiterquerschnitte und Kabelanforderungen für Schnittstellen bezogen auf AKD2G gemäß EN 60204. Bei Mehrachsensystemen beachten Sie bitte die spezifischen Betriebsbedingungen für Ihr System.

Leistungskabel		Querschnitt		Bemerkungen
		EU	USA	
Netzversorgung	1x3 A:	1,5 mm ²	14 awg	600 V, minimum 75°C
	2x3 A:	1,5 mm ²	14 awg	
	1x6 A:	1,5 mm ²	14 awg	
	2x6 A:	2,5 mm ²	14 awg	
	1x12 A:	2,5 mm ²	14 awg	
24 V Versorgung	max.	2,5 mm ²	14 awg	Einzelader
DC Bus, Bremswiderstand	3/6 A:	1,5 mm ²	14 awg	1000 V, min. 75°C, abgeschirmt für Längen >0,20 m
	12 A:	2,5 mm ²	14 awg	
I/O Kabel				
Analog I/O	min.	0,25 mm ²	24 awg	paarweise verdreht, geschirmt
Digital I/O		0,5 mm ²	20 awg	Einzelader

Motor Leistungskabel & Motor Kombikabel (mit Bremse)

Querschnitt [mm]		Strombelastbarkeit	Bemerkungen
Kabel	Kombikabel		
(4x1)	(4x1,0+(2x0,75))	0A < I _{0rms} ≤ 10,1A	1000 V, 80°C Strombelastbarkeit nach EN 60204-1:2006 Tabelle 6, Spalte B2 Die Klammern (...) zeigen die Schirmung.
(4x1,5)	(4x1,5+(2x0,75))	10,1A < I _{0rms} ≤ 13,1A	
(4x2,5)	(4x2,5+(2x1,0))	13,1A < I _{0rms} ≤ 17,4A	
(4x4)	(4x4,0+(2x1,0))	17,4A < I _{0rms} ≤ 23A	
(4x6)	(4x6,0+(2x1,0))	23A < I _{0rms} ≤ 30A	

Motor Feedback Kabel

Typ	Querschnitt [mm]	Bemerkungen
Resolver	(4x2x0,25)	300 V, 80°C paarweise verdreht, geschirmt Die Klammern (...) zeigen die Schirmung.
EnDat 2.1, BiSS B	(6x2x0,25)	
HIPERFACE	(5x2x0,25)	
EnDat 2.2, BiSS C	(5x2x0,25)	
SFD	(3x2x0,25)	
Comcoder	(8x2x0,25)	

Motor Hybrid Kabel

Typ	Querschnitt [mm]	Strombelastbarkeit	Bemerkungen
SFD3/DSL	(4x1,0+(2x0,34)+(2x0,75))	0A < I _{0rms} ≤ 10,1A	1000 V, 80°C Strombelastbarkeit gem. EN 60204-1:2006 Tabelle 6, Spalte B2
SFD3/DSL	(4x1,5+(2x0,34)+(2x0,75))	10,1A < I _{0rms} ≤ 13,1A	
SFD3/DSL	(4x2,5+(2x0,34)+(2x1,0))	13,1A < I _{0rms} ≤ 17,4A	
SFD3/DSL	(4x4,0+(2x0,34)+(2x1,0))	17,4A < I _{0rms} ≤ 23A	
SFD3/DSL	(4x6,0+(2x0,34)+(2x1,0))	23A < I _{0rms} ≤ 30A	
Endat 2.2	(4x1,5+(2x0,75)+(2x2x0,14+2x0,25))	10,1A < I _{0rms} ≤ 13,1A	4 Leistungsadern & 2 Bremsadern & 2 SFD3/DSL Signaladern oder 6 EnDat 2.2 Signaladern
Endat 2.2	(4x4,0+(2x1,0)+(2x2x0,14+2x0,25))	17,4A < I _{0rms} ≤ 23A	

8.3.4 Anschluss der Schutz Erde

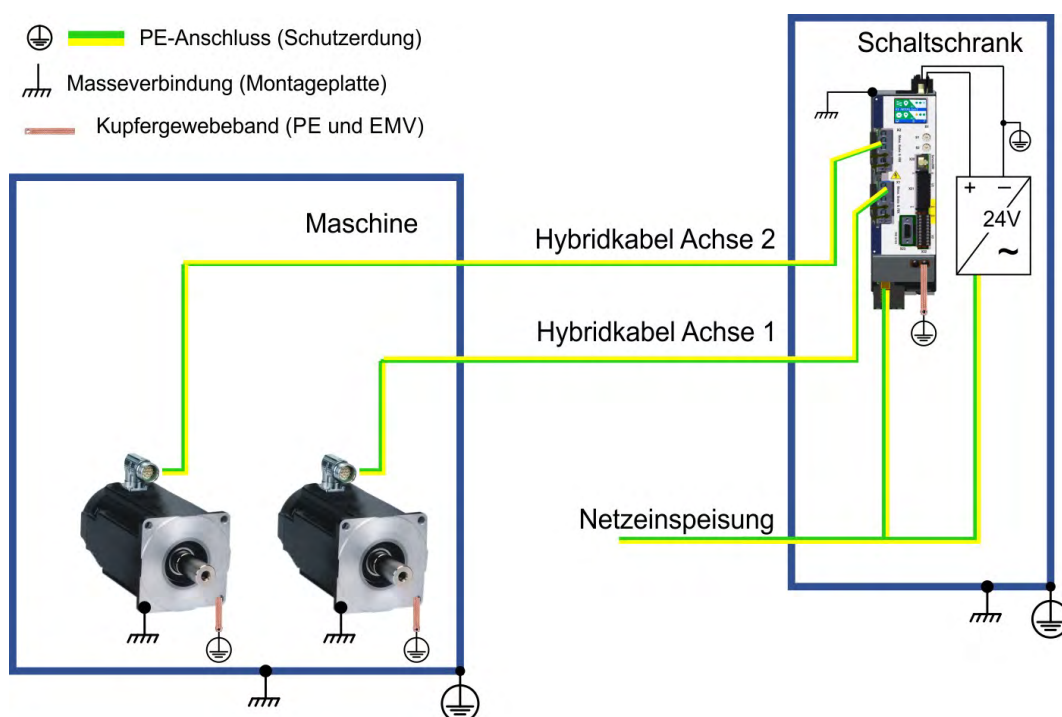
Die Schutz Erdung der Systemkomponenten ist eine Sicherheitsmaßnahme gemäß EN 60204. Stellen Sie die ordnungsgemäße Erdung aller Komponenten mit der PE-Schiene im Schaltschrank als Bezugspotential sicher. Verbinden Sie jede Erde einzeln mit dem vorgesehenen Erdungsanschluss (Stempunktanbindung).

Der Ableitstrom AKD2G gegen PE beträgt mehr als 3,5 mA. Gemäß EN 61800-5-1 muss der PE-Anschluss daher entweder doppelt ausgeführt werden oder eine Anschlussleitung mit $>10\text{mm}^2$ Querschnitt verwendet werden.

Um die Impedanz möglichst niedrig zu halten, empfehlen wir ein Kupfergewebeband für den PE Anschluss am PE Block.

INFO

Verdrahten Sie die PE Anschlüsse sofort nach der Montage der Geräte als erste elektrische Verbindung. Erst danach stecken Sie alle anderen Steckverbinder. der Demontage lösen Sie die PE Anschlüsse als letzte Verbindung.



INFO

Bei Verwendung von Fehlerstromschutzschalter (RCD) siehe (→ # 18).

8.4 EMV Störunterdrückung



VORSICHT Elektromagnetische Felder!

Elektromagnetische Strahlung kann durch Einwirken auf elektrisch leitende Materialien zu potenziellen Folgegefahren (Erwärmung, Ausfall von Implantaten) führen.

- Arbeiten an der elektrischen Anlage sind nur durch geschultes und eingewiesenes Personal, unter Beachtung der Vorschriften für Arbeitssicherheit und nur bei abgeschalteter und gegen Wiedereinschalten gesicherter elektrischer Versorgung zulässig.
- Erdungen, Potenzialausgleiche und strahlungsmindernde Abschirmungen dürfen nicht entfernt werden.

8.4.1 Empfehlungen für die Reduktion von EMV Störungen

Die folgenden Hinweise helfen elektrischen Störungen in der Anwendung zu reduzieren.

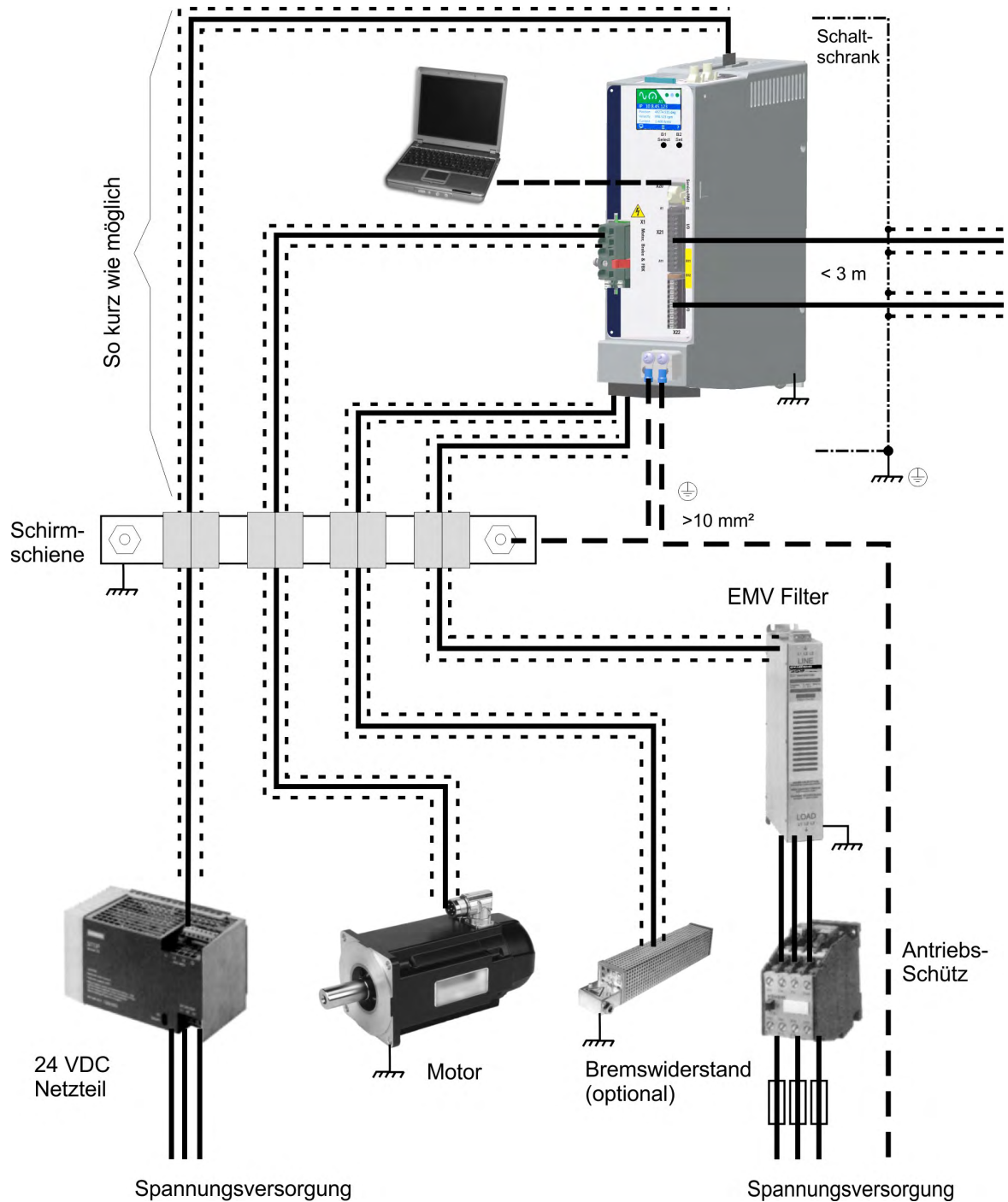
- **Stellen Sie ordnungsgemäße Verbindungen zwischen den Komponenten des Schaltschranks sicher.** (Seitenwände, Rückwand und Schaltschranktür mit Kupfergeflecht verbinden). Keine Schamiere oder Montageschrauben für Erdungsanschlüsse verwenden.
- **Stellen Sie eine gute (niederohmige) Erdverbindung sicher.** Schließen Sie den Schaltschrank an eine gute (niederohmige) Erdung an. Erdungsleitungen sollten denselben Querschnitt wie die Leitungen zur Netzspannung besitzen, müssen aber die regionalen gesetzlichen Anforderungen erfüllen, Beispiel (→ # 51)..
- **Verwenden Sie Kollmorgen Leitungen.** Verlegen Sie Leistungs- und Steuerungskabel getrennt. Kollmorgen empfiehlt einen Abstand von mindestens 200 mm, um die Störfestigkeit zu verbessern.
- **Erden Sie die Schirmung an beiden Enden.** Erden Sie Schirmungen an großen Flächen (geringe Impedanz), möglichst mit metallisierten Steckergehäusen oder geschirmten Anschlussklemmen. Kabel, die in einen Schaltschrank führen, benötigen eine 360° Schirmung. Verwenden Sie keine ungeschirmten Zwischenstücke. Weitere Informationen zu Schirmungskonzepten, (→ # 53)
- **Bei separaten Netzfiltern eingehende und ausgehende Leitungen räumlich trennen.** Installieren Sie den Netzfilter so nah wie möglich an der Stelle, an der die Eingangsspannung in den Schaltschrank eintritt. Wenn die Leitungen für die Netzspannung und die Motorleitungen gekreuzt werden müssen, kreuzen Sie sie im 90°-Winkel.
- **Maximale Leitungslänge beachten.** Die maximale Länge für ungeschirmte I/O-Leitungen im Schaltschrank beträgt 3 m. Wenn das I/O-Kabel den Schaltschrank verlässt, muss es EMV-abgeschirmt sein.
- **Feedbackkabel und Hybridkabel dürfen nicht verlängert werden, da dies die Schirmung unterbrechen würde und die Signalverarbeitung gestört würde.** Montieren Sie alle Kabel mit einem Querschnitt gemäß EN 60204 (→ # 49) und verwenden Sie das vorgeschriebene Kabelmaterial, um eine maximale Kabellänge zu erreichen.
- **Spleißen Sie Kabel ordnungsgemäß.** Wenn Sie Kabel teilen müssen, verwenden Sie Stecker mit Endgehäusen aus Metall. Stellen Sie sicher, dass beide Gehäuse mit dem vollen Umfang der Schirmungen verbunden sind.
- **Verwenden Sie für analoge Signale Differenzeingänge.** Die Störanfälligkeit von analogen Signalen wird durch Verwendung von Differenzeingängen deutlich vermindert. Verwenden Sie paarweise verdrehte, geschirmte Signalleitungen und schließen Sie Schirmungen an beiden Enden an.
- **Leitungen zwischen Servoverstärker und Filter / externem Bremswiderstand müssen abgeschirmt sein.** Montieren Sie alle Leistungskabel mit einem Querschnitt gemäß EN 60204 (→ # 49) und verwenden Sie das vorgeschriebene Kabelmaterial.

8.4.2 Schirmung mit externer Schirmschiene

Kollmorgen empfiehlt einen Anschluss der Schirmung mit Sternpunkt, z. B. mit einer Schirmschiene.

8.4.2.1 Schirmungskonzept

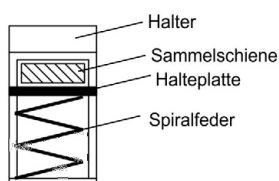
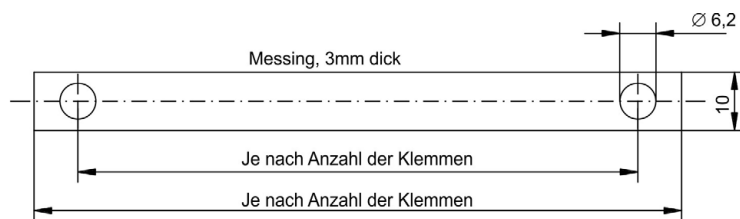
Beispiel mit AKD2G-Sxx-6Vxx, EMC Filter und externem Bremswiderstand.



8.4.2.2 Schirmschiene



Die Abschirmungen des Netzkabels (Eingang, Motorkabel, externer Bremswiderstand) können über Schirmklemmen zu einer zusätzlichen Sammelschiene geführt werden. Kollmorgen empfiehlt, KLBÜ-Schirmklemmen von Weidmüller zu verwenden. Ein möglicher Aufbau der Sammelschiene für die oben genannten Schirmklemmen ist unten beschrieben.



1. Schneiden Sie eine Sammelschiene mit der benötigten Länge aus einer Messingschiene (Querschnitt 10 x 3 mm) und bohren Sie die angegebenen Löcher. Alle benötigten Schirmklemmen müssen zwischen die Bohrungen passen.

VORSICHT

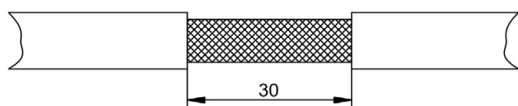
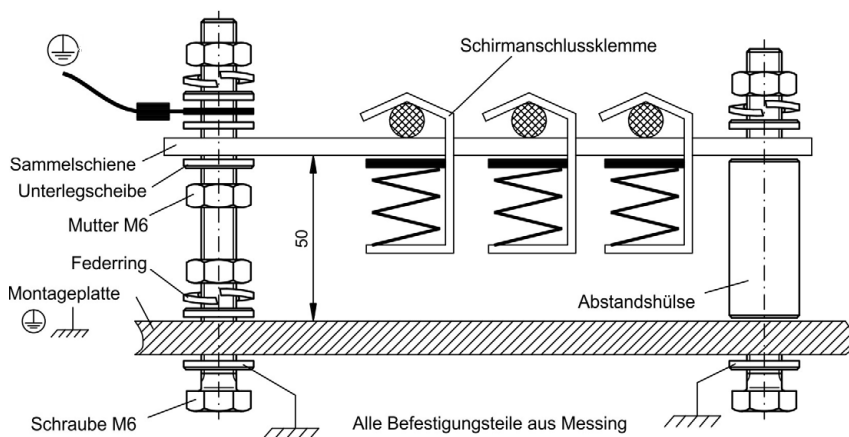
Hohe Federkraft

Verletzungsgefahr durch die Federkraft der Schraubenfeder. Verwenden Sie eine Zange.

2. Drücken Sie zusammen mit der Halteplatte die Schraubenfeder zusammen und schieben Sie die Sammelschiene durch die Öffnung im Halter.

3. Montieren Sie die Sammelschiene mit den aufgesteckten Schirmklemmen auf der Montageplatte. Verwenden Sie entweder Abstandshülsen aus Metall oder Schrauben mit Muttern, um den Abstand von 50 mm einzuhalten. Erden Sie die Sammelschiene mit einem Draht von mindestens 2,5 mm² Querschnitt.

4. Teilen Sie die äußere Kabelummantelung auf eine Länge von ca. 30 mm, und achten Sie darauf, das Schirmgeflecht nicht zu beschädigen. Drücken Sie die Schirmanschlussklemme nach oben und führen Sie das Kabel durch.



ACHTUNG

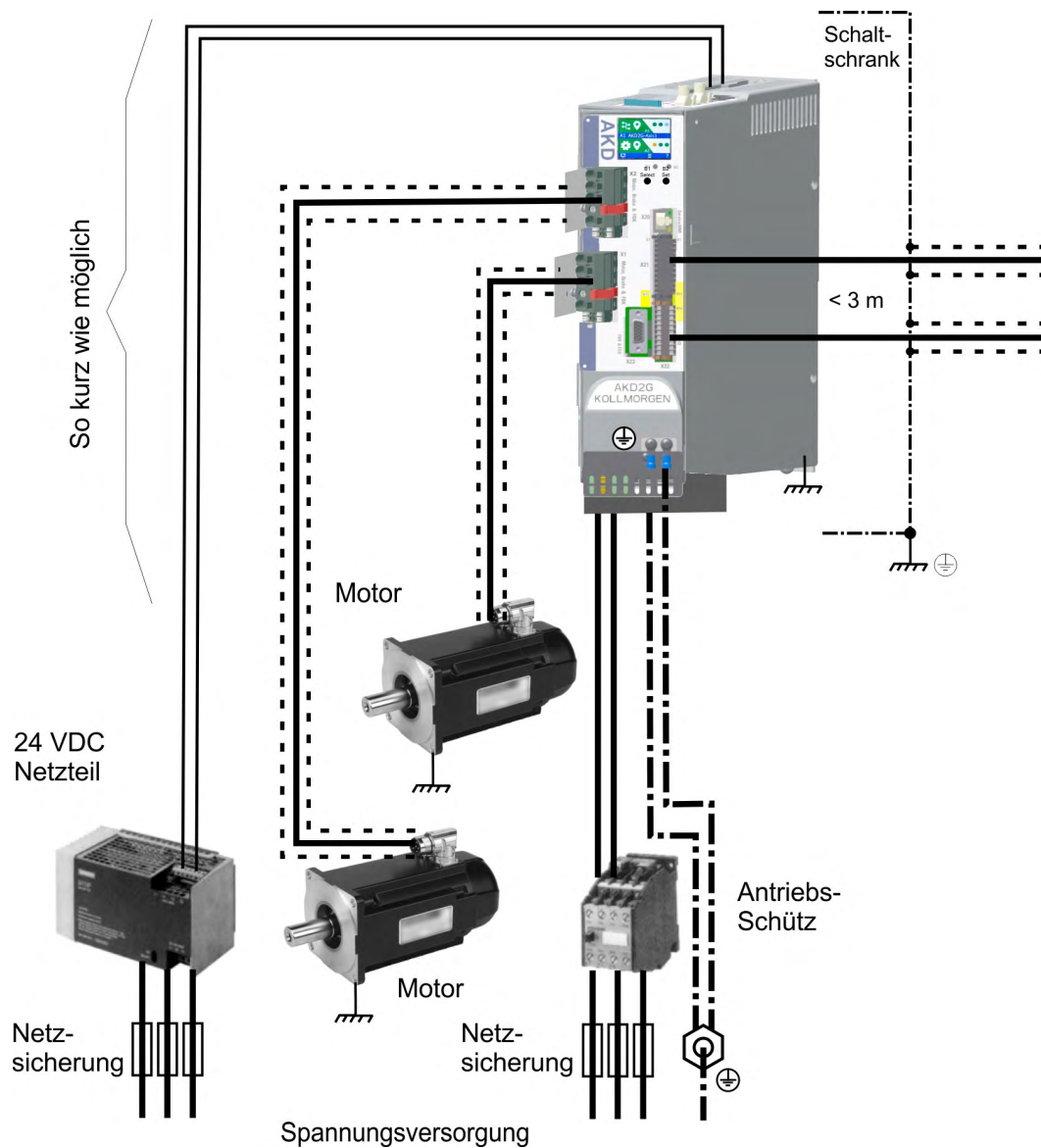
Stellen Sie einen guten Kontakt zwischen Schirmklemme und Schirmgeflecht sicher.

8.4.3 Schirmanschluss an den Verstärker

Sie können die Kabelschirmung mit Schirmblechen, Schirmanschlussklemmen und einem Motorstecker mit Zugentlastung und Schirmbleche direkt an den Verstärker anschließen.

8.4.3.1 Schirmungskonzept

Beispiel mit AKD2G-Sxx-7Vxx, zweiachsig.



8.4.3.2 Schirmblech und Schirmanschlussklemmen

Ein Schirmblech ist am Servoverstärker montiert.

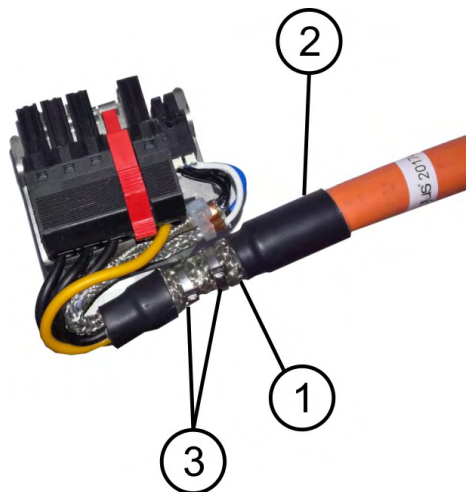


Verwenden Sie Schirmanschlussklemmen (siehe Zubehörhandbuch). Diese werden in die Schirmbleche eingehakt und gewährleisten einen optimalen Kontakt zwischen der Schirmung und dem Schirmblech.

Kollmorgen empfiehlt die Verwendung von Schirmklemmen des Typs Phoenix Contact SK14 mit einem Klemmbereich von 6 bis 13 mm.

8.4.3.3 Motorstecker X1/X2 mit Schirmanschluss

Anschluss für die Motorleistung durch Gegenstecker mit Schirmblech und Zugentlastung. Kollmorgen Motgorleistung und Hybrid Motorkabel sind mit Schirmblech konfiguriert



Isolieren Sie die äußere Kabelummantelung auf eine Länge von ca. 80 mm ab und achten Sie darauf, das Schirmgeflecht nicht zu beschädigen. Schieben Sie das Schirmgeflecht (1) über das Kabel und sichern Sie es mit einer Gummihülse (2) oder Schrumpfschlauch.

Kürzen Sie alle Adern außer der Schutz Erde (grün/-gelb) um ca. 20 mm, sodass die Schutz Erde die längste Ader ist. Isolieren Sie alle Adern ab und bringen Sie Aderendhülsen an.

Sichern Sie das Schirmgeflecht des Kabels am Schirmblech mit einem metallischen Kabelbinder (3) und fixieren Sie das Kabel.

Verdrahten Sie den Stecker wie im Anschlussbild dargestellt. Stecken Sie den Stecker auf den Steckplatz an der Frontseite des AKD2G und sichern ihn mit dem roten Schieber.

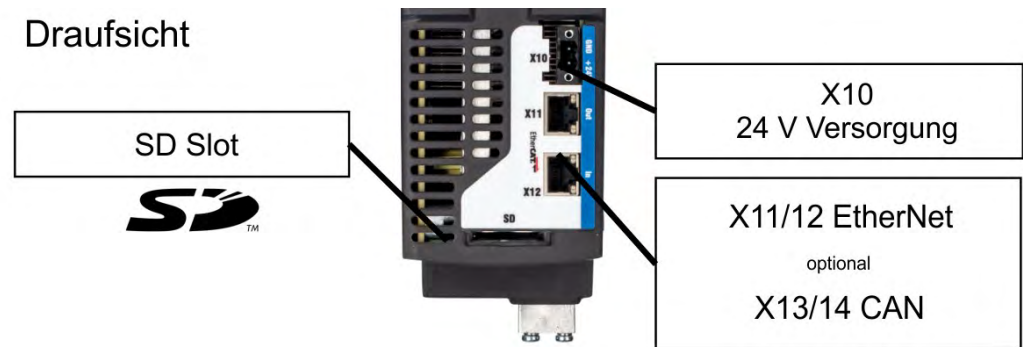
8.5 Anschlüsse

8.5.1 Steckerposition AKD2G-Sxx-6V

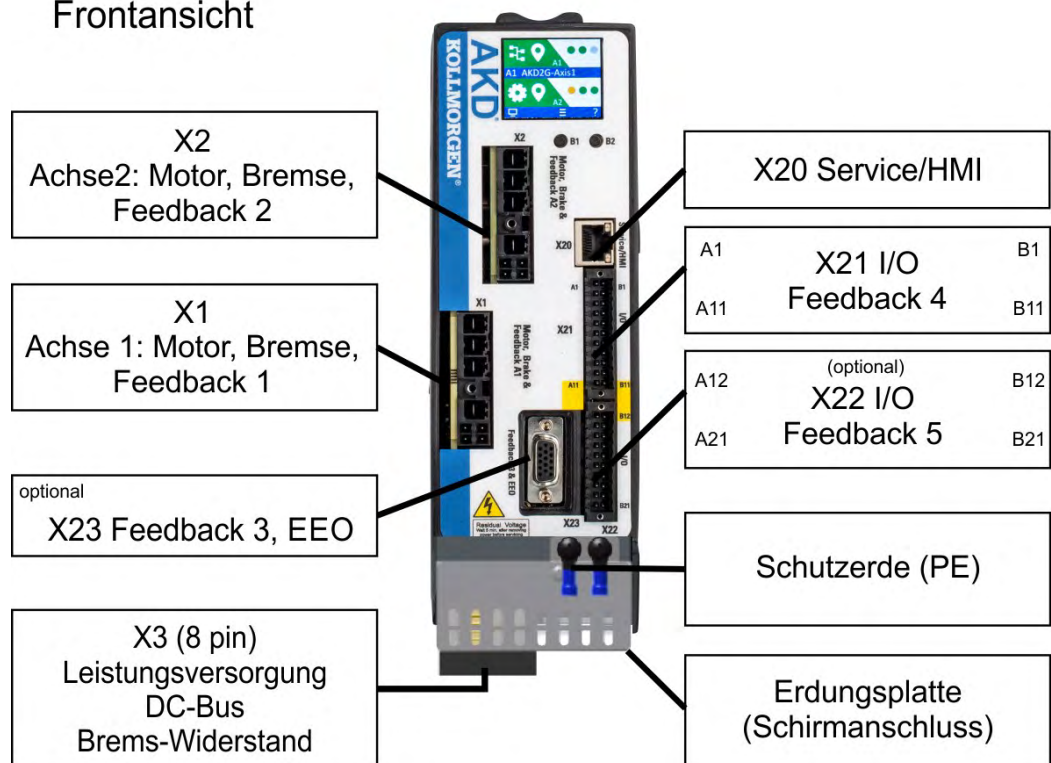
INFO

Das Bild zeigt einen AKD2G Spannungstyp für 110 V bis 240 V.
X2 ist nur bei zweiachsigen Geräten verfügbar.
Optional: I/O, F3 oder DX (→ # 27).

Draufsicht



Frontansicht

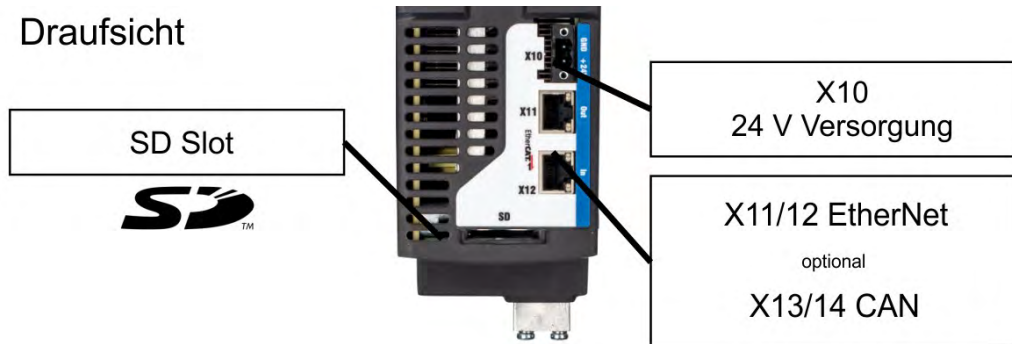


8.5.2 Steckerposition AKD2G-Sxx-7V

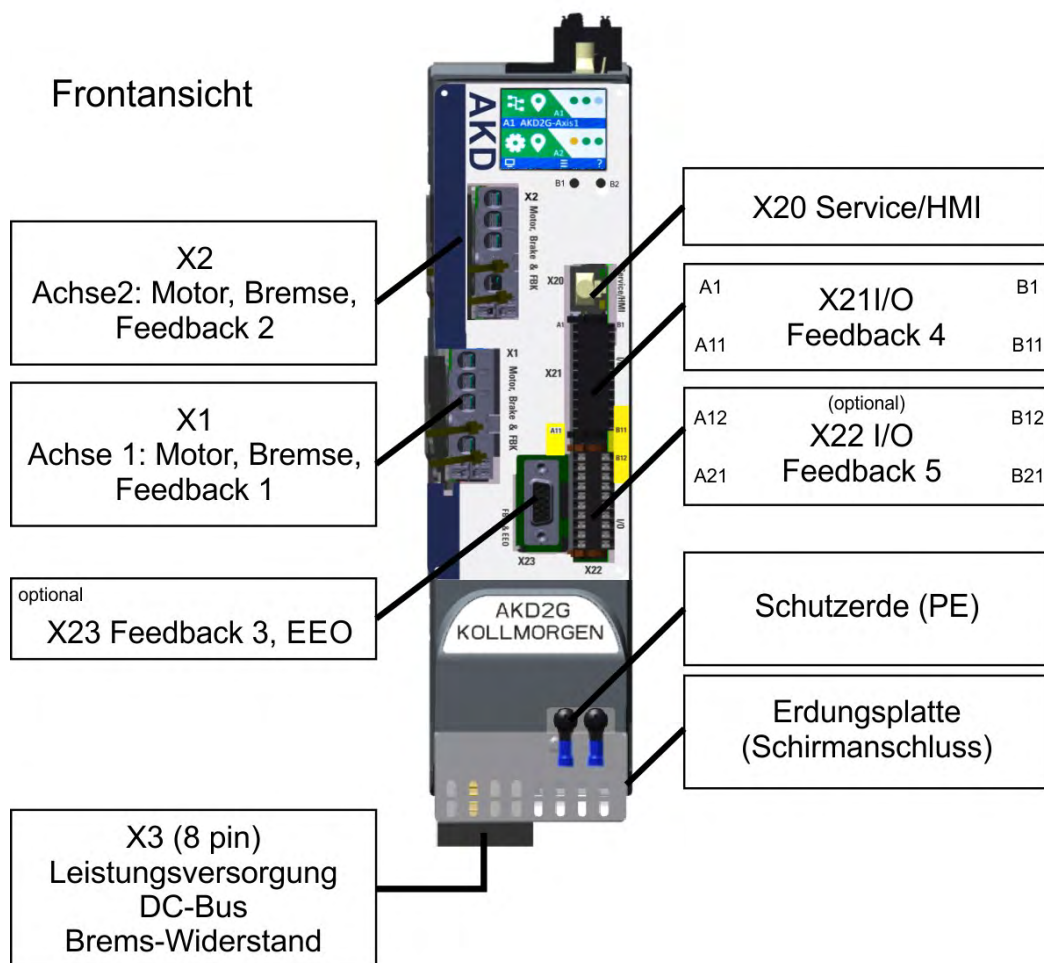
INFO

Das Bild zeigt einen AKD2G Spannungstyp für 240 V bis 480 V.
X2 ist nur bei zweiachsigen Geräten verfügbar.
Optional: I/O, F3 oder DX (→ # 27).

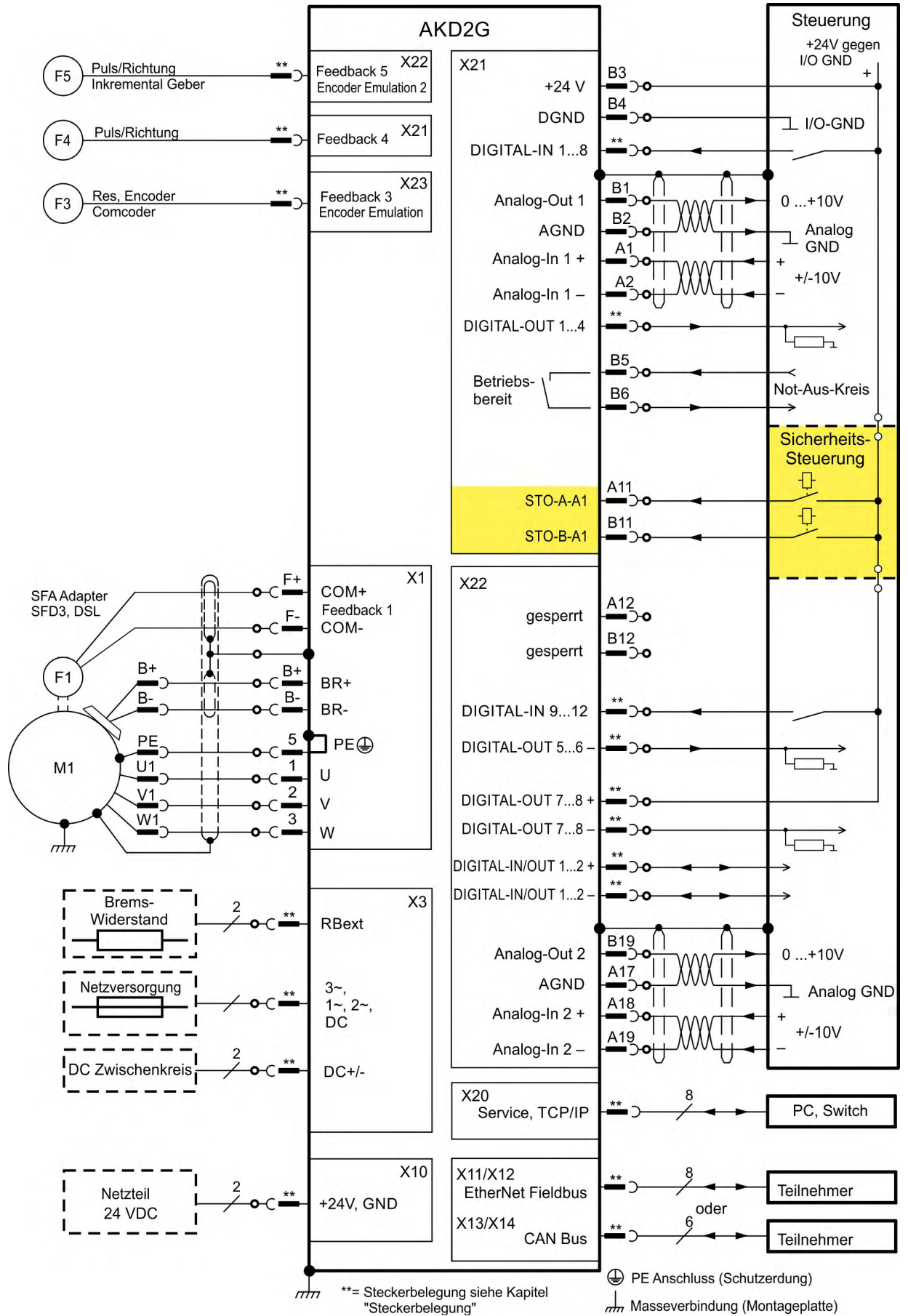
Draufsicht



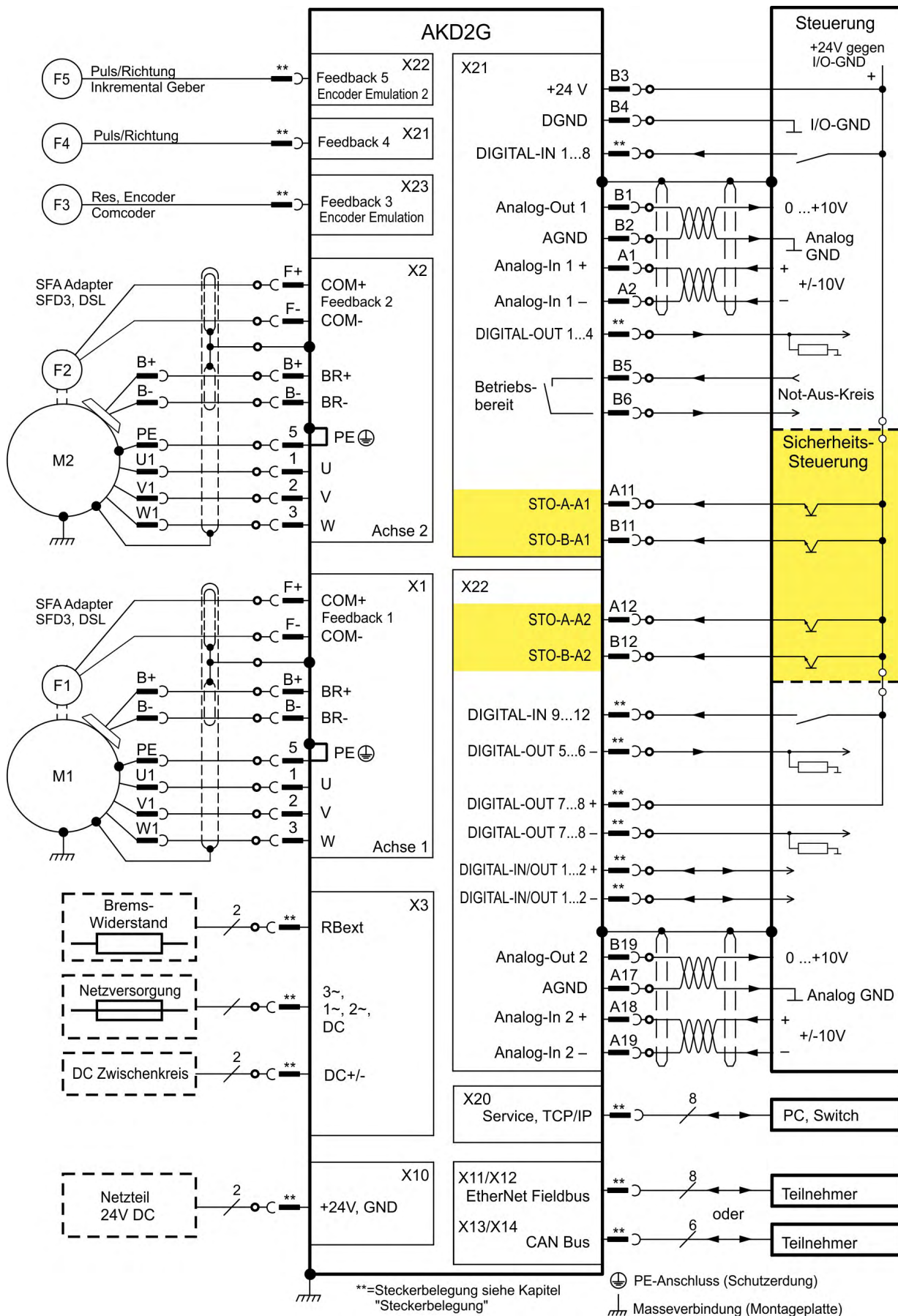
Frontansicht



8.5.3 Verdrahtung Übersicht, Einachsrig



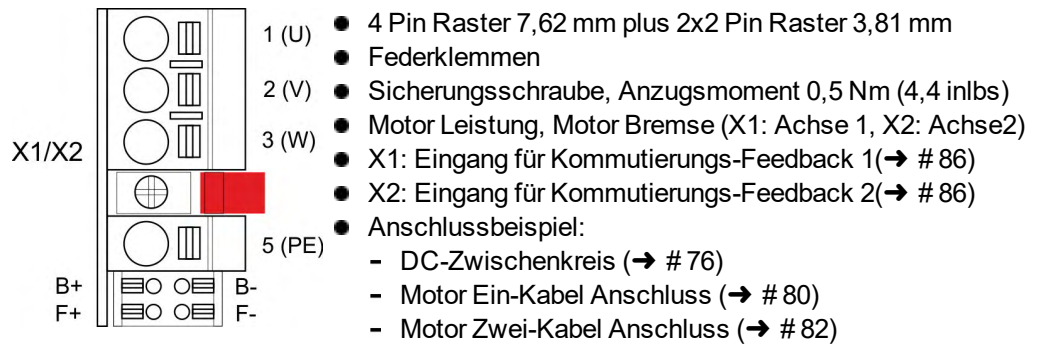
8.5.4 Verdrahtung Übersicht, Zweiachsig



8.5.5 Steckerbelegung

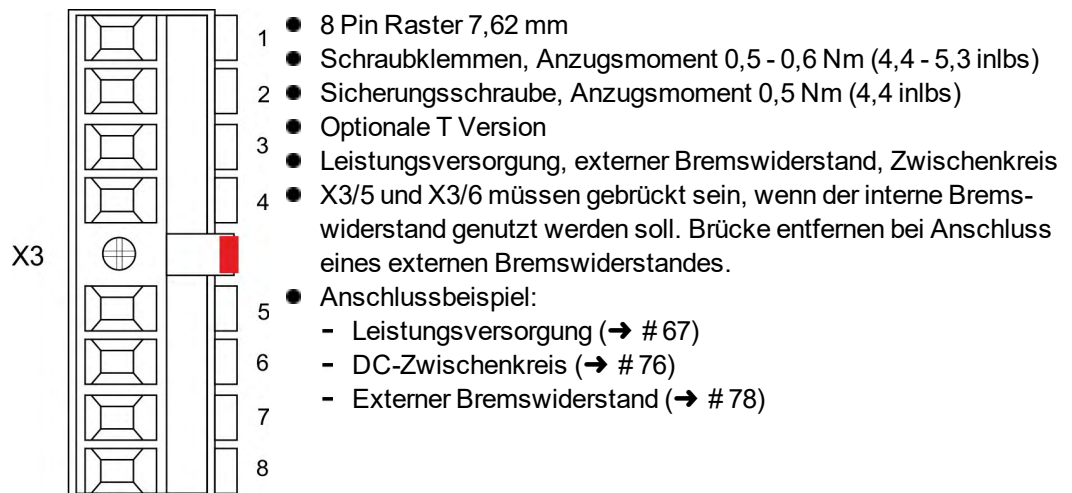
Informationen zu Steckern und Verdrahtung (→ # 48).

8.5.5.1 X1 und X2: Motor, Bremse, Feedback 1



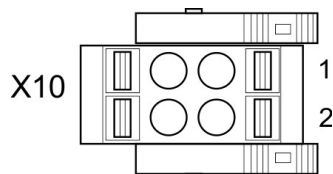
Pin	Label	Signal	Beschreibung
1	U	U	Motorphase U
2	V	V	Motorphase V
3	W	W	Motorphase W
Trennung, Schirmanschlussschraube			
5	PE	PE	Schutzerde
B+	B+	BR+	Motor-Haltebremse +
B-	B-	BR-	Motor-Haltebremse -
F+	F+	COM+	SFD3 + oder HIPERFACE DSL +
F-	F-	COM-	SFD3 - oder HIPERFACE DSL -

8.5.5.2 X3: Netz, Bremswiderstand, DC-Bus



Pin	Label	Signal	Beschreibung
1	PE	PE	Schutzerde
2	R	L1	3~ Versorgung L1, 1~ Versorgung L, DC Versorgung +
3	S	L2	3~ Versorgung L2
4	T	L3	3~ Versorgung L3, 1~ Versorgung N, DC Versorgung -
5	Ri	RBint	Interner Bremswiderstand
6	RE	-RB	Externer Bremswiderstand -
7	+DC	+DC (+RBext)	DC-Bus + und/oder externer Bremswiderstand +
8	-DC	-DC	DC Bus -

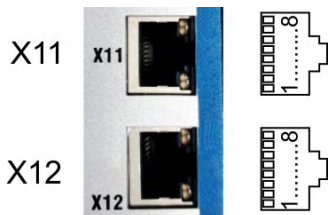
8.5.5.3 X10: 24 VDC



- 2 Pin Raster 5,08 mm
- Federklemmen
- T Version
- +24 V DC Hilfsspannungsversorgung
- Anschlussbeispiel: (→ # 75)

Pin	Signal	Beschreibung
1	+ 24 V	+24 V DC Versorgung, PELV
2	GND	Masse für 24 V DC Versorgung, PELV

8.5.5.4 X11, X12: EtherNet Feldbus



- RJ45 mit eingebauter grün/gelber, zweifarbiger LED.
- EtherCAT, EtherNet/IP*, PROFINET*
- Schnittstellen Details: (→ # 95)

* Verfügbar 2021

Pin	Signal	Beschreibung	Pin	Signal	Beschreibung
1	Tx+	Transmit +	5	Term.	Busabschluss
2	Tx-	Transmit -	6	Rx-	Receive -
3	Rx+	Receive +	7	Term.	Busabschluss
4	Term.	Busabschluss	8	Term.	Busabschluss

8.5.5.5 X13, X14: CAN Bus (optional)



- RJ-25
- X14 Eingang, X13 Ausgang
- Betrieb bis zu 1 Mbit
- Node ID einstellen in WorkBench
- Schnittstellen Details: (→ # 98)

Pin	Signal	Beschreibung	Pin	Signal	Beschreibung
1	n.c.	Nicht belegt	4	CAN_low	CAN Bus Signal
2	Schirm	Gehäuse	5	CAN_GND	CAN Bus Masse
3	CAN_high	CAN Bus Signal	6	n.c.	Nicht belegt

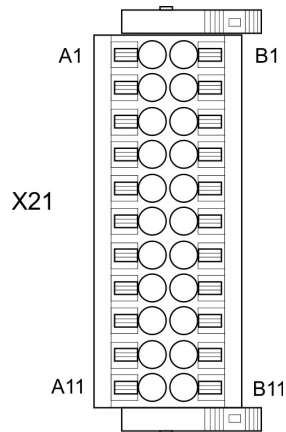
8.5.5.6 X20: Service



- RJ45 mit eingebauten grünen und gelben LEDs.
- 100/10 Mbit EtherNet TCP/IP, Modbus/TCP
- Unterstützt Auto-IP, DHCP und statische IP Adressierung.
- Unterstützt Punkt-zu-Punkt (z.B. Auto-IP) und Verbindung über Switch.
- Unterstützt automatische Erkennung in WorkBench im selben Sub-Net.
- Schnittstellen Details: (→ # 101)

Pin	Signal	Beschreibung	Pin	Signal	Beschreibung
1	Tx+	Transmit +	5	Term.	Busabschluss
2	Tx-	Transmit -	6	Rx-	Receive -
3	Rx+	Receive +	7	Term.	Busabschluss
4	Term.	Busabschluss	8	Term.	Busabschluss

8.5.5.7 X21: I/O, Feedback 4



- 2 x 11 Pins (linke Reihe A, rechte Reihe B), Raster 3,5 mm
- Federklemmen
- Analoge und digitale I/O
- Eingang für Feedback 4 (→ # 86)
- Anschlussbeispiele:
 - Analoger Eingang (→ # 105)
 - Analoger Ausgang (→ # 106)
 - Digitaler Eingang (→ # 107)
 - Digitaler Ausgang (→ # 111)
 - Feedback (→ # 88)

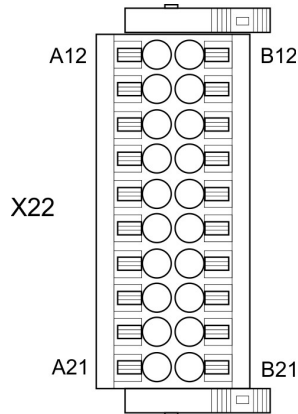
Digitale I/O Konnektivität

Pin	Signal	Beschreibung
A1	Analog-In (AIN) 1 +	Analog Eingang +/- 10 V
A2	Analog-In (AIN) 1 -	
A3*	Digital-In (DIN) 1	Schnell, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A4*	Digital-In (DIN) 2	Schnell, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A5	Digital-In (DIN) 3	Langsam, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A6	Digital-In (DIN) 4	Langsam, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A7	Digital-In (DIN) 5	Langsam, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A8	Digital-In (DIN) 6	Langsam, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A9	Digital-In (DIN) 7	Langsam, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A10	Digital-In (DIN) 8	Langsam, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A11	STO-A-A1	Langsam, isoliert, sink, ausfallsicher, STO Achse 1 Kanal A
B1	Analog-Out (AOUT) 1	Analog Ausgang 0 bis +10 V
B2	AGND	Masse für analoge I/O
B3	+24 V	+24 V DC für digitale I/O und STO
B4	DGND	Masse für digitale I/O und STO
B5	Digital-Out (DOUT) 9 +	Relaiskontakte, Schließer, 24 V, 1 A
B6	Digital-Out (DOUT) 9 -	Relaiskontakte, Schließer, 24 V, 1 A
B7	Digital-Out (DOUT) 1	Isoliert, high-side, 100 mA
B8	Digital-Out (DOUT) 2	Isoliert, high-side, 100 mA
B9	Digital-Out (DOUT) 3	Isoliert, high-side, 100 mA
B10	Digital-Out (DOUT) 4	Isoliert, high-side, 100 mA
B11	STO-B-A1	Langsam, isoliert, sink, ausfallsicher, STO Achse 1 Kanal B

*Feedback 4 Konnektivität, Puls/Richtung, CW/CCW (Eingang)

Pin	Signal	Beschreibung
A3	Puls, CW	Schnell, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A4	Richtung, CCW	Schnell, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1

8.5.5.8 X22: I/O, EEO2, Feedback 5



- 2 x 10 Pins (linke Reihe A, rechte Reihe B), Raster 3,5 mm
- Federklemmen
- Analoge und digitale I/O
- Eingang für Feedback 5 (→ # 86)
- Ausgang für Inkrementalgeber-Emulation (EEO2)
- Anschlussbeispiele:
 - Analoger Eingang (→ # 105)
 - Analoger Ausgang (→ # 106)
 - Digitaler Eingang (→ # 107)
 - Digitaler Ausgang (→ # 111)
 - Feedback (→ # 89)
 - Encoder Emulation (EEO2) (→ # 92)
 - Master-Slave (→ # 94)

Digitale I/O Konnektivität

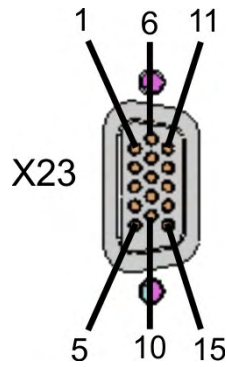
Pin	Signal	Beschreibung
A12	STO-A-A2	Langsam, isoliert, sink, ausfallsicher, STO Achse 2 Kanal A
A13	Digital-In (DIN) 9	Langsam, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A14	Digital-In (DIN) 10	Langsam, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A15	Digital-In (DIN) 11	Langsam, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A16	Digital-In (DIN) 12	Langsam, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
A17	AGND	Masse für analoge I/O
A18	Analog-In (AIN) 2+	Analog Eingang +/- 10 V
A19	Analog-In (AIN) 2-	
A20*	Digital-In/Out (DIO) 1 +	RS485 Eingang oder Ausgang
A21*	Digital-In/Out (DIO) 1 -	RS485 Eingang oder Ausgang
B12	STO-B-A2	Langsam, isoliert, sink, ausfallsicher, STO Achse 2 Kanal B
B13	Digital-Out (DOOUT) 5	Isoliert, high-side, 100 mA
B14	Digital-Out (DOOUT) 6	Isoliert, high-side, 100 mA
B15	Digital-Out (DOOUT) 7 +	Schnell, isoliert, sink oder source, 100 mA
B16	Digital-Out (DOOUT) 7 -	
B17	Digital-Out (DOOUT) 8 +	Schnell, isoliert, sink oder source, 100 mA
B18	Digital-Out (DOOUT) 8 -	
B19	Analog-Out (AOOUT) 2	Analog Ausgang 0 bis +10 V
B20*	Digital-In/Out (DIO) 2 +	RS485 Eingang oder Ausgang
B21*	Digital-In/Out (DIO) 2 -	RS485 Eingang oder Ausgang

*Feedback 5 (Eingang)

*EEO2 (Ausgang)

Pin	Inkr. Encoder	Puls/ Richt.	CW/ CCW	BiSS B/C EnDAT 2.2	Pin	Inkr. Encoder
A20	Spur A+	Puls +	CW +	CLK+	A20	A+
A21	Spur A-	Puls -	CW -	CLK-	A21	A -
B20	Spur B+	Richtung+	CCW +	DAT+	B20	B+
B21	Spur B-	Richtung-	CCW -	DAT-	B21	B -

8.5.5.9 X23: I/O, EEO1, Feedback 3



- Sub-D 15-polig HD, Buchse
- Sicherungsschrauben, Anzugsmoment 0,4 Nm (3,5 inlbs)
- Eingang für Feedback 3 (→ # 86)
- Ausgang für Inkrementalgeber-Emulation (EEO1)
- Zusätzlicher Digital-In/Out
- Anschlussbeispiele:
 - Feedback (→ # 90)
 - Encoder Emulation (EEO1) (→ # 93)
 - Master-Slave (→ # 94)
 - Digitaler Eingang (→ # 107)
 - Digitaler Ausgang (→ # 111)

*Feedback 3 Konnektivität (Eingang)

X23 Pin	SFD	Resol-ver	BiSS B	BiSS C	EnDAT 2,1	EnDAT 2,2	HIPER FACE	Sinus/ Cos	Sinus/ Cos +Hall	Inkr. Enc.	Inkr. Enc. +Hall	Hall	Puls/ Richt.	CW/ CCW
1	-	-	-	-	-	-	-	-	Hall U	-	Hall U	Hall U	-	-
2	-	-	CLK+	CLK+	CLK+	CLK+	-	-	Hall V	-	Hall V	Hall V	-	-
3	-	-	CLK-	CLK-	CLK-	CLK-	-	-	Hall W	-	Hall W	Hall W	-	-
4	SEN+	-	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	-	-	-
5	SEN-	-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN+	SEN+	SEN+	-	-	-
6	COM+	R1 Ref+	DAT+	DAT+	DAT+	DAT+	DAT+	Null+	Null+	Null+	Null+	-	-	-
7	COM-	R2 Ref-	DAT-	DAT-	DAT-	DAT-	DAT-	Null-	Null-	Null-	Null-	-	-	-
8	-	Th+	Th+	-	Th+	-	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+
9	-	Th-	Th-	-	Th-	-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-
10	+5 V	-	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V
11	0 V	-	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V
12	-	S1 SIN+	A+	-	A+	-	SIN+	A+	A+	A+	A+	-	Puls+	CW+
13	-	S3 SIN-	A-	-	A-	-	SIN-	A-	A-	A-	A-	-	Puls-	CW-
14	-	S2 COS+	B+	-	B+	-	COS+	B+	B+	B+	B+	-	Dir+	CCW+
15	-	S4 COS-	B-	-	B-	-	COS-	B-	B-	B-	B-	-	Dir-	CCW-

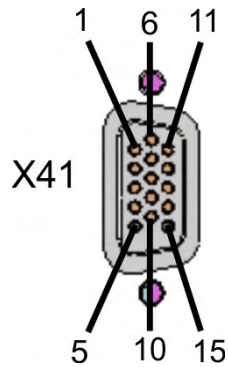
CLK = CLOCK, DAT = DATEN, SEN = SENSE, Th = Temperatursensor

*EEO1 Konnektivität (Ausgang)

Pin	Inkrementalgeber
6	Null+
7	Null-
11	0 V
12	A +
13	A-
14	B+
15	B-

Digitale I/O Konnektivität

Pin	Digitale I/O
2	Digital-In/Out 6 +
3	Digital-In/Out 6 -
6	Digital-In/Out 5 +
7	Digital-In/Out 5 -
10	+5 V
11	0 V
12	Digital-In/Out 3 +
13	Digital-In/Out 3 -
14	Digital-In/Out 4 +
15	Digital-In/Out 4 -

8.5.5.10 X41: SFA Feedback Konverter, EEO3/EEO4 (Zubehör)

- Sub-D 15-polig HD, Buchse
- Sicherungsschrauben, Anzugsmoment 0,4 Nm (3,5 inlbs)
- 1 m Kabel, 3 Adern mit Aderendhülsen zum Anschluss an X1, X2
- Eingang für elektronisches Getriebe
- Anschluss an X1: Eingang für Feedback 1 (→ # 86)
- Anschluss an X2: Eingang für Feedback 2 (→ # 86)
- Ausgang für Inkrementalgeber-Emulation (EEO3 / EEO4) (→ # 93)
- Der SFA Adapter konvertiert konventionelle Feedback Signale in serielle 2-Draht Signale.
- Anschlussbeispiele:
 - Feedback und Encoder Emulation (→ # 91)
 - Master-Slave (→ # 94)

Feedback 1/2 Konnektivität (Eingang)

X41 Pin	SFD	Resol-ver	BiSS B	EnDAT 2,1	EnDAT 2,2	HIPER-FACE	Sinus/ Cos	Sinus/ Cos +Hall	Inkr. Enc.	Inkr. Enc. +Hall	Hall	Puls/ Richt.	CW/ CCW
1	-	-	-	-	-	-	-	Hall U	-	Hall U	Hall U	-	-
2	-	-	CLK+	CLK+	CLK+	-	-	Hall V	-	Hall V	Hall V	-	-
3	-	-	CLK-	CLK-	CLK-	-	-	Hall W	-	Hall W	Hall W	-	-
4	SEN+	-	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	-	-	-
5	SEN-	-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN+	SEN+	SEN+	-	-	-
6	COM+	R1 Ref+	DAT+	DAT+	DAT+	DAT+	Null+	Null+	Null+	Null+	-	-	-
7	COM-	R2 Ref-	DAT-	DAT-	DAT-	DAT-	Null-	Null-	Null-	Null-	-	-	-
8	-	Th+	Th+	Th+	-	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+
9	-	Th-	Th-	Th-	-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-
10	+5 V	-	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V
11	0 V	-	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V
12	-	S1 SIN+	A+	A+	-	SIN+	A+	A+	A+	A+	-	Puls+	CW+
13	-	S3 SIN-	A-	A-	-	SIN-	A-	A-	A-	A-	-	Puls-	CW-
14	-	S2 COS+	B+	B+	-	COS+	B+	B+	B+	B+	-	Dir+	CCW+
15	-	S4 COS-	B-	B-	-	COS-	B-	B-	B-	B-	-	Dir-	CCW-

CLK = CLOCK, DAT = DATEN, SEN = SENSE, Th = Temperatursensor

EEO3 / EEO4 Konnektivität (Ausgang)

X41 Pin	Inkrementalgeber
6	Null+
7	Null-
11	0 V
12	A +
13	A-
14	B+
15	B-

8.6 Netzspannung und Hilfsspannung (X3/X10)

8.6.1 Netzspannung (X3)

Die Verstärker der AKD2G Serie können wie folgt versorgt werden:

AKD2G-Sxx-6V

- 1, 2 oder 3 phasiges, industrielles AC Versorgungsnetz: nominal 120 VAC, 240 VAC. (TN-S oder TT Netze, siehe [KDN](#))
- DC Versorgungsnetz: 17 VDC bis 370 VDC.

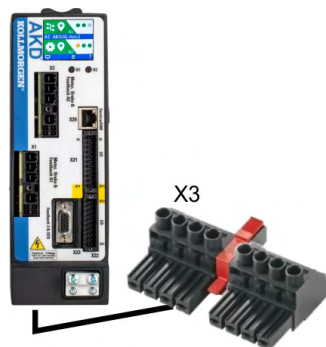
AKD2G-Sxx-7V

- 3 phasiges, industrielles AC Versorgungsnetz: nominal 240 VAC, 400 VAC, 480 VAC.
- DC Versorgungsnetz: 34 VDC bis 740 VDC.

Der Anschluss an AC Versorgungsnetze mit anderen Spannungen ist mit einem zusätzlichen Trenntransformator möglich.

Periodische Überspannungen zwischen Außenleitern (L1, L2, L3) und PE/Gehäuse des Servoverstärkers dürfen 1000V (Amplitude) nicht überschreiten. Gemäß EN 61800 dürfen Spannungsspitzen ($< 50\mu\text{s}$) zwischen den Außenleitern 1000V nicht überschreiten.

Spannungsspitzen ($< 50\mu\text{s}$) zwischen Außenleitern und PE/Gehäuse dürfen 2000V nicht überschreiten.



- 8 Pin Raster 7,62 mm
- Optional T Version
- Anschlussbeispiel:
 - 1 phasige AC Versorgung(→ # 68)
 - 2 phasige AC Versorgung(→ # 68)
 - 3 phasige AC Versorgung(→ # 69)
 - DC Versorgung(→ # 70)
- AKD2G-Sxx-6V benötigt bei Verwendung in industrieller Umgebung (Produkt Kategorie C) einen externen EMV Filter.
- Gegenstecker (→ # 48)
- Absicherung bei unterschiedlichen Strukturen (→ # 71) ff.

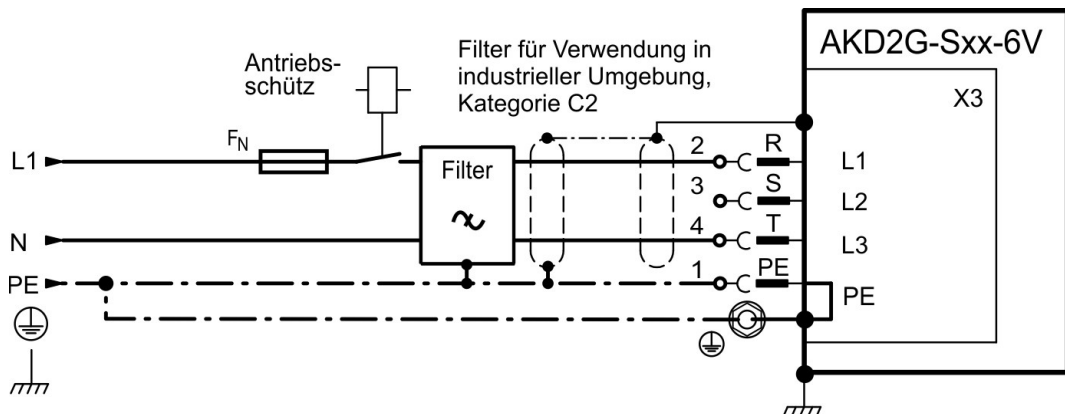
Pin	Label	Signal	1~ Versorgung	2~ Versorgung	3~ Versorgung	DC Versorgung
1	PE	PE	Schutzerde	Schutzerde	Schutzerde	Schutzerde
2	R	L1	Phase L1	Phase L1	Phase L1	+ DC
3	S	L2	n.c.	n.c.	Phase L2	n.c.
4	T	L3	Neutral N	Phase L2	Phase L3	- DC

Bei DC-Versorgung: Hinweise beachten (→ # 70).

8.6.1.1 Anschlussbeispiele Netzversorgung

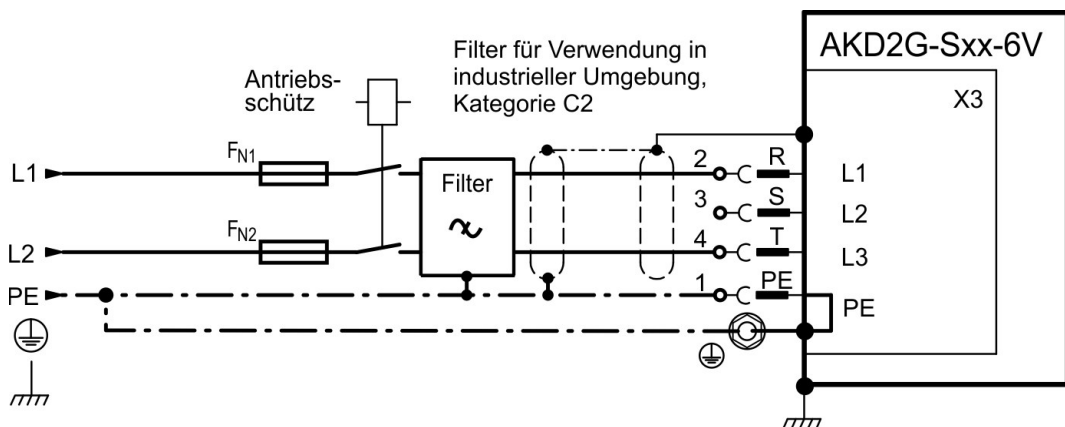
Einphasige AC Versorgung (AKD2G-Sxx-6V)

- Direkt an 1-phasiges Versorgungsnetz mit Nullleiter
- Einphasige Einspeisung aktivieren (VBUS.THREEPHASE = 0).
- Stellen Sie VBUS.ACNOMINAL auf die gewünschte AC-Spannung ein, wenn sie von der Nennspannung abweicht.
- Die AC Filterung ist vom Nutzer bereitzustellen. Verwenden Sie Filter FN2090, siehe *Zubehör Handbuch* für weitere Informationen. Zwischen Filter und Servoverstärker geschirmte Kabel verwenden.



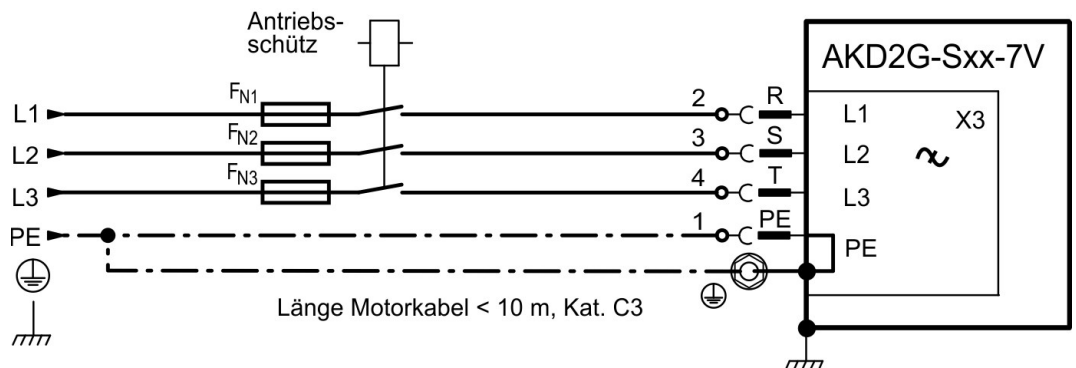
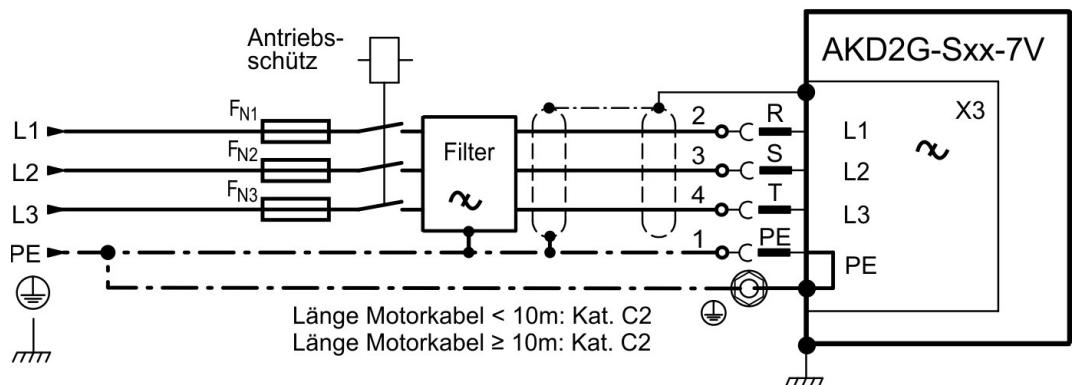
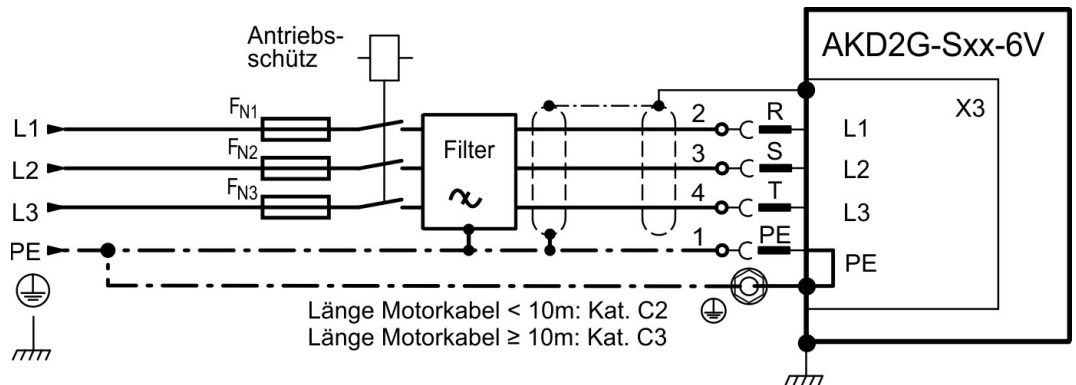
Zweiphasige AC Versorgung (AKD2G-Sxx-6V)

- Direkt an 2-phasiges Versorgungsnetz ohne Nullleiter
- Einphasige Einspeisung aktivieren (VBUS.THREEPHASE = 0).
- Stellen Sie VBUS.ACNOMINAL auf die gewünschte AC-Spannung ein, wenn sie von der Nennspannung abweicht.
- Die AC Filterung ist vom Nutzer bereitzustellen. Verwenden Sie Filter FN2090, siehe *Zubehör Handbuch* für weitere Informationen. Zwischen Filter und Servoverstärker geschirmte Kabel verwenden.



Dreiphasige AC Versorgung (alle AKD2G-Sxx-)

- Direkt an 3-phasiges Versorgungsnetz
- Dreiphasige Einspeisung aktivieren (VBUS.THREEPHASE = 1).
- Stellen Sie VBUS.ACNOMINAL auf die gewünschte AC-Spannung ein, wenn sie von der Nennspannung abweicht.
- Die AC Filterung ist vom Nutzer bereitzustellen. Passende Filter finden Sie im regionalen *Zubehörhandbuch*. Zwischen Filter und Servoverstärker geschirmte Kabel verwenden.
 - AKD2G-Sxx-6V:
 - Motorkabel < 10 m: mit Filter FN 3288 in industrieller Umgebung, Kategorie C2.
 - Motorkabel ≥ 10 m: mit Filter FN 3288 in industrieller Umgebung, Kategorie C3.
 - AKD2G-Sxx-7V:
 - Motorkabel < 10 m: ohne Filter, in industrieller Umgebung, Kategorie C3.
 - Motorkabel < 10 m: mit Filter FN 3288 in industrieller Umgebung, Kategorie C2.
 - Motorkabel ≥ 10 m: mit Filter FN 3288 in industrieller Umgebung, Kategorie C2.

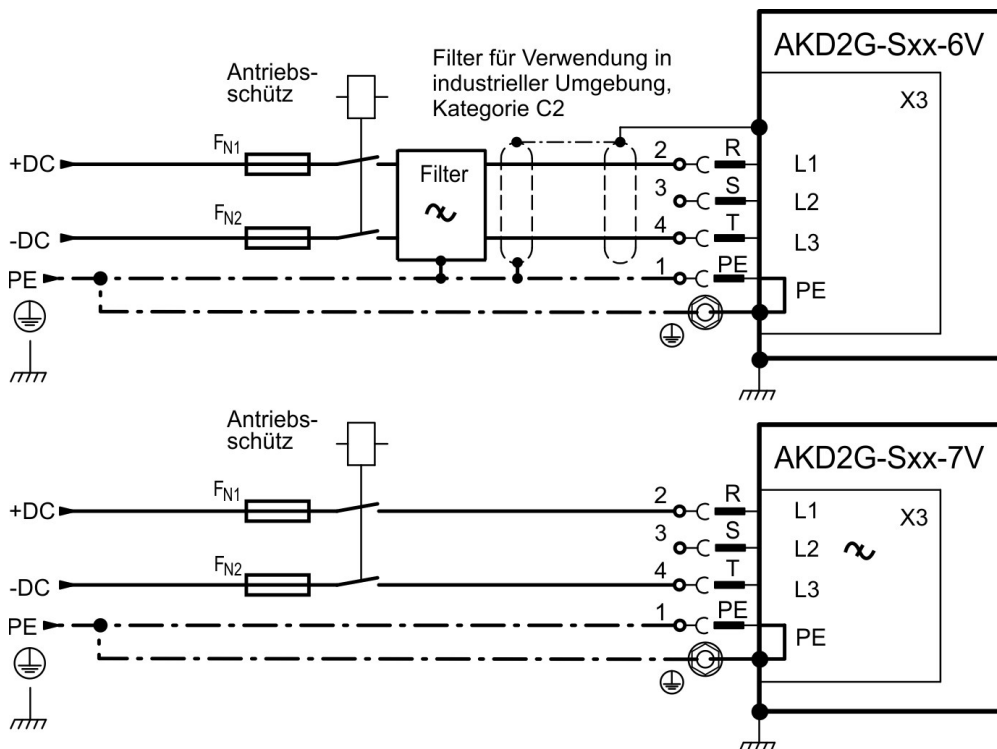


DC Versorgung (alle AKD2G-Sxx-)

- DC Einspeisung aktivieren (VBUS.DCOPERATION = 1).
- Stellen Sie VBUS.ACNO MINAL auf die gewünschte DC-Spannung dividiert durch $\sqrt{2}$ ein, wenn sie von der Nennspannung abweicht.
- Eine DC Filterung bei AKD2G-Sxx-6V muss der Nutzer bereitstellen.

DC Versorgung an Netzanschlüsse R/T (L1/L3)

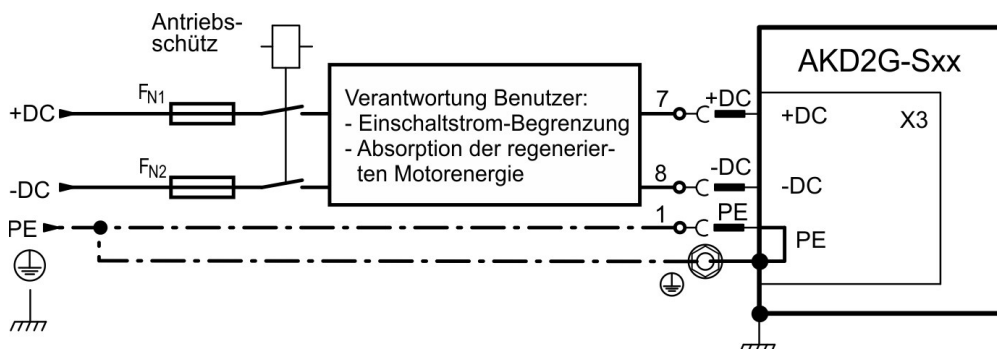
Die Gleichstromquelle ist an die AC Eingänge des Servoverstärkers angeschlossen. Diese Verkabelung sorgt für einen Sanftanlauf des Servoverstärkers, und die Gleichrichterioden verhindern die Rückspeisung der regenerativen Motorenergie in die Gleichstromquelle. Wenn der Servoverstärker über die AC Eingänge versorgt wird, können die Mechanismen für die Energieabsorption und -ableitung des Servoverstärkers normal funktionieren.

**DC Versorgung am Zwischenkreis X3/7-8****ACHTUNG**

Wenn die DC-Spannungsversorgung an die DC-Bus-Klemmen X3, Pins 7 und 8 angeschlossen wird, ist der Benutzer für das Strom- und Spannungsmanagement unter Verwendung zusätzlicher externer Geräte verantwortlich.

Pflichten des Benutzers:

- Gewährleisten Sie einen Einschaltstrom-Begrenzung.
- Sorgen Sie für die Absorption der beim Abbremsen vom Motor erzeugte Energie. Bei Versorgung durch eine Batterie sollte die Energieaufladung aktiv sein.
- Bei der Verdrahtung der Gleichstromquelle muss die Polarität beachtet werden. Falsche Polarität des Gleichstroms beschädigt den Antrieb und führt zum Verlust der Garantie.

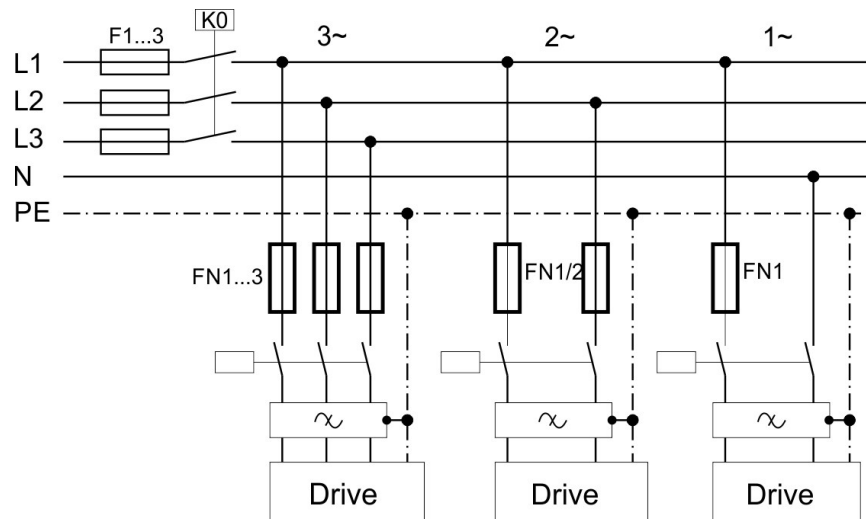


8.6.1.2 Sicherungen

Sicherungstypen

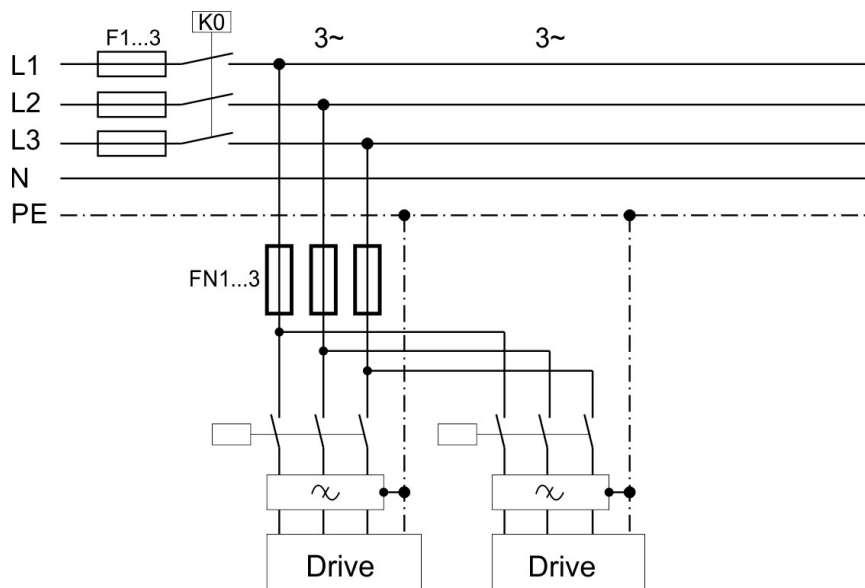
- US Sicherungen: Klasse J, 600 VAC 200 kA (SCCR), träge. Die Sicherung muss UL- und CSA gelistet sein. Alternative Sicherungen und Trennschalter der Klasse J müssen eine ähnliche oder bessere IP- und I²T-Leistung gemäß UL 508A SB4.2 bei der erforderlichen SCCR-Bewertung aufweisen.
- EU Sicherungen: Typen gS oder gG, 400 V/500 V, träge
- Sicherungshalter: In Kombination mit den Standard-Sicherungsblöcken müssen gemäß EN 60529 fingersichere Sicherungshalter verwendet werden.
- Sicherungsautomaten: max. max. 30 A, SCCR Wert beachten
- Absicherung Gruppeninstallation: max. 30 A

Einzelgeräte, AC Versorgung, Schmelzsicherung



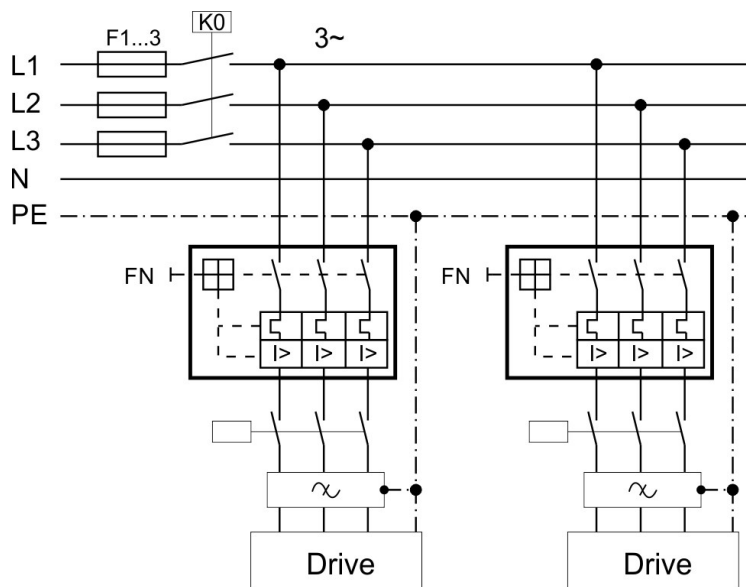
- F1, F2, F3: abhängig vom Summenstrom und Schaltschrank Anforderungen
- Filter nur für spezielle EMV Anforderungen (→ # 151).
- FN1, FN2, FN3: max. 30 A.
- FN1, FN2, FN3 empfohlene Werte siehe Tabelle unten

Verstärker Modell	FN1, FN2, FN3: Nennstrom	Beispiel Klasse J Eaton	Beispiel: J Ferraz Shawmut
AKD2G-Sxx-6V03S	10 A (zeitverzögert)	LPJ10SP/DFJ10	AJT10/HSJ10
AKD2G-Sxx-6V06S AKD2G-Sxx-6V03D	10 A (zeitverzögert)	LPJ10SP/DFJ10	AJT10/HSJ10
AKD2G-Sxx-6V12S AKD2G-Sxx-6V06D	15 A (zeitverzögert)	LPJ15SP/DFJ15	AJT15/HSJ15
AKD2G-Sxx-7V03S	10 A (zeitverzögert)	LPJ10SP/DFJ10	AJT10/HSJ10
AKD2G-Sxx-7V06S AKD2G-Sxx-7V03D	10 A (zeitverzögert)	LPJ10SP/DFJ10	AJT10/HSJ10
AKD2G-Sxx-7V12S AKD2G-Sxx-7V06D	15 A (zeitverzögert)	LPJ15SP/DFJ15	AJT15/HSJ15

Gerätegruppe, AC Versorgung, Schmelzsicherung

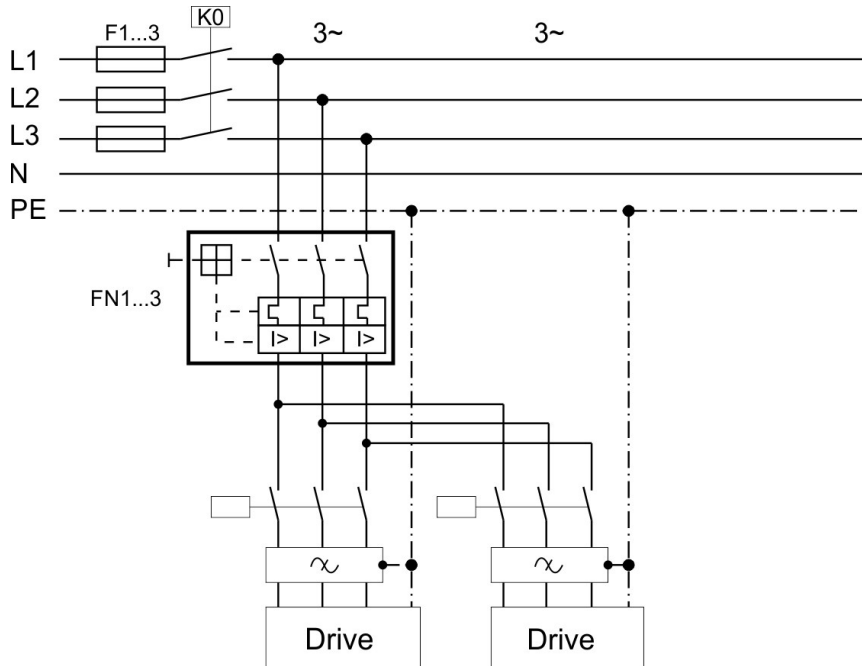
- F1, F2, F3: abhängig vom Summenstrom und Schaltschrank Anforderungen
- Filter nur für spezielle EMV Anforderungen (→ # 151).
- FN1, FN2, FN3: max. 30 A
- FN1, FN2, FN3: Bemessungsstrom $1,25 \cdot \text{Summenstrom}$.

Summenstrom Gruppe	FN1, FN2, FN3: Nennstrom	Beispiel Klasse J Eaton	Beispiel: J Ferraz Shawmut
6 A bis 30 A	30 A (zeitverzögert)	LPJ30SP/DFJ30	AJT30/HJ30

AC Versorgung, Einzelgerät, Sicherungsautomat

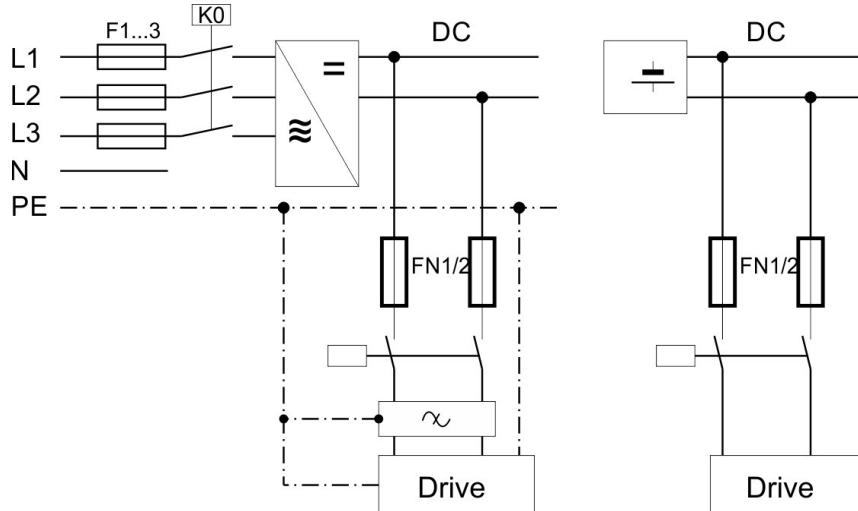
- F1, F2, F3: abhängig vom Summenstrom und Schaltschrank Anforderungen
- Filter nur für spezielle EMV Anforderungen (→ # 151).
- FN: max. 30 A
- FN empfohlene Werte und regionale Zulassungen siehe Tabelle unten

Verstärkermodell	Strom Nennwert	SCCR Nennwert	Beispiel UL Eaton oder ABB	Beispiel CE Siemens
AKD2G-Sxx-6V	15 A	35 kA	SU203M-K30	3VA51954EC310

AC Versorgung, Gerätegruppe, Sicherungsautomat

- F1, F2, F3: abhängig vom Summenstrom und Schaltschrank Anforderungen
- Filter nur für spezielle EMV Anforderungen (→ # 151).
- FN: max. 30 A
- FN: Bemessungsstrom $1,25 \cdot \text{Summenstrom}$.
- FN empfohlene Werte und regionale Zulassungen siehe Tabelle unten

Summenstrom Gruppe	Strom Nennwert	SCCR Nennwert	Beispiel UL Eaton oder ABB	Beispiel CE Siemens
AKD2G-Sxx-6V				
6 A bis 9 A	15 A	10 kA	SU203M-K15	3VA51954EC310A
12 A bis 15 A	20 A	10 kA	SU203M-K20	3VA51204EC310A
18 A bis 24 A	30 A	10 kA	SU203M-K30	3VA51304EC310A
27 A bis 36 A	30 A	10 kA	SU203M-K30	3VA51304EC310A

DC Versorgung, Einzelgeräte, Schmelzsicherung

- F1, F2, F3: abhängig vom Summenstrom und Schaltschrank Anforderungen
- Filter nur für spezielle EMV Anforderungen (→ # 151).
- FN1, FN2: max. 30 A.
- FN1 und FN2 empfohlene Werte siehe Tabelle unten:

Verstärkermodell	Strom-Nennwert	Beispiel UL Eaton	Beispiel CE Mersen
AKD2G-Sxx-6V03S	10 A (zeitverzögert)	DFJ-10	HP6M10
AKD2G-Sxx-6V06S	15 A (zeitverzögert)	DFJ-15	HP6M15
AKD2G-Sxx-6V03D			
AKD2G-Sxx-6V12S	15 A (zeitverzögert)	DFJ-15	HP6M15
AKD2G-Sxx-6V06D			
AKD2G-Sxx-7V03S	10 A (zeitverzögert)	FWP-10B	HP10M10
AKD2G-Sxx-7V06S	10 A (zeitverzögert)	FWP-10B	HP10M10
AKD2G-Sxx-7V03D			
AKD2G-Sxx-7V12S	15 A (zeitverzögert)	FWP-15B	HP10M15
AKD2G-Sxx-7V06D			

8.6.2 24V-Hilfsspannungsversorgung (X10)

Das Anschlussbild beschreibt die Versorgung aus einem externen (PELV) 24 VDC Netzteil. Der erforderliche Nennstrom hängt von der Verwendung der Motorbremse (→ # 33) oder (→ # 35) ab.



- 2 Pin Raster 5,08 mm
- Gegenstecker T-Typ (→ # 48)
- Fehlerschwelle für Unterspannung 19 V
- Fehlerschwelle für Überspannung 30 V

Pin	Signal	Beschreibung
1	+ 24 V	+24 V DC Versorgung, PELV
2	GND	Masse für 24 V DC Versorgung, PELV

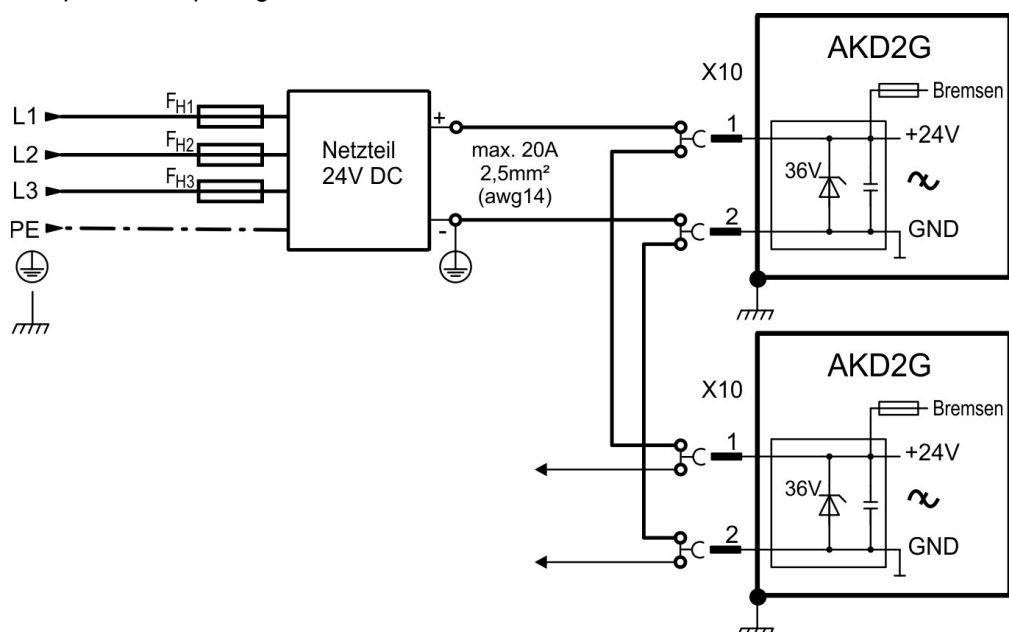
24 V Spannungsversorgung (PELV)	Dim	Eingangsdaten
Hilfsspannungsversorgung (PELV)	VDC	24 V ($\pm 10\%$, Spannungsabfall prüfen)
- Strom ohne Motorbremse	A	< 1
-Strom mit einer Motorbremse	A	< 3,1
-Strom mit zwei Motorbremse	A	< 5,2

8.6.2.1 Sicherungen

Folgen Sie den Empfehlungen des Netzteil-Herstellers zur Absicherung des 24V Netzteils.

8.6.2.2 Anschlussbeispiel 24 VDC Versorgung

Der maximale Strom für eine Reihe verketteter X10T-Steckverbinder beträgt 20 A. Die Summe der 24 V-Ströme der angeschlossenen Verstärker sollte 20 A nicht überschreiten. Mit den in der obigen Tabelle angegebenen Stromwerte ergeben sich folgende Beispiele: 6 Einachsverstärker, oder 4 Zweiachsverstärker, oder 3 Einachs- + 2 Zweiachsverstärker. Beispiel mit dreiphasigem Netzteil.



8.7 DC-Zwischenkreis (X3)

Der Zwischenkreis kann parallel angeschlossen werden, so dass die generierte Motorbremsleistung zwischen allen Verstärkern aufgeteilt wird, die an denselben DC-Bus-Zwischenkreis angeschlossen sind. Jeder beteiligte Servoverstärker muss an denselben Sicherungszweig des Versorgungsnetz angeschlossen sein, auch wenn der Zwischenkreis verwendet wird. Verstärker, die in der Applikation häufig generatorisch arbeiten, sollten neben Geräte platziert werden, die häufig Energie aufnehmen. Dies verringert den Stromfluss über größere Entfernungen.

INFO

Die Summe der Nennströme aller zu einem AKD2G parallel geschalteten Servoverstärker darf 48 A nicht überschreiten.

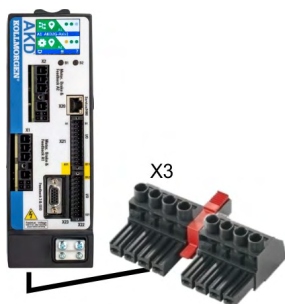
Beispiele: 12S-12S-12D-12D-12D oder 06D-12S-12D-06D-06D-03S-03S-03S

Verdrahtung: Verwenden Sie ungeschirmte 6 mm² Einzeladern bis max. 200 mm Länge oder abgeschirmte 6 mm² Leitungen bei größeren Längen. Eine Sicherung als Leitungsschutz ist dann nicht erforderlich.

ACHTUNG

Die Geräte können zerstört werden, wenn die DC-Bus-Zwischenkreisspannungen unterschiedlich sind. Nur Antriebe mit Netzversorgung aus demselben Stromzweig haben, dürfen über Überstromschutzgeräte (identische Netzspannung) die Zwischenkreise miteinander verbinden.

Die Verbindung von Zwischenkreisen funktioniert am besten in Systemen, die mit dreiphasigem Wechselstrom oder Gleichstrom betrieben werden. Zwischenkreiskopplung bei einphasig versorgten Geräten: setzen Sie sich mit Kollmorgen in Verbindung.



- 8 Pin Raster 7,62 mm
- Optional T Version
- Gegenstecker (→ #48)

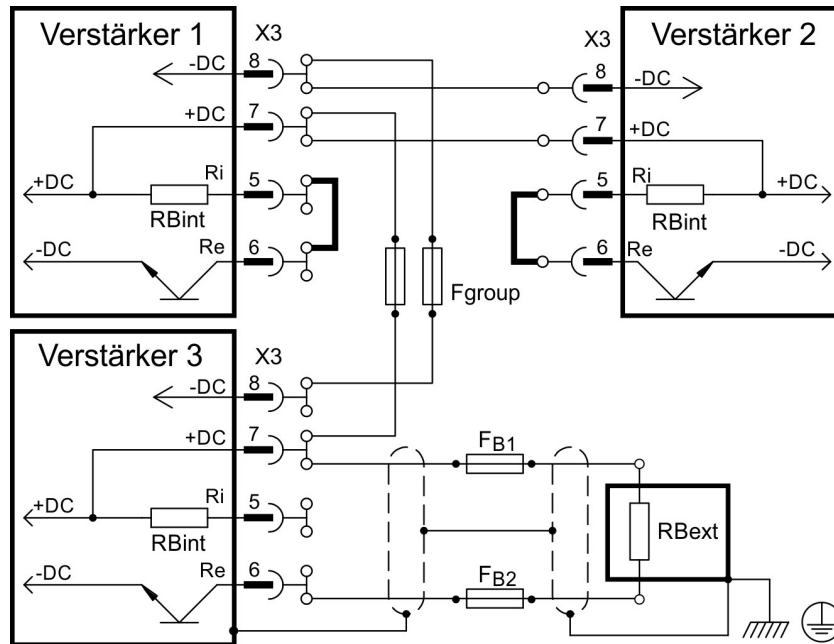
Pin	Label	Signal	Beschreibung
7	+DC	+DC	DC-Zwischenkreis positiv
8	-DC	-DC	DC-Zwischenkreis negativ

8.7.1 Sicherungen

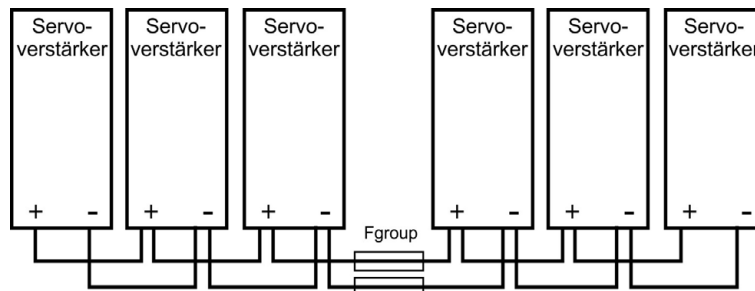
Absicherung FB1/FB2 (→ # 78). Die Absicherung des Zwischenkreises hängt von der Topologie ab (siehe nächste Seite (→ # 77)).

Anschluss Topologie	Strom Nennwert@240V	Strom Nennwert@480V	UL Region Beispiel Eaton	CE Region Beispiel Mersen
AKD2G-Sxx-6V				
Gruppe: Fgroup	max. 30 A	n.a.	DFJ-30	HP6M30
Busschiene: Fbus	max. 15 A	n.a.	DFJ-15	HP6M15
AKD2G-Sxx-7V				
Gruppe: Fgroup	max. 30 A		FWP-30B	HP10M30
Busschiene: Fbus	max. 15 A		FWP-15B	HP10M15

8.7.2 Anschlussbeispiel mit T-Steckern

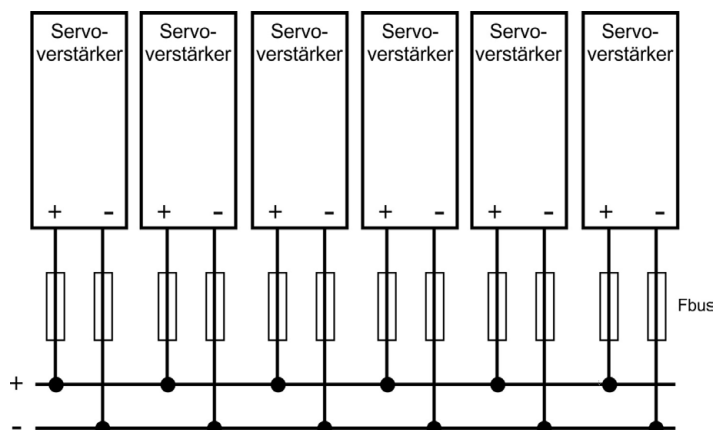


Wenn ein Gerät durch z.B. einen internen Kurzschluss ausfällt, können ohne externe DC Sicherungen weitere Geräte im Verbund beschädigt oder zerstört werden. Sollen viele Verstärker parallel geschaltet werden, so ist es sinnvoll, Zwischenkreissicherungen (Fgroup) zwischen Verstärkergruppen (eine Gruppe bestehend aus zwei oder drei Geräten, je nach Stromstärke) einzufügen, um einen möglichen Folgeschaden zu begrenzen. Vollständig verhindern kann die Fgroup Sicherung einen Folgeschaden durch Schaltspitzen nicht.



8.7.3 Anschlussbeispiel mit Stromschiene

Falls ein Gerät durch Kurzschluss ausfällt, lösen nur dessen Zwischenkreissicherungen (Fbus) aus, und der restliche Verbund läuft ungestört weiter. Die massive Stromschiene kann einen wesentlich höheren Strom als ein T-Stecker führen, da der Ausgleichsstrom nicht wie oben über den Stecker fließt.

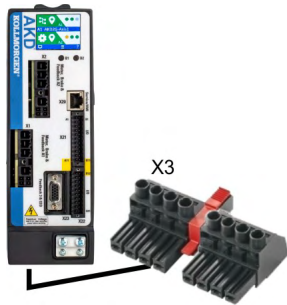


8.8 Bremswiderstand (X3)

Hinweise zu den technischen Daten der Bremsschaltung finden Sie unter (→ # 37).

INFO

Sicherungen (z.B. Schmelzsicherungen oder) muss der Nutzer bereitstellen.



- 8 Pin Raster 7,62 mm
- Optional T Version
- Gegenstecker (→ # 48)
- X3/5 und X3/6 müssen gebrückt sein, wenn der interne Bremswiderstand genutzt werden soll. Brücke entfernen bei Anschluss eines externen Bremswiderstandes.
- Informationen zur Parametereinstellung (REGEN.EXT, REGEN.REXT, REGEN.WATTEXT) siehe WorkBench Online Hilfe.

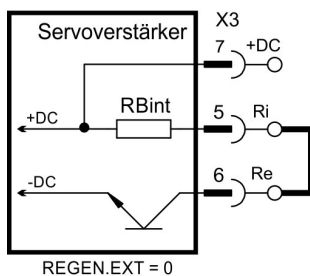
Pin	Label	Signal	Beschreibung
5	Ri	RBint	Interner Bremswiderstand
6	Re	-RB	Externer Bremswiderstand -
7	+DC	+RBext	Externer Bremswiderstand +

8.8.1 Absicherung und Verdrahtung

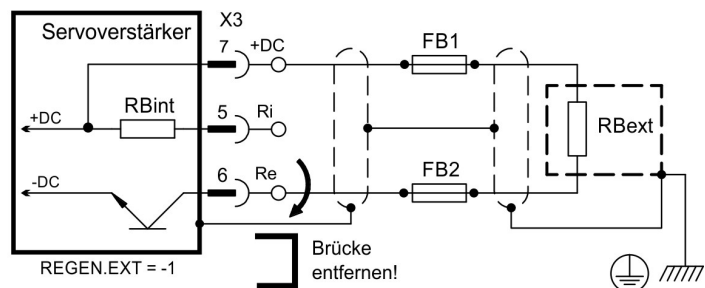
FB1 / FB2 Sicherungen

Verstärkermodell	Strom Nennwert@240V	Strom Nennwert@480V	UL Region Beispiel:	CE Region Beispiel: Siba
alle AKD2G-Sxx	10 A	40 A	Eaton FWP-xxA14F	110V bis 400V: gRL (gS) 400V bis 480V: aR

Interner Bremswiderstand

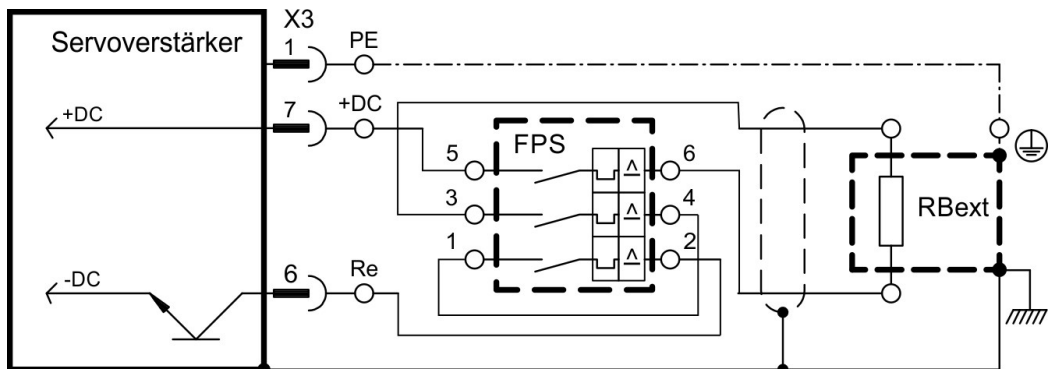


Externer Bremswiderstand



FPS: Frizlen DC Power Switch

RBext	FPS	Bereich [In]	Kabelquerschnitt
BAR(U)1500-33	FPS-16	10 bis 16 A	min. 2,5 mm²



8.9 Motor Leistung, Bremse und Feedback Anschluss

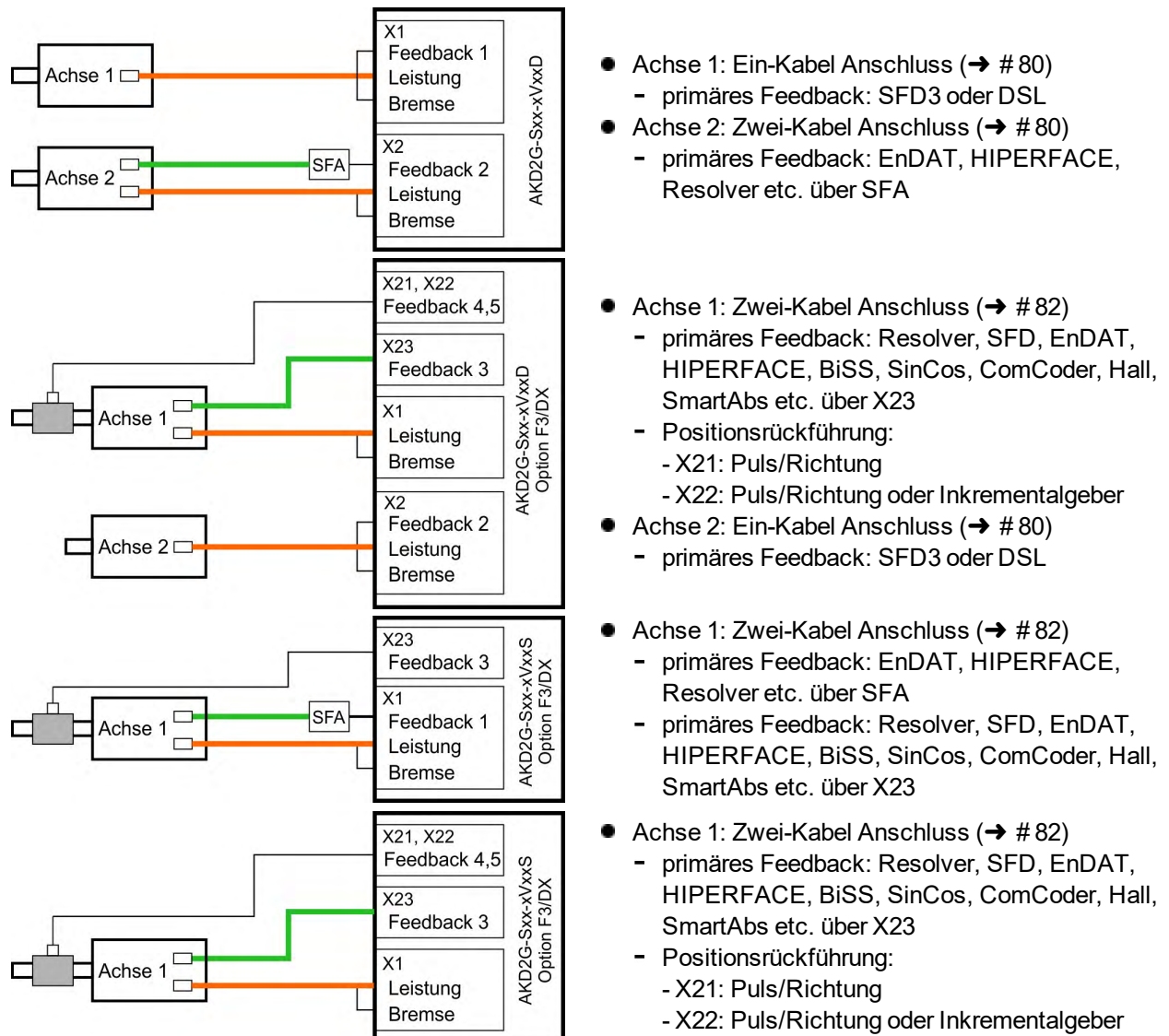
Der AKD2G kann bei korrekter Parametrierung und Verwendung des Thermofühlers den Motor vor Überlastung schützen. Bei Kollmorgen Motoren werden die korrekten Daten aus der WorkBenchMotordatenbank automatisch übernommen. Informationen zu unterstützten Temperatursensoren siehe AXIS #.MOTOR.RTYPE.

ACHTUNG

Der dynamische Spannungsanstieg kann die Lebensdauer des Motors verringern und bei ungeeigneten Motoren zu Überschlagen in der Motorwicklung führen.

- Verwenden Sie nur Motoren der Isolationsklasse F (gemäß EN 60085) oder höher.
- Verwenden Sie nur Kabel, die den Spezifikationen entsprechen (→ # 49).

8.9.1 Motor Anschlüsse, einige Beispiele

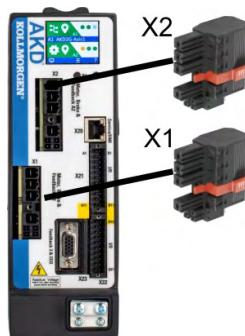


8.9.2 Motor Ein-Kabel Anschluss

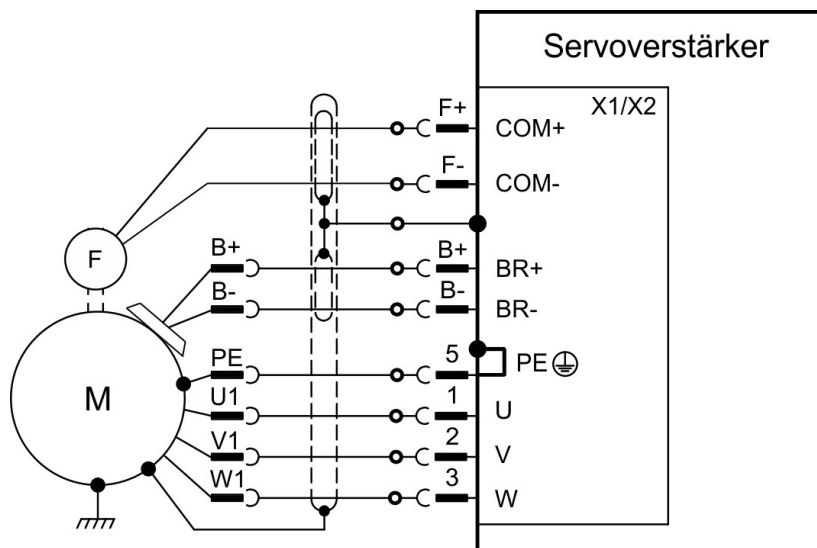
Motoren mit Zweidraht-Feedback (SFD3, Hiperface DSL) können an den AKD2G über ein Kollmorgen Hybridkabel angeschlossen werden. Abhängig von der AKD2G Version (einschsig oder zweiachsig) sind ein oder zwei Stecker vorhanden:

Gerätetyp	Kommutation Achse 1	Kommutation Achse 2	Schließen von Geschw./Lageregler			
Einachsig Standard	X1	-	-	X21	-	-
Einachsig mit Option I/O	X1	-	-	X21	X22	-
Einachsig mit Option F3	X1	-	-	X21	-	X23
Einachsig mit Option DX	X1	-	-	X21	X22	X23
Zweiachsig Standard	X1	X2	-	X21	X22	-
Zweiachsig mit Option DX	X1	X2	-	X21	X22	X23

8.9.2.1 Motor Leistung, Bremse und Feedback Stecker X1, X2



- X1 (Feedback 1) / X2 (Feedback 2)
 - Motor Leistung: 4-polig, Raster 7,62 mm
 - Motor Bremse: 2-polig, Raster 3,81 mm
 - Motor Feedback: 2 pin, pitch 3.81 mm
- Kabellänge: (→ # 49)
- Verwenden Sie Kabel von Kollmorgen.
- Gegenstecker (→ # 48)
- Feedback Typen: SFD3, HIPERFACE DSL
 - Nennspannung 11 V.
 - Der Nennstrom für X1 und X2 zusammen beträgt 350 mA.



Belegung ist identisch für beide Stecker X1 und X2.

Pin	Signal	Beschreibung
1	U	Motorphase U
2	V	Motorphase V
3	W	Motorphase W
5	PE	Schutzerde
B+	BR+	Bremse positiv (Sicherheitshinweise und Details (→ # 84))
B-	BR-	Bremse negativ (Sicherheitshinweise und Details (→ # 84))
F+	COM+	SFD3, HIPERFACE DSL
F-	COM-	

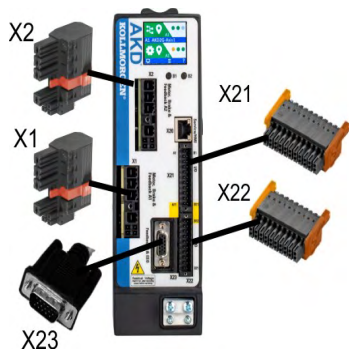
8.9.2.2 Feedback Stecker X21, X22, X23

- Schließen von Geschw.-/Lageregler
- Verwenden Sie Kabel von Kollmorgen.
- Gegenstecker (→ # 48)
- Kabellänge:(→ # 49)

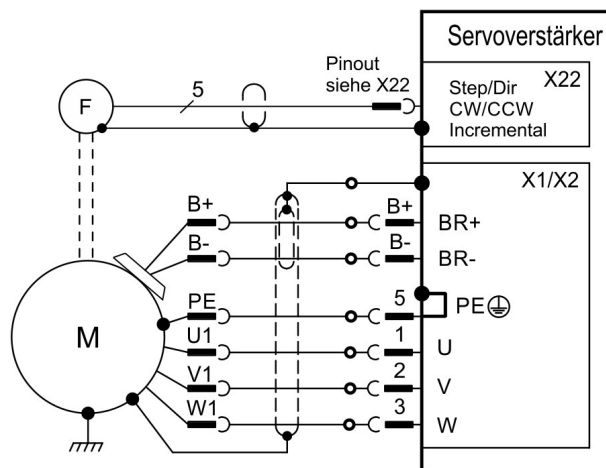
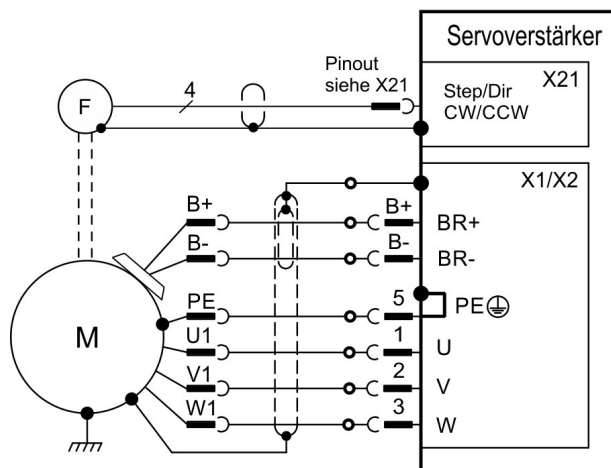
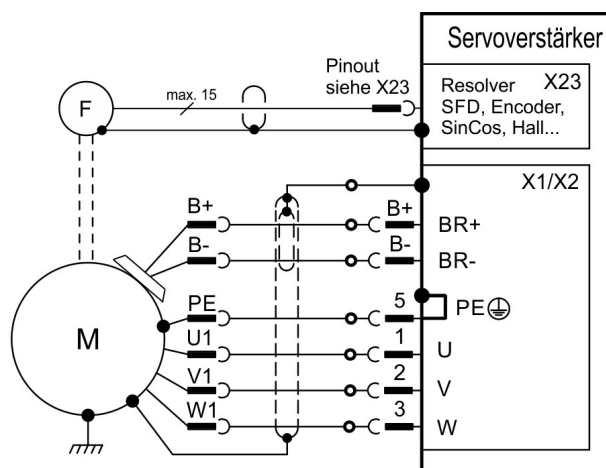
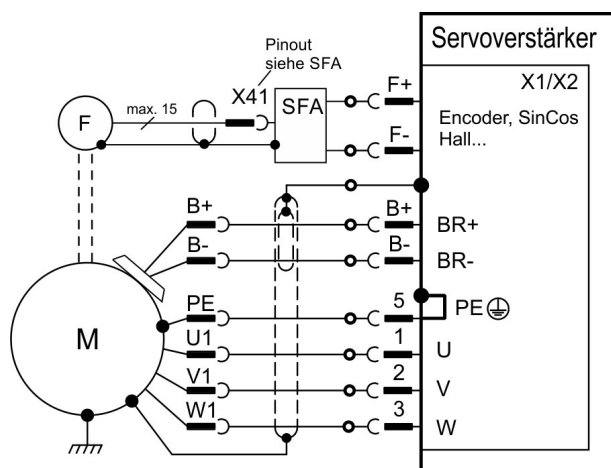
Stecker	Funktionalität	Belegung, Anschluss
X21	Puls/Richtung , CW/CCW	(→ # 88)
X22	Puls/Richtung, CW/CCW, Inkrementalgeber, EnDAT, BiSS	(→ # 89)
X23	Verschiedene konventionelle Feedback Typen.	(→ # 90)

8.9.3 Motor Zwei-Kabel Anschluss

Motoren mit konventionellem primären Feedback wie z.B. Resolver oder Sinus-Encoder können über getrennte Leistungs-, Brems- und Feedback Kabel an den AKD2G angeschlossen werden. Feedback-Funktionen werden in WorkBench mit Parametern zugewiesen. Die Skalierung und weitere Einstellungen erfolgen ebenfalls in WorkBench. Schließen des Geschwindigkeitsreglers/Lagereglers und elektr. Getriebe / Master-Slave sind möglich über X21, X22, X23 abhängig vom Gerätetyp und physikalischen Beschränkungen.



- X1 (Feedback 1) / X2 (Feedback 2)
 - Motor Leistung: 4-polig, Raster 7,62 mm
 - Motor Bremse: 2-polig, Raster 3,81 mm
 - SFA Anschluss: 2-polig, Raster 3,81 mm
 - Feedback Typen: siehe SFA Konnektivität (→ # 91)
- X23 (Feedback 3)
 - SubD HD 15-polig
 - Feedback Typen: siehe X23 Konnektivität (→ # 90)
- X21 (Feedback 4)
 - 2 x 11 Pins (Stecker links A, Stecker rechts B)
 - Feedback Typen: siehe X21 Konnektivität (→ # 88)
- X22 (Feedback 5)
 - 2 x 10 Pins (Stecker links A, Stecker rechts B)
 - Feedback Typen: siehe X22 Konnektivität (→ # 89)
- Gegenstecker (→ # 48)



8.9.3.1 Motor Leistung und Bremse Anschluss X1, X2

Gewöhnlich sind diese Signale Teil der Kollmorgen Motorleitung an X1 oder X2. Sicherheitshinweise zur Motorbremse und Details (→ # 84).

- Verwenden Sie Kabel von Kollmorgen.
- Gegenstecker (→ # 48)
- Kabellänge: (→ # 49)

Pin	Signal	Beschreibung
1	U	Motorphase U
2	V	Motorphase V
3	W	Motorphase W
5	PE	Schutzerde
B+	BR+	Bremse positiv, nur mit Kollmorgen Kabeln
B-	BR-	Bremse negativ, nur mit Kollmorgen Kabeln

8.9.3.2 Feedback Stecker X1, X2, X41, X21, X22, X23

- Verwenden Sie Kabel von Kollmorgen.
- Gegenstecker (→ # 48)
- Kabellänge: (→ # 49)
- Übersicht der Feedback Anschlussmöglichkeiten (→ # 86)

Stecker	Funktionalität	Belegung, Anschluss
X1/X2	SFD3, DSL, SFA	(→ # 87)
X41	SFA an X1 oder X2 , verschiedene konventionelle Feedback Typen.	(→ # 91)
X21	Puls/Richtung , CW/CCW	(→ # 88)
X22	Puls/Richtung , CW/CCW, Inkr. Encoder, EnDAT, BiSS	(→ # 89)
X23	Verschiedene konventionelle Feedback Typen.	(→ # 90)

Feedback Stecker X1, X2, X41

Konventionelle Feedback Systeme können an X1 oder X2 über den optionalen Feedback Adapter SFA angeschlossen werden. SFA bietet den zusätzlichen Stecker X41.

- X1 ist ein Standardstecker. Eingang für SFD3, DSL oder SFA.
- X2 ist Standard für zweiachsige Geräte. Eingang für SFD3, DSL oder SFA.
- SFA: Adapter für verschiedene konventionelle Feedback Typen.

Feedback Stecker X21

- X21 ist ein Standardstecker.
- Eingang für Puls/Richtung und CW/CCW.

Feedback Stecker X22

- X22 ist Standard für zweiachsige Module.
- X22 ist Teil der Optionen DX oder F3 für einachsige Module.
- Eingang für Puls/Richtung, CW/CCW, Inkrementalgeber

Feedback Stecker X23

- X23 ist Teil der Option DX oder F3.
- Eingang für verschiedene konventionelle Feedback Typen.

8.9.4 Motor Haltebremse Anschluss

Eine 24 V-Haltebremse im Motor kann direkt durch den Verstärker gesteuert werden. Die Bremse funktioniert nur mit ausreichender 24V-Spannung. Prüfen Sie den Spannungsabfall, messen Sie die Spannung am Bremseingang und prüfen Sie die Bremsfunktion (gelüftet und bremsend).

Spannungsversorgung der Bremse über die 24 V $\pm 10\%$ Hilfsspannung an X10. Minimaler und maximaler Bremsenstrom siehe Elektrische Daten (\rightarrow # 34) bzw. (\rightarrow # 36).

AKD2G bietet Ausgänge für Motorbremsen an den Steckern X1 und X2. Die Ausgänge können den Achsen mit WorkBench zugewiesen werden.

Stecker	Verwendbar für
X1	Primäres Motorbremse Achse 1, sekundäre Bremse für Achse 2
X2	Primäres Motorbremse Achse 2, sekundäre Bremse für Achse 1



⚠️ WARNUNG Keine funktionale Sicherheit!

Wenn die Last nicht sicher blockiert ist, kann dies zu schweren Verletzungen führen. Die interne Bremsfunktion Funktion ist nicht funktional sicher.

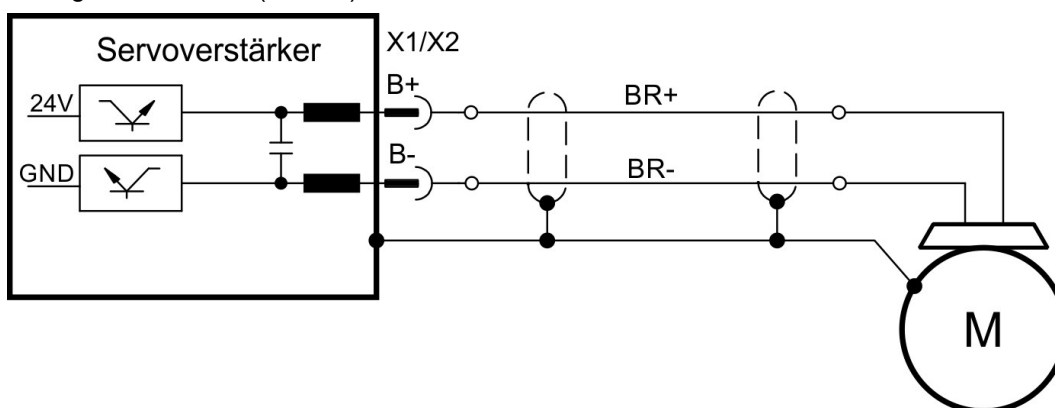
- Die funktionale Sicherheit, z.B. bei hängenden Lasten (vertikale Lasten), erfordert eine zusätzliche Bremse, angesteuert z.B. von der anderen Achse oder von einer Sicherheitssteuerung. Die Bremsen können den Achsen mit WorkBench zugewiesen werden.
- Der Hardware Enable leitet keinen kontrollierten Stopp ein, sondern schaltet die Endstufe sofort ab.
- Setzen Sie bei vertikalen Achsen den Parameter `AXIS#.MOTOR.BRAKEIMM` auf 1, damit die Bremse nach Fehler oder Hardware Disable ohne Verzögerung einfällt.

Pinbelegung X1/X2

Pin	Signal	Beschreibung
B+	BR+	Bremse Positiv
B-	BR-	Bremse Negativ

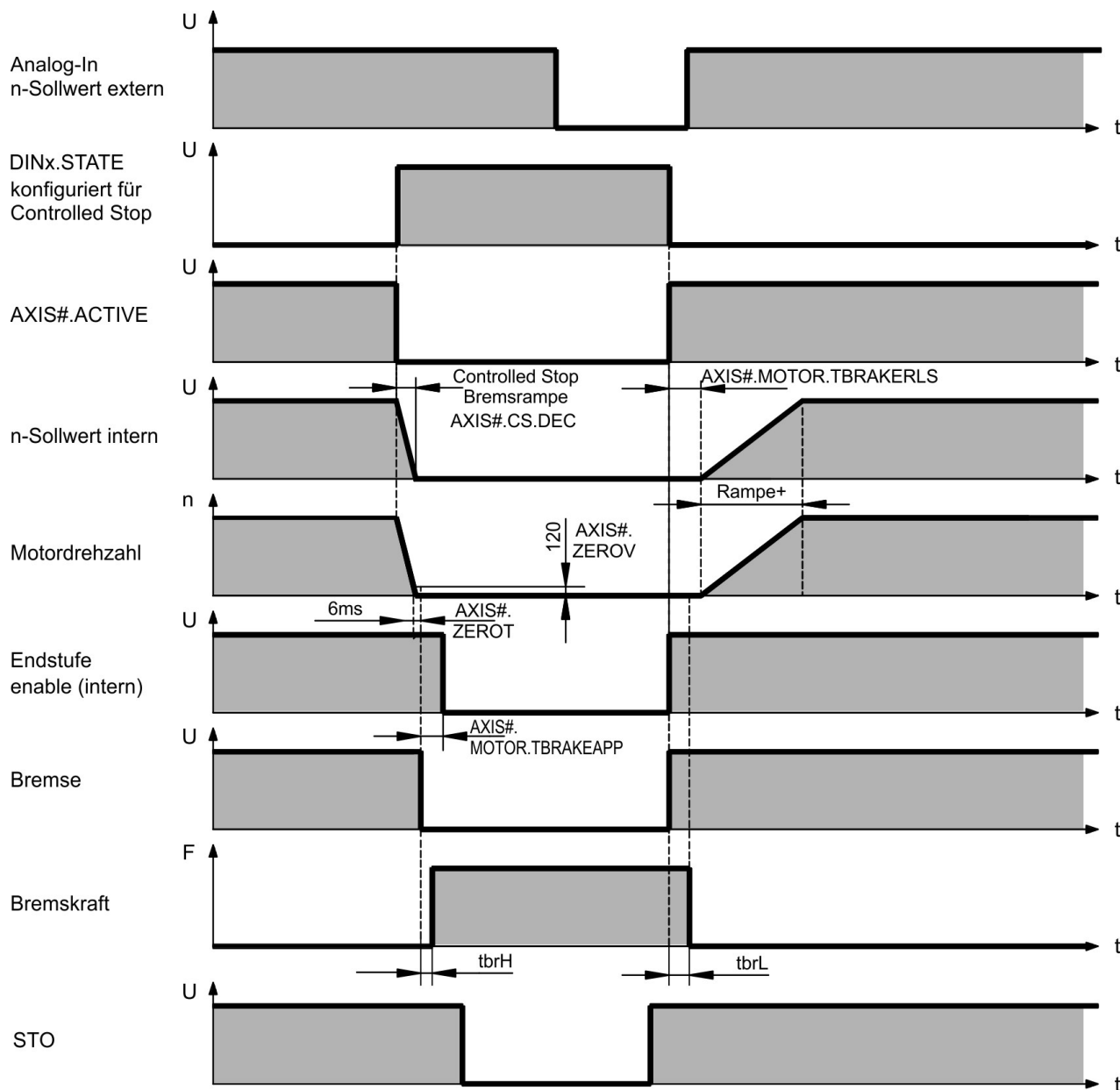
Verdrahtung

Gewöhnlich sind die Bremsadern Teil des Einkabel Anschluss mit der Kollmorgen Hybridleitung an X1 oder X2 (\rightarrow # 80).



Funktionalität

Die Bremsfunktion muss durch einen Parameter freigegeben werden. Das folgende Diagramm zeigt das Timing und die funktionalen Beziehungen zwischen dem Controlled Stop Signal, der Geschwindigkeit und der Bremskraft. Alle Werte können mit Parametern angepasst werden; die Werte im Diagramm sind Standardwerte.



Der Geschwindigkeitssollwert des Servoverstärkers wird intern entlang einer einstellbaren Rampe (AXIS#.CS.DEC) nach 0V heruntergeregt.

Bei Default-Einstellung wird der Ausgang für die Bremse geschaltet, wenn die Geschwindigkeit mindestens 6ms (AXIS#.ZEROT) lang 5 U/min (AXIS#.ZEROV) erreicht hat. Die Anzugszeiten (t_{brH}) und Abfallzeiten (t_{brL}) der in den Motor integrierten Haltebremse variieren je nach dem Motortyp.

8.9.5 Feedback Anschluss

AKD2G besitzt bis zu 5 Feedback Kanäle. Diese Kanäle können benutzt werden,

- um den Motor zu kommutieren (Einkabel (→ # 80) oder Zweikabel (→ # 84)),
- um den Geschwindigkeits- und/oder Lageregelkreis zu schließen, und
- um als Sollwertquelle zu dienen (elektr. Getriebe, Master-Slave (→ # 92)).

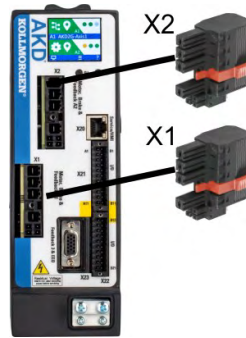
Die Verwendung der Kanäle kann in der Bediener-Software frei konfiguriert werden, abgesehen von einigen wenigen Einschränkungen die physikalisch nicht sinnvoll sind.

- Genau ein Feedback Kanal pro Achse kann den Motor kommutieren.
- Pro Achse kann höchstens ein Rückkopplungskanal als Befehlsquelle dienen, und derselbe Rückkopplungskanal kann nicht auch den Motor kommutieren.
- Ein Rückmeldekanal kann als Befehlsquelle für mehr als eine Achse dienen.
- FB1 kann Achse 2 nicht kommutieren. FB2 kann Achse 1 nicht kommutieren.

Feedback Kanal	Stecker	Verwendbar für	Pinbelegung
Feedback 1	X1	Achse 1: primäres Feedback (Kommutierung)	(→ # 87)
	X41	Achse 1 über SFA an X1: primäres Feedback (Kommutierung)	(→ # 91)
Feedback 2	X2	Achse 2: primäres Feedback (Kommutierung)	(→ # 87)
Feedback 2	X41	Achse 1 über SFA an X1: primäres Feedback (Kommutierung)	(→ # 91)
Feedback 3	X23	Primäres Feedback, Geschw./Lage, Sollwert	(→ # 90)
Feedback 4	X21	Primäres Feedback, Geschw./Lage, Sollwert	(→ # 88)
Feedback 5	X22	Primäres Feedback, Geschw./Lage, Sollwert	(→ # 89)

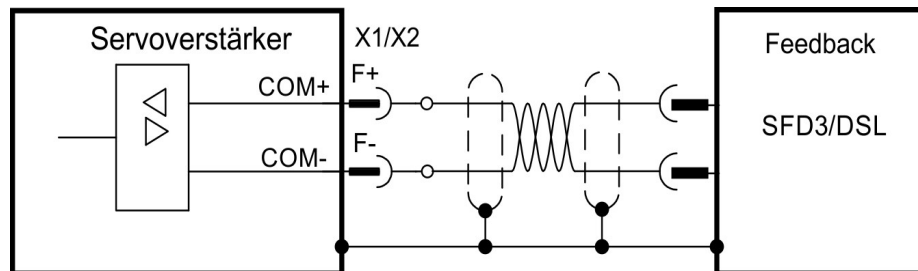
Feedback Typen	Steckverbinder
SFD3	X1, X2
Encoder HIPERFACE DSL	X1, X2
Resolver	X23, X41
SFD	X23, X41
Sinus/Cosinus-Encoder BiSS Mode B	X22, X23, X41
Encoder BiSS C (digital)	X22, X23
Sinus/Cosinus-Encoder EnDat 2.1	X23, X41
Encoder EnDat Digital 2.2	X22, X23, X41
Encoder HIPERFACE	X23, X41
Sinus-Encoder	X23, X41
Sinus-Encoder + Hall	X23, X41
Inkrementalgeber	X22, X23, X41
Inkrementalgeber + Hall (Comcoder)	X23, X41
Hall	X23, X41
Puls/Richtung	X21, X22, X23, X41
CW/CCW	X21, X22, X23, X41

8.9.5.1 Feedback Stecker X1, X2

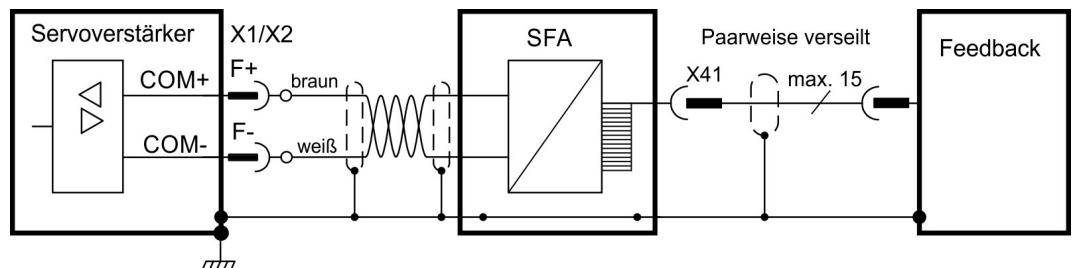


- 4 Pin Raster 7,62 mm plus 2x2 Pin Raster 3,81 mm
- Eingang für Kommutierungs-Feedback: SFD3, DSL, SFA

Anschlussbeispiel SFD3 oder HIPERFACE DSL



Anschlussbeispiel konventionelle Feedbacktypen mit SFA



Elektrische Daten

- Nennspannung 11 V.
- Der Nennstrom für X1 und X2 zusammen beträgt 350 mA.

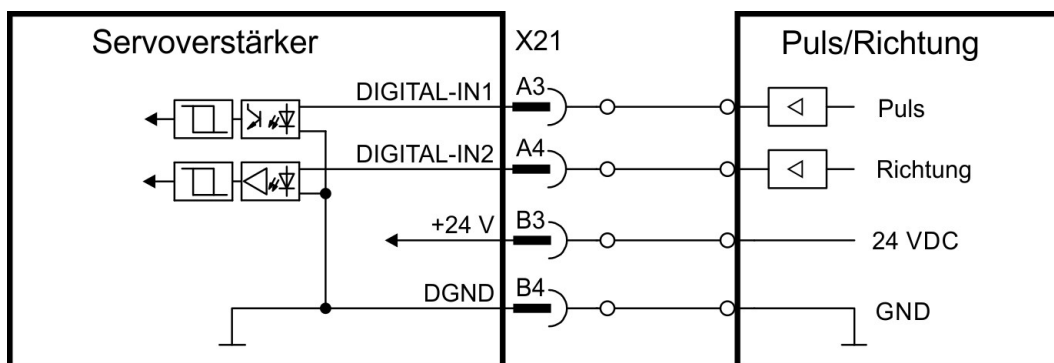
Pin	Signal	Beschreibung
F+	COM+	SFD3 +, HIPERFACE DSL +, SFA +
F-	COM-	SFD3 -, HIPERFACE DSL -, SFA -

8.9.5.2 Feedback Stecker X21



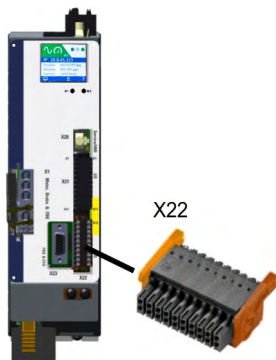
- 2 x 11 Pins (Stecker links A, Stecker rechts B), Raster 3,5 mm
- Schnell, isoliert, sink, EN 61131-2 Typ 1
- Eingang für Kommutierung oder Positions-Feedback.
- Eingang für elektrisches Getriebe, (→ #92)
- Gegenstecker (→ #48)

Anschlussbeispiel



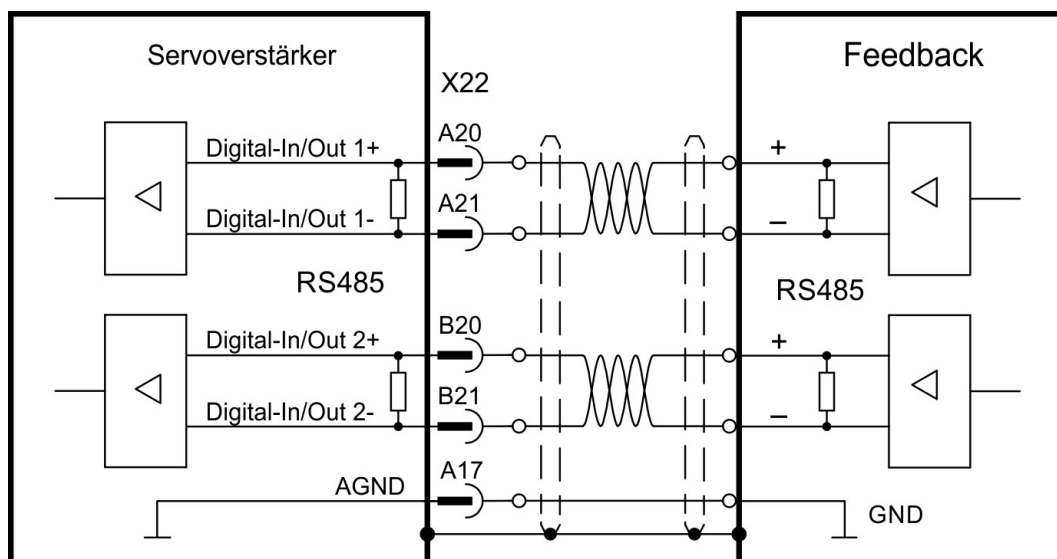
X21 Pin	Puls/Richtung	CW/CCW
A3	Puls	CW
A4	Richtung	CCW
B3	24 V DC	24 V DC
B4	Gemeinsamer (DGND)	Gemeinsamer (DGND)

8.9.5.3 Feedback Stecker X22



- Standard for zweiachsige Module, (→ # 27), optional für einachsige Module
- 2 x 10 Pins (Stecker links A, Stecker rechts B), Raster 3,5 mm
- RS485 Eingänge
- Eingang für Kommutierung oder Positions-Feedback.
- Eingang für elektrisches Getriebe, (→ # 92)
- Ausgang für Encoder Emulation (EEO2), (→ # 92)
- Gegenstecker (→ # 48)

Anschlussbeispiel (Eingang)



Anschluss als EEO Ausgang ist ähnlich.

X22 Pin	Pulse / Richtung	CW / CCW	Inkr. Encoder	BiSS B / C	EnDat 2.2
A20	Puls +	CW +	Spur A+	CLK+	CLK+
A21	Puls -	CW -	Spur A-	CLK-	CLK-
B20	Richtung +	CCW +	Spur B+	DAT+	DAT+
B21	Richtung -	CCW -	Spur B-	DAT-	DAT-
A17	AGND	AGND	AGND	AGND	AGND

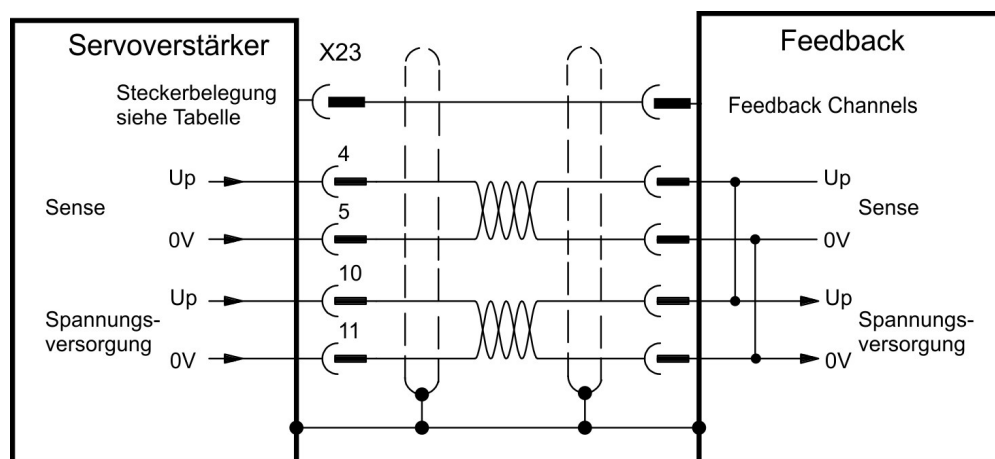
INFO

Die Feedback Stromversorgung muss vom Benutzer geliefert und geregelt werden.

8.9.5.4 Feedback Stecker X23



- Konnektivität Option F3 oder DX (→ # 27)
- Sub-D 15-polig HD, Buchse
- Verwenden Sie Kollmorgen Feedback Kabel
- Eingang für verschiedene Feedback Typen
- Eingang für elektrisches Getriebe, (→ # 92)
- Ausgang für Encoder Emulation (EEO1), (→ # 92)
- Digitale Eingänge (→ # 107), Digitale Ausgänge (→ # 111)
- Gegenstecker (→ # 48)



Encoder Spannungsversorgung (X23 Pins 10/11)

- Maximalspannung 9V mit kurzgeschlossenen Sense Kontakten (4/5), Nennspannung 5V +/-5%
- Nennversorgungsstrom 350 mA
- Spannungsanstieg ~4 ms bei Volllast und 220 µF Kapazität
- Kapazität der Encoder Versorgung 10 µF bis 220 µF

X23 Pin	SFD	Resol-ver	BiSS B	BiSS C	EnDat 2.1	EnDat 2.2	HIPER-FACE	Sin/ Cos	Sin/ Cos +Hall	Inkr. Enc.	Inkr. Enc. +Hall	Hall	Puls/ Richtung	CW/ CCW
1	-	-	-	-	-	-	-	-	Hall U	-	Hall U	Hall U	-	-
2	-	-	CLK+	CLK+	CLK+	CLK+	-	-	Hall V	-	Hall V	Hall V	-	-
3	-	-	CLK-	CLK-	CLK-	CLK-	-	-	Hall W	-	Hall W	Hall W	-	-
4	SEN+	-	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	-	-	-
5	SEN-	-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN+	SEN+	SEN+	-	-	-
6	COM+	R1 Ref+	DAT+	DAT+	DAT+	DAT+	DAT+	Null+	Null+	Null+	Null+	-	-	-
7	COM-	R2 Ref-	DAT-	DAT-	DAT-	DAT-	DAT-	Null-	Null-	Null-	Null-	-	-	-
8	-	Th+	Th+	-	Th+	-	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+
9	-	Th-	Th-	-	Th-	-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-
10	+5 V	-	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V
11	0 V	-	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V
12	-	S1 SIN+	A+	-	A+	-	SIN+	A+	A+	A+	A+	-	Puls+	CW+
13	-	S3 SIN-	A-	-	A-	-	SIN-	A-	A-	A-	A-	-	Puls-	CW-
14	-	S2 COS+	B+	-	B+	-	COS+	B+	B+	B+	B+	-	Dir+	CCW+
15	-	S4 COS-	B-	-	B-	-	COS-	B-	B-	B-	B-	-	Dir-	CCW-

CLK = CLOCK, DAT = DATEN, SEN = SENSE, Th = Temperatursensor

8.9.5.5 Feedback Stecker X41 (SFA, Zubehör)

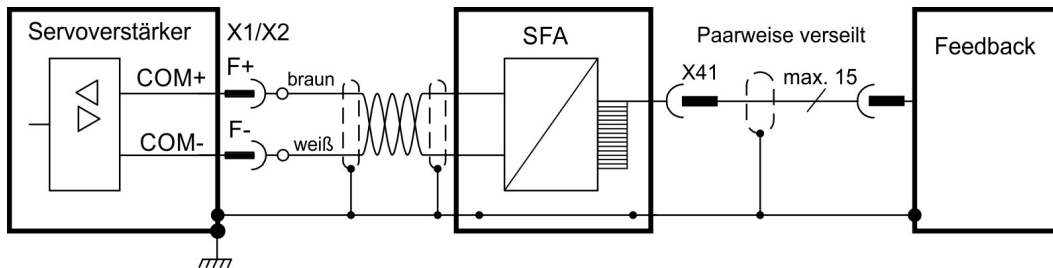
SFA (**S**mart **F**eedback **A**dapter) konvertiert konventionelle Feedback Signale in serielle 2-Draht Signale. SFA kann in den Kabelkanal eingelegt oder mit einem Standardclip auf einer Hutschiene montiert werden.

SFA erweitert das System um eine 15-poligen HD SubD Buchse X41 zum Anschluss eines Kollmorgen Motor Feedback Kabels (siehe *Kollmorgen 2G Cable Guide*). Maße (LxBxT): 88,6 x 55,6 x 21,2 (28,6 mit DIN Clip). Bestellnummern finden Sie im regionalen Zubehörhandbuch.



- Sub-D 15-polig HD, Buchse
- 1 m Kabel, 3 Kabelenden zum Anschluss an X1, X2
- Der Kabelschirm wird mit Kabelbindern am Schirmblech X1 bzw. X2 befestigt (nicht benutzte Schirmader abschneiden).
- Das angeschlossene Feedback wird in WorkBench eingestellt.
- Verwenden Sie Kollmorgen Feedback Kabel
- Eingang für elektrisches Getriebe, (→ # 92)
- Ausgang für Encoder Emulation (EEO3/EEO4), (→ # 92)
- Master-Slave (→ # 94)

Schließen Sie die Anschlüsse des SFA Kabels an X1 (FB1, EEO3) oder X2 (FB2, EEO4) an:

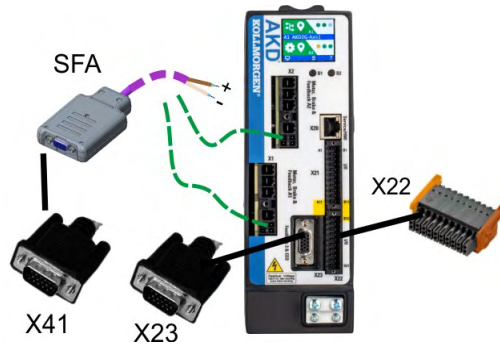


Betriebsspannung: 7 V bis 12 V, maximaler Versorgungsstrom: 350 mA

X41 Pin	SFD	Resol-ver	BiSS B	EnDat 2,1	EnDat 2,2	HIPER-FACE	Sin/ Cos	Sin/ Cos +Hall	Inkr. Enc.	Inkr. Enc. +Hall	Hall	Puls/ Richtung	CW/ CCW
1	-	-	-	-	-	-	-	Hall U	-	Hall U	Hall U	-	-
2	-	-	CLK+	CLK+	CLK+	-	-	Hall V	-	Hall V	Hall V	-	-
3	-	-	CLK-	CLK-	CLK-	-	-	Hall W	-	Hall W	Hall W	-	-
4	SEN+	-	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	SEN+	-	-	-
5	SEN-	-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN-	SEN+	SEN+	SEN+	-	-	-
6	COM+	R1 Ref+	DAT+	DAT+	DAT+	DAT+	Null+	Null+	Null+	Null+	-	-	-
7	COM-	R2 Ref-	DAT-	DAT-	DAT-	DAT-	Null-	Null-	Null-	Null-	-	-	-
8	-	Th+	Th+	Th+	-	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+	Th+
9	-	Th-	Th-	Th-	-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-	Th-
10	+5 V	-	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V	+5 V
11	0 V	-	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V
12	-	S1 SIN+	A+	A+	-	SIN+	A+	A+	A+	A+	-	Puls+	CW+
13	-	S3 SIN-	A-	A-	-	SIN-	A-	A-	A-	A-	-	Puls-	CW-
14	-	S2 COS+	B+	B+	-	COS+	B+	B+	B+	B+	-	Dir+	CCW+
15	-	S4 COS-	B-	B-	-	COS-	B-	B-	B-	B-	-	Dir-	CCW-

CLK = CLOCK, DAT = DATEN, SEN = SENSE, Th = Temperatursensor

8.10 EEO, Elektronisches Getriebe, Master-Slave



AKD2G bietet bis zu 5 Feedback Kanäle, die auch als Befehls-Eingänge für elektronisches Getriebe bzw. Master-Slave oder auch als EEO Ausgang (Emulated Encoder Output) dienen.

Feedback Kanal	EEO Kanal	Stecker	Pinbelegung und Anschlussbeispiel	Parameter für Sensor Typ
Feedback 1	EEO3	X1	(→ # 87)	FB1.SELECT
		X41	(→ # 91)	
Feedback 2	EEO4	X2	(→ # 87)	FB2.SELECT
		X41	(→ # 91)	
Feedback 3	EEO1	X23	(→ # 90)	FB3.SELECT
Feedback 4	-	X21	(→ # 88)	FB4.SELECT
Feedback 5	EEO2	X22	(→ # 89)	FB5.SELECT

8.10.1 Encoder Emulation (EEO)

Der Verstärker berechnet die Motorwellenposition aus den zyklisch-absoluten Signalen der primären Rückführung und generiert aus diesen Informationen Inkrementalgeber-kompatible Impulse oder CW/CCW- oder Puls/Richtungs-Signale.

Auflösung und Nullposition kann in WorkBench eingestellt werden. Die Ausgänge werden von einer internen Spannung versorgt. Weitere Informationen siehe WorkBench Online Hilfe .

INFO

Wenn als primäres Feedback ein Resolver mit mehr als 2 Polen (Multispeed) verwendet wird, erzeugt EEO trotzdem nur einen Nullimpuls pro mechanischer Umdrehung des Motors. Der Nullimpuls hängt ab von der Startposition des Motors!

ACHTUNG

EEO1-4 sind NICHT mit 24 V kompatibel ! Beschädigung bei Anschluss an 24V !

Technische Eigenschaften X22, EEO2

Am Stecker X22 werden 2 Signale ausgegeben: A und B, mit 90° Phasenverschiebung (auch AquadB genannt, also quadratisch).

- RS-485, Strom 100 mA
- Max. Anzahl der angeschlossenen Slaves wird durch die Lastcharakteristik der Slaves bestimmt. 32 Slaves können angesteuert werden, wenn die Eingangsimpedanz des Bias-Netzwerks 10 kΩ beträgt und nur ein Slave einen DC-Abschlusswiderstand besitzt.
- Maximale Signalausgangsfrequenz (Kanal): 3 MHz
- Die Impulse pro Umdrehung sind einstellbar, Impulsphasenverschiebung: 90°±20°

X22	Signale EEO2	Beschreibung
A17	AGND	Analoge Masse
A20	Spur A+	EEO2 Ausgang, Kanal A positiv
A21	Spur A-	EEO2 Ausgang, Kanal A negativ
B20	Spur B+	EEO2 Ausgang, Kanal B positiv
B21	Spur B-	EEO2 Ausgang, Kanal B negativ

Technische Eigenschaften X23, EEO1

Am SubD Stecker X23 werden 3 Signale ausgegeben: A, B und Index, mit 90° Phasenverschiebung (AquadB), mit einem Nullimpuls.

- 5V TTL, Strom 60 mA
- Max. die maximale Anzahl der angeschlossenen Slaves wird durch die Lastcharakteristik der Slaves bestimmt. 32 Slaves können angesteuert werden, wenn die Eingangsimpedanz des Bias-Netzwerks 10 kΩ beträgt und nur ein Slave einen DC-Abschlusswiderstand besitzt.
- Maximale Signalausgangsfrequenz (Kanal): 3 MHz
- Die Impulse pro Umdrehung sind einstellbar, Impulsphasenverschiebung: 90°±20°

X23	Signale EEO1	Beschreibung
6	Null+	EEO1 Ausgang, Nullimpuls positiv
7	Null-	EEO1 Ausgang, Nullimpuls negativ
11	0 V	EEO1 Ausgang, Masse
12	Spur A+	EEO1 Ausgang, Kanal A positiv
13	Spur A-	EEO1 Ausgang, Kanal A negativ
14	Spur B+	EEO1 Ausgang, Kanal B positiv
15	Spur B-	EEO1 Ausgang, Kanal B negativ

Technische Eigenschaften X41 (SFA), EEO3/EEO4

Am SubD Stecker X41 werden 3 Signale ausgegeben: A, B und Index, mit 90° Phasenverschiebung (AquadB), mit einem Nullimpuls.

Wenn SFA an X1 angeschlossen ist, ist der logische Ausgang EEO3.

Wenn SFA an X2 angeschlossen ist, ist der logische Ausgang EEO4.

- 5V TTL, Strom 60 mA
- Max. die maximale Anzahl der angeschlossenen Slaves wird durch die Lastcharakteristik der Slaves bestimmt. 32 Slaves können angesteuert werden, wenn die Eingangsimpedanz des Bias-Netzwerks 10 kΩ beträgt und nur ein Slave einen DC-Abschlusswiderstand besitzt.
- Maximale Signalausgangsfrequenz (Kanal): 3 MHz
- Die Impulse pro Umdrehung sind einstellbar, Impulsphasenverschiebung: 90°±20°

X41	Signale EEO3/EEO4	Beschreibung
6	Null+	EEO3/EEO4 Ausgang, Nullimpuls positiv
7	Null-	EEO3/EEO4 Ausgang, Nullimpuls negativ
11	0 V	EEO3/EEO4 Ausgang, Masse
12	Spur A+	EEO3/EEO4 Ausgang, Kanal A positiv
13	Spur A-	EEO3/EEO4 Ausgang, Kanal A negativ
14	Spur B+	EEO3/EEO4 Ausgang, Kanal B positiv
15	Spur B-	EEO3/EEO4 Ausgang, Kanal B negativ

8.10.2 Elektronisches Getriebe

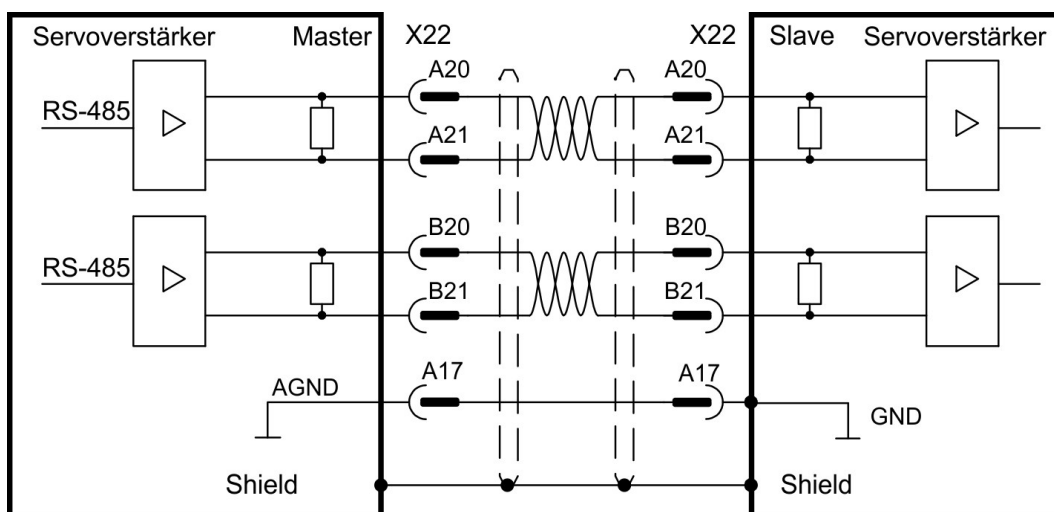
AKD2G besitzt bis zu 5 Feedback Kanäle. Jeder dieser Kanäle kann als Befehls-Eingang für elektronisches Getriebe dienen. Die Befehlsquelle wird für jede Achse mit `AXIS#.GEAR.FBSOURCE` gewählt. Weitere Informationen siehe WorkBench Online Hilfe .

8.10.3 Master-Slave-Steuerung

Mehrere AKD2G Verstärker können als Slave-Verstärker an einen AKD2G Master angeschlossen werden. Die Slave-Verstärker verwenden die Encoder-Ausgangssignale (EEO, (→ # 92)) des Masters als Befehlseingang und führen diese Befehle aus (Geschwindigkeit und Richtung).

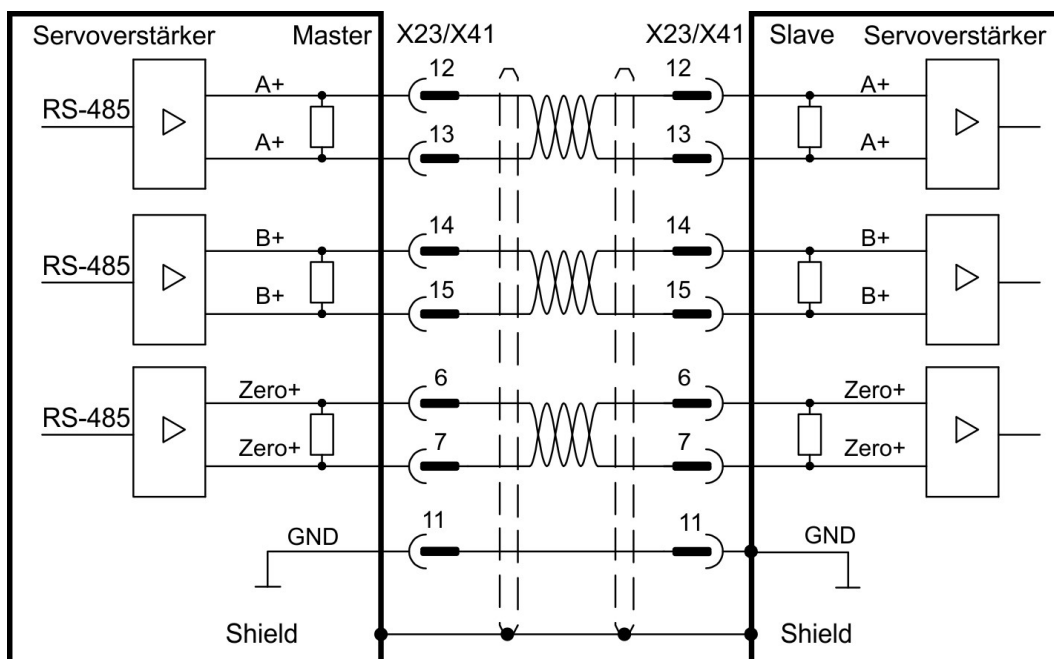
8.10.3.1 Master-Slave mit X22

Der Master ist für EEO2 (→ # 92) an X22 konfiguriert, der Slave benutzt X22 als Steuer-Eingang.



8.10.3.2 Master-Slave mit optionalen X23 oder X41

Der Master ist für EEO1 (→ # 93) an X23 oder EEO3/EEO4 ((→ # 93) mit SFA) an X41 konfiguriert, der Slave benutzt X23 (oder X41 mit SFA) als Steuer-Eingang.



8.11 EtherNet Feldbus Schnittstelle (X11/X12)

Die EtherNet Feldbus Schnittstelle hat zwei RJ-45-Stecker.



ACHTUNG

Schließen Sie die Ethernetleitung für den PC oder PAC mit der Setup-Software nicht an die EtherNet Feldbus Schnittstelle X11/X12 an. Das Servicekabel muss an Stecker X20 angeschlossen werden.

Die Signalbelegung der Schnittstelle X11/X12 hängt vom verwendeten Protokoll ab. Weitere Informationen finden Sie im zugehörigen Kommunikations Handbuch.

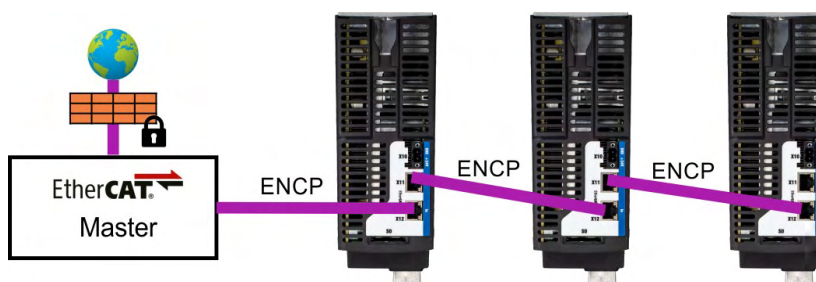
8.11.1 EtherCAT®

Sie können bei AKD2G mit Anschlussstyp **E** eine Verbindung zum EtherCAT® Netzwerk (CoE) über die RJ-45-Stecker X11 (Out Port) und X12 (In Port) herstellen. Der Status der Kommunikation wird über die eingebauten Stecker-LEDs angezeigt.

	Stecker	Name	Funktion
	X11 „Out“	„ERR“	Meldet potentielle Kommunikationsfehler: OFF = Kein Fehler Blinkt = Ungültige Konfiguration Einzelblitz = Lokaler Fehler Doppelblitz = Prozessdaten Watchdog
	X11 „Out“	Link / Aktivität	Ein / Blinken: Verbindung / Datenverkehr ein. Statisch aus: Kein Link.
	X12 „In“	„RUN“	Meldet den Gerätestatus: Aus = INIT Blinkt = PRE-OPERATIONAL Einzelblitz = SAFE-OPERATIONAL Ein = OPERATIONAL Flackert = Initialisierung oder BOOTSTRAP
	X12 „In“	Link / Aktivität	Ein / Blinken: Verbindung / Datenverkehr ein. Statisch aus: Kein Link.

Beispiel Bustopologie (EtherCAT®)

Wie empfohlen Kollmorgen ENCP Kabel. Weitere mögliche Systemlösungen finden Sie in der WorkBench Onlinehilfe.



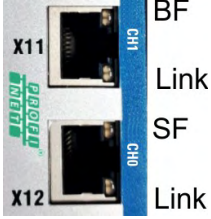
Kommunikationsprofil

Die Beschreibung des EtherCAT® Kommunikationsprofil finden Sie im Handbuch "AKD2G EtherCAT® Communication".

8.11.2 PROFINET (verfügbar 2021)

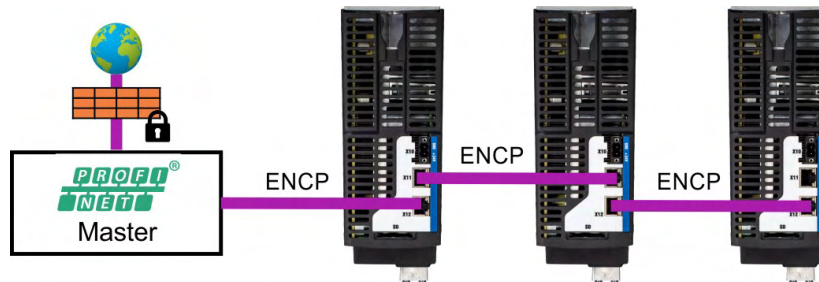
Sie können bei mit Anschlussstyp **P** eine Verbindung zum PROFINET Netzwerk über die RJ-45-Stecker X11 (Port 2) und X12 (Port 1) herstellen. PROFINET RT oder IRT Protokoll kann benutzt werden. Der Status der Kommunikation wird über die eingebauten Stecker-LEDs angezeigt.

Die Feldbusadresse muss entweder automatisch oder mit der Speicherkarte gesetzt werden.

	Stecker	Name	Funktion
	X11 Port 2	BF	Ein = Keine konfiguration, niedrige Geschw., keine Verbindung Aus = Kein Fehler Blinkt 2Hz = Kein Datenaustausch
	X11 Port 2	Link / Aktivität	Ein = Verbindung mit EtherNet Aus = Keine Verbindung mit EtherNet Blinkt = Sendet/Empfängt EtherNet Frames
	X12 Port 1	SF	Ein = Watchdog Timeout, Kanal / Generisch / Erweiterte Diagnose; Systemfehler Aus = Kein Fehler Blinkt 2Hz = Der DCP-Signaldienst wird über den Bus initiiert
	X12 Port 1	Link / Aktivität	Ein = Verbindung mit EtherNet Aus = Keine Verbindung mit EtherNet Blinkt = Sendet/Empfängt EtherNet Frames

Beispiel Bustopologie (PROFINET)

Wir empfehlen ENCP Kabel. Weitere mögliche Systemlösungen finden Sie in der Onlinehilfe.




Kommunikationsprofil

Die Beschreibung des PROFINET Kommunikationsprofil finden Sie im Handbuch "AKD2G PROFINET Communication".

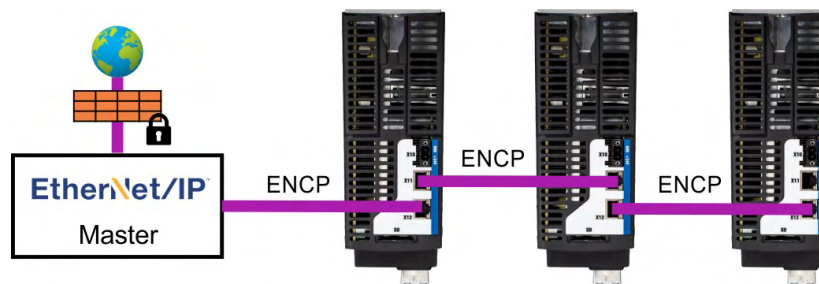
8.11.3 EtherNet/IP (verfügbar 2021)

Sie können bei AKD2G mit Anschlussstyp **I** eine Verbindung zum EtherNet/IP Netzwerk über die RJ-45-Stecker X11 (Port 2) und X12 (Port 1) herstellen. Der Status der Kommunikation wird über die eingebauten Stecker-LEDs angezeigt.

	Stecker	Name	Funktion
	X11 Port 2	NS	Grün - Ein = Verbunden Grün - Blinkt = keine Verbindung Rot - Ein = Doppelte IP Rot Blinkt = Verbindung Timeout Rot/Grün Blinkt = Selbsttest Aus = keine Leistung, keine IP Adresse
	X11 Port 2	Link / Aktivität	Ein / Blinken: Physikalische Verbindung / Datenverkehr ein. Statisch aus: Kein Link.
	X12 Port 1	MS	Grün - Ein = Gerät betriebsbereit Grün - Blinkt = Standby Rot - Ein = Schwerer Fehler Rot Blinkt = Leichter Fehler Rot/Grün Blinkt = Selbsttest Aus = keine Leistung
	X12 Port 1	Link / Aktivität	Ein / Blinken: Physikalische Verbindung / Datenverkehr ein. Statisch aus: Kein Link.

Beispiel Bustopologie (EtherNet/IP)

Wir empfehlen Kollmorgen ENCP Kabel. Weitere mögliche Systemlösungen finden Sie in der WorkBench Onlinehilfe.

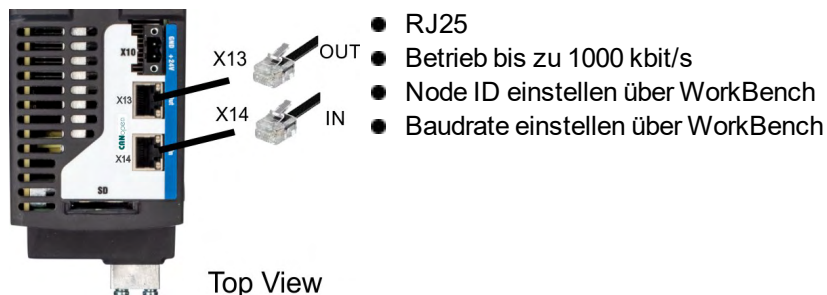


Kommunikationsprofil

Die Beschreibung des EtherNet/IP Kommunikationsprofil finden Sie im Handbuch "AKD2G EtherNet/IP Communication".

8.12 CAN-Bus-Schnittstelle (X13/X14)

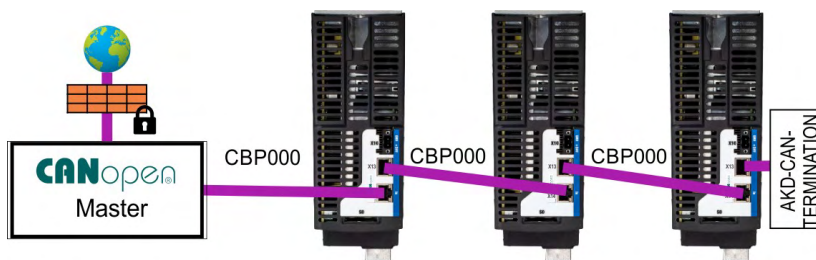
AKD2G Geräte mit Anschlussoption **C** können über zwei 6-polige RJ25 Stecker X13/X14 an einen CAN Bus angeschlossen werden..



Pin	Signal	Beschreibung
1	Busabschluss	Interner Abschluss-Widerstand
2	Schirm	Gehäuse
3	CAN_high	CAN Bus Signal
4	CAN_low	CAN Bus Signal
5	CAN_GND	CAN Bus Masse
6	Busabschluss	Interner Abschluss-Widerstand

8.12.1 CAN Bus Topologie

Wie empfohlen Kollmorgen CBP000 Kabel.



Kabelanforderungen

Um die Anforderungen der Norm ISO 11898 zu erfüllen, muss ein Bus-Kabel mit einer charakteristischen Impedanz von 120Ω verwendet werden. Die maximale verwendbare Kabellänge für eine zuverlässige Kommunikation nimmt mit zunehmender Übertragungsgeschwindigkeit ab.

Zur Orientierung können Sie die folgenden Werte verwenden, die von Kollmorgen gemessen wurden; diese Werte sind jedoch keine garantierten Grenzwerte:

- Charakteristische Impedanz: 100 bis 120Ω
- Max. Kapazität im Kabel: 60 nF/km
- Schleifenwiderstand: 159,8 Ω /km

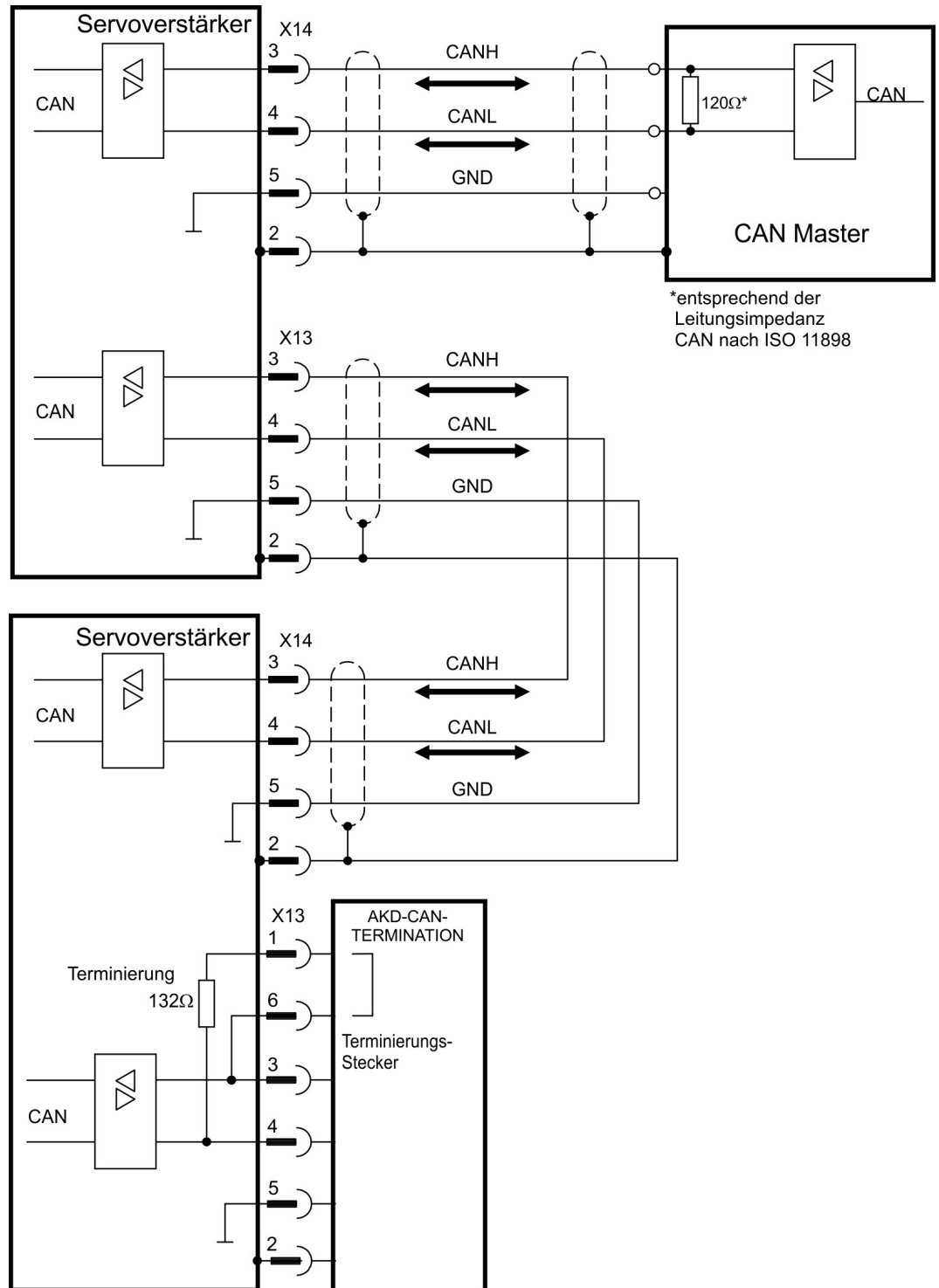
Übertragungsgeschwindigkeit (kBaud)	1000	500	250	125
Maximale Kabellänge (m)	25	100	250	500

Eine geringere Kapazität im Kabel (max. 30 nF / km) und kleinerer Leiterwiderstand (Schleifenwiderstand, 115 Ω / km) ermöglichen größere Distanzen. Eine charakteristische Impedanz von $150 \pm 5 \Omega$ erfordert einen Abschluss-Widerstand $150 \pm 5 \Omega$.

Kommunikationsprofil

Die Beschreibung des CANopen Kommunikationsprofil finden Sie im "AKD2G CAN-Bus Kommunikation".

8.12.2 CAN-Bus Anschlussbild



8.12.3 Baudrate für CAN-Bus

Die Übertragungsgeschwindigkeit kann über den Parameter **CANOPEN.BAUD** in WorkBench eingestellt werden.

Baudrate [kBit/s]	CANBUS.BAUD
125	125 (default)
250	250
500	500
1000	1000

Im Falle einer festen Baudrate sendet der Servoverstärker nach einem Aus- und Wiedereinschalten der Spannungsversorgung die Boot-Up Meldung mit der Baudrate, die im nicht-flüchtigen Speicher abgelegt ist.

8.12.4 Stationsadresse für CAN-Bus

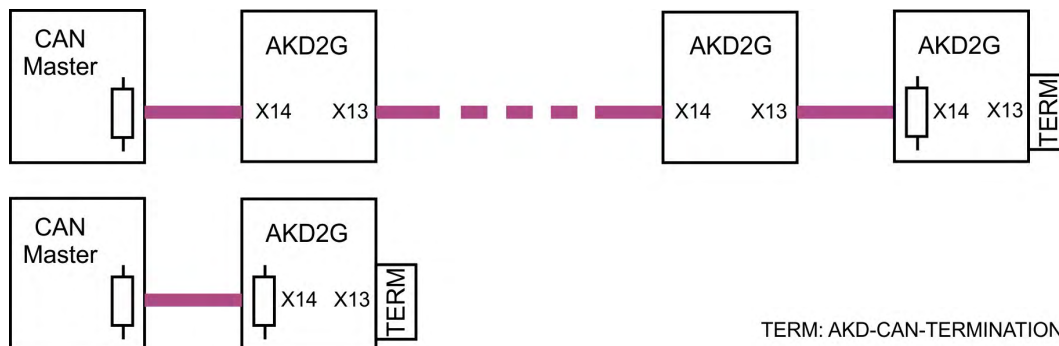
Die IP-Adresse kann über **CANBUS.NODEID** in WorkBench eingestellt werden.

INFO

Nachdem Sie die Stationsadresse geändert haben, müssen Sie die 24 V-Hilfsspannungsversorgung für den Verstärker aus- und wieder einschalten.

8.12.5 CAN Busabschluss

Das letzte Busgerät an beiden Enden des CAN-Bus-Systems muss über Abschlusswiderstände verfügen. Der AKD2G verfügt über integrierte 132 Ω Widerstände, die aktiviert werden können, indem die Pins 1 und 6 gebrückt werden. Ein optionaler Terminierungsstecker ist für den AKD2G verfügbar (**AKD-CAN-TERMINATION**). Der optionale Terminierungsstecker ist ein RJ25 Stecker mit einer integrierten Drahtbrücke zwischen den Pins 1 und 6. Der Terminierungsstecker muss in den X13-Stecker des letzten Verstärkers im CAN-Netzwerk gesteckt werden.



INFO

Entfernen Sie den Abschlussstecker, wenn der AKD2G nicht das letzte Busgerät ist und verwenden Sie X13 zum Anschließen des nächsten Gerätes.

8.13 Serviceschnittstelle (X20)



- RJ45 mit eingebauter grün/gelber, zweifarbiger LED.
- 100/10 Mbit EtherNet TCP/IP
- Unterstützt Auto-IP, DHCP und statische IP Adressierung.
- Unterstützt Punkt-zu-Punkt (z.B. Auto-IP) und Verbindung über Switch.
- Unterstützt automatische Erkennung in WorkBench im selben Sub-Net.

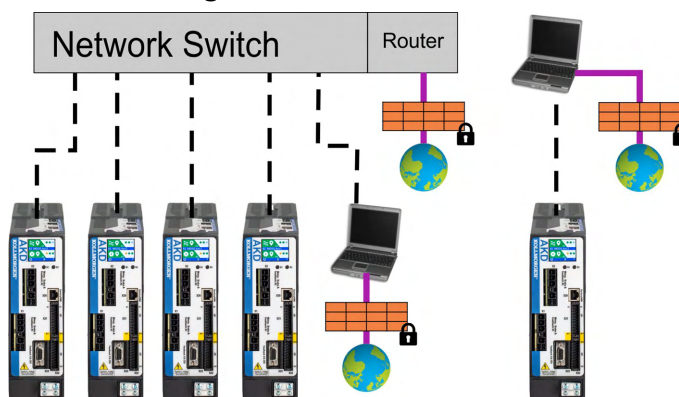
Pin	Signal	Beschreibung
1	Tx+	Transmit +
2	Tx-	Transmit -
3	Rx+	Receive +
4	Busabschluss	Terminierung
5	Busabschluss	Terminierung
6	Rx-	Receive -
7	Busabschluss	Terminierung
8	Busabschluss	Terminierung

Die Parameter für den Betrieb, die Positionsregelung und Fahraufträge können mit der Setup-Software auf einem handelsüblichen PC konfiguriert werden (→ # 121).

Schließen Sie die Serviceschnittstelle (X20) des Verstärkers an eine EtherNet-Schnittstelle am PC direkt oder über einen Netzwerkschalt an, **während die Stromversorgung zu den Geräten abgeschaltet ist**. Verwenden Sie bevorzugt Standard-EtherNetkabel der Kategorie 5. EtherNet-Kabel für die Verbindung (in einigen Fällen funktionieren auch gekreuzte Kabel).

Prüfen Sie, ob die Verbindungs-LEDs am AKD2G (RJ45-Stecker) und an Ihrem PC (oder Netzwerkschalt) beide leuchten. Wenn beide LEDs grün leuchten, besteht eine gute elektrische Verbindung.

8.13.1 Mögliche Netzwerkkonfigurationen



8.14 Modbus TCP (X20)

Die Servoverstärker können über den RJ-45 Stecker X20 an eine Modbus HMI angeschlossen werden. Das Protokoll ermöglicht das Lesen und Schreiben der Achsparameter. Der Status der Kommunikation wird über die eingebauten LEDs angezeigt.

Stecker	LED	Name	Funktion
X20	LED	Link In	Grün = aktiv, rot= nicht aktiv

Schließen Sie die Serviceschnittstelle (X20) des Verstärkers an eine EtherNet-Schnittstelle am PC direkt oder über einen Switch an, **während die Stromversorgung zu den Geräten abgeschaltet ist**. Verwenden Sie bevorzugt Standard-EtherNetkabel der Kategorie 5. EtherNet Anschlusskabel.

Prüfen Sie, ob die Link-LED am AKD2G Verstärker (grüne LED am RJ45-Stecker) und am HMI bzw. Switch leuchten. Wenn beide LEDs leuchten, besteht eine gute elektrische Verbindung.

Voraussetzungen für den Anschluss einer Modbus HMI an den Servoverstärker:

- Die HMI muss Modbus TCP unterstützen.
- Die HMI benötigt EtherNet Hardware und einen Treiber für Modbus TCP, der Treiber benötigt keine speziellen Eigenschaften um den AKD2G zu unterstützen.

Die Subnet Maske des AKD2G lautet 255.255.255.0. Die ersten drei Oktets der IP Adresse des Servoverstärkers müssen mit den ersten drei Oktets der IP Adresse der HMI übereinstimmen. Das letzte Oktet muss unterschiedlich sein.

Modbus TCP und WorkBench/KAS IDE können simultan laufen, wenn ein Switch verwendet wird.

Kommunikationsprofil

Die Beschreibung des Modbus Kommunikationsprofil finden Sie in der WorkBench Onlinenhilfe.

8.15 I/O Anschluss (X21/X22/X23)

8.15.1 Pinbelegung

X21

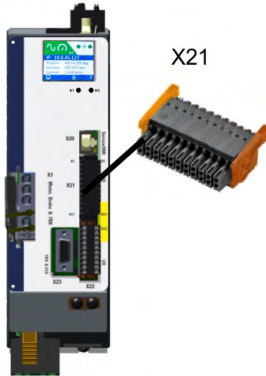
- Standard
- 2 x 11 Pins, Raster 3,5 mm
- A: Stecker links
- B: Stecker rechts

X22


- Standard für 2-achsige Geräte
- Optional für 1-achsige Geräte
- 2 x 10 Pins, Raster 3,5 mm
- A: Stecker links
- B: Stecker rechts


X23

- optional
- SubD 15 polig, HD
- Gegenstecker: Stift

X21		Pin	Signal	Pin	Signal
	X21	A1	Analog-In (AIN) 1 +	B1	Analog-Out (AOUT) 1
		A2	Analog-In (AIN) 1 -	B2	AGND
		A3*	Digital-In (DIN) 1	B3	+24 V
		A4*	Digital-In (DIN) 2	B4	DGND
		A5	Digital-In (DIN) 3 (HW-Enable Achse 1)	B5	Digital-Out (DOUT) 9 + (Relais)
		A6	Digital-In (DIN) 4 (HW-Enable Achse 2)	B6	Digital-Out (DOUT) 9 - (Relais)
		A7	Digital-In (DIN) 5	B7	Digital-Out (DOUT) 1
		A8	Digital-In (DIN) 6	B8	Digital-Out (DOUT) 2
		A9	Digital-In (DIN) 7	B9	Digital-Out (DOUT) 3
		A10	Digital-In (DIN) 8	B10	Digital-Out (DOUT) 4
		A11	STO-A-A1	B11	STO-B-A1

X22 (optional für einachsige Geräte, Standard für zweiachsige Geräte)

X22		Pin	Signal	Pin	Signal
	X22	A12	STO-A-A2, zweiachsig	B12	STO-B-A2, zweiachsig
		A13	Digital-In (DIN) 9	B13	Digital-Out (DOUT) 5
		A14	Digital-In (DIN) 10	B14	Digital-Out (DOUT) 6
		A15	Digital-In (DIN) 11	B15	Digital-Out (DOUT) 7 +
		A16	Digital-In (DIN) 12	B16	Digital-Out (DOUT) 7 -
		A17	AGND	B17	Digital-Out (DOUT) 8 +
		A18	Analog-In (AIN) 2+	B18	Digital-Out (DOUT) 8 -
		A19	Analog-In (AIN) 2-	B19	Analog-Out (AOUT) 2
		A20*	Digital-In/Out (DIO) 1 +	B20*	Digital-In/Out (DIO) 2 +
		A21*	Digital-In/Out (DIO) 1 -	B21*	Digital-In/Out (DIO) 2 -

X23 (optional)		Pin	Signal
	X23	2	Digital-In/Out (DIO) 6 +
		3	Digital-In/Out (DIO) 6 -
		6	Digital-In/Out (DIO) 5 +
		7	Digital-In/Out (DIO) 5 -
		10	+5 V
		11	0 V
		12	Digital-In/Out (DIO) 3 +
		13	Digital-In/Out (DIO) 3 -
		14	Digital-In/Out (DIO) 4 +
		15	Digital-In/Out (DIO) 4 -

8.15.2 Technische Daten

Schnittstelle	Elektrische Daten
Analoge Eingänge Analog-In (AIN) 1 bis 2	<ul style="list-style-type: none"> • ± 10 VDC • Gleichtaktunterdrückungen: > 30 dB bei 60 Hz • Auflösung 16 Bit, voll monoton • Aktualisierungsrate: 16 kHz • Nichtlinearität < 0,1% vom Gesamtbereich • Offsetdrift max. 250 μV/°C • Eingangsimpedanz > 13 kΩ
Analoge Ausgänge Analog-Out (AOUT) 1 bis 2	<ul style="list-style-type: none"> • 0 bis +10 VDC, max 20 mA • Auflösung 16 Bit, voll monoton • Aktualisierungsrate: 4 kHz • Nichtlinearität < 0,1% vom Gesamtbereich • Offsetdrift max. 250 μV/°C • Kurzschlussfest gegen AGND • Ausgangsimpedanz 110 Ω
Digitale Eingänge Digital-In (DIN) 1 bis 2 EN 61131-2 Typ 1	<ul style="list-style-type: none"> • Ein: 11 VDC bis 30 VDC, 2 mA bis 15 mA • AUS: -5 VDC bis +5 VDC, max. 15 mA • Galvanische Isolation für 60 VDC • Verzögerung Aktivieren/Deaktivieren: < 1μs / < 1μs
Digitale Eingänge Digital-In (DIN) 3 bis 12 EN 61131-2 Typ 1	<ul style="list-style-type: none"> • Ein: 11 VDC bis 30 VDC, 2 mA bis 15 mA • AUS: -5 VDC bis +5 VDC, max. 15 mA • Galvanische Isolation für 60 VDC • Verzögerung Aktivieren/Deaktivieren: ca. 5μs / 500μs
Digitale Ausgänge Digital-Out (DOUT) 1 bis 6	<ul style="list-style-type: none"> • max. 30 VDC, 100 mA • Kurzschlussfest • Galvanische Isolation für 60 VDC • Verzögerung Aktivieren/Deaktivieren: ca. 5μs / 300μs
Digitale Ausgänge Digital-Out (DOUT) 7 bis 8	<ul style="list-style-type: none"> • potentialfreie Kontakte, max. 30 VDC, 100 mA • 24V oder GND schaltbar • Galvanische Isolation 24 VDC gegen PE • Verzögerung Aktivieren/Deaktivieren: ca. 5μs / 50μs
Digitale Eingänge/Ausgänge Digital-In/Out (DIO) 1 bis 6	<ul style="list-style-type: none"> • RS485, 5V, max 100mA • Referenzmasse X22: AGND, X23: 0V • Eingang AUS: -0,3 V bis +0,3 V • wählbare Terminierung, Differenz/Single End • Verzögerung Aktivieren/Deaktivieren: ca. 50ns
Digitaler Ausgang Digital-Out (DOUT) 9	<ul style="list-style-type: none"> • max. 30 VDC, 1A • max. 42 VAC, 1 A • Galvanische Isolation 24 VDC gegen PE • Verzögerung Öffnen/Schließen: 10ms / 10ms
Sichere digitale Eingänge Achse 1: STO-A-A1, STO-B-A1 Achse 2: STO-A-A2, STO-B-A2	<ul style="list-style-type: none"> • Ein: 17 VDC bis 30 VDC, 5 mA bis 6 mA • AUS: 0 VDC bis 5 VDC, max. 1 mA • Galvanische Isolation für 60 VDC • Verzögerung Aktivieren/Deaktivieren: ca. 1,5ms/3,5ms

8.15.3 Analog Eingang

Der Verstärker bietet Differenzeingänge für die analoge Drehmoment-, Geschwindigkeits- oder Positionsregelung. Im Standardgerät ist ein analoger Eingang an X21 verfügbar, zweiachsige Module und Module mit eingebauter Option I/O oder DX Geräte bieten einen zweiten analogen Eingang an X22.

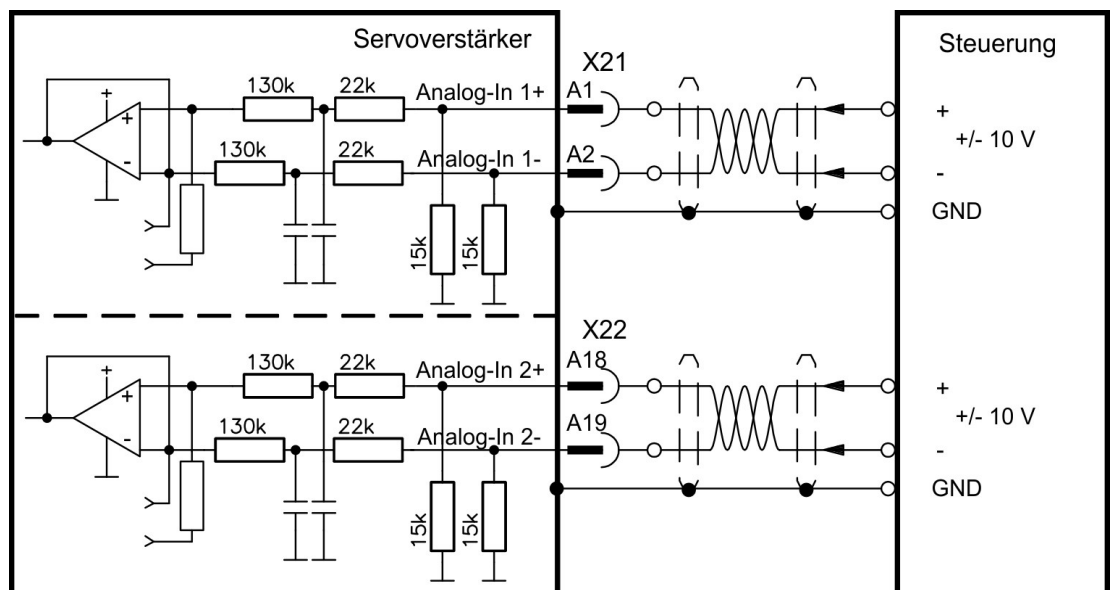
ACHTUNG

Die maximale Länge für ungeschirmte I/O-Leitungen im Schaltschrank beträgt 3 m. Wenn das I/O-Kabel den Schaltschrank verlässt, muss es EMV-abgeschirmt sein.

Technische Eigenschaften

- Bereich der Differenzeingangsspannung: $\pm 10\text{ V}$
- Maximale Eingangsspannung bezogen auf I/O Return: $-12,5$ bis $+16,0\text{ V}$
- Auflösung: 16 Bit und voll monoton
- Firmware Aktualisierungsrate: 16 kHz
- Nicht eingestellter Offset: $< 50\text{ mV}$
- Offset-Drift typisch: $250\text{ }\mu\text{V}/^\circ\text{C}$
- Verstärkungs- oder Abfalltoleranz: $\pm 3\%$
- Nichtlinearität: $< 0,1\%$ des Endwertes oder $12,5\text{ mV}$
- Gleichtaktunterdrückungen: $> 30\text{ dB}$ bei 60 Hz
- Eingangsimpedanz: $> 13\text{ k}\Omega$
- Signal-Stör-Verhältnis bezogen auf den Endwert:
 - $\text{AIN.CUTOFF} = 3\text{ kHz}$: 14 Bit
 - $\text{AIN.CUTOFF} = 800\text{ Hz}$: 16 Bit

Anschlussbild für analogen Eingang



Anwendungsbeispiele für Sollwert-Eingang Analog-In:

- Eingang mit reduzierter Empfindlichkeit für Konfiguration/Tippbetrieb
- Vorsteuerung/Übersteuerung

Definieren der Drehrichtung

Standardeinstellung: Die Drehung der Motorwelle im Uhrzeigersinn (auf das Wellenende blickend) wird von der positiven Spannung zwischen Klemme (+) und Klemme (-) beeinflusst.

Um die Drehrichtung zu ändern, tauschen Sie die Anschlüsse an den Klemmen +/- oder ändern Sie Parameter AXIS#.DIR in WorkBench..

8.15.4 Analog Ausgang

Analoge Ausgänge werden verwendet, um konvertierte analoge Werte auszugeben, die im Verstärker digital erfasst wurden. Im Standardgerät ist ein analoger Ausgang an X21 verfügbar, zweiachsige Module und Module mit eingebauter Option I/O oder DX Geräte bieten einen zweiten analogen Ausgang an X22.

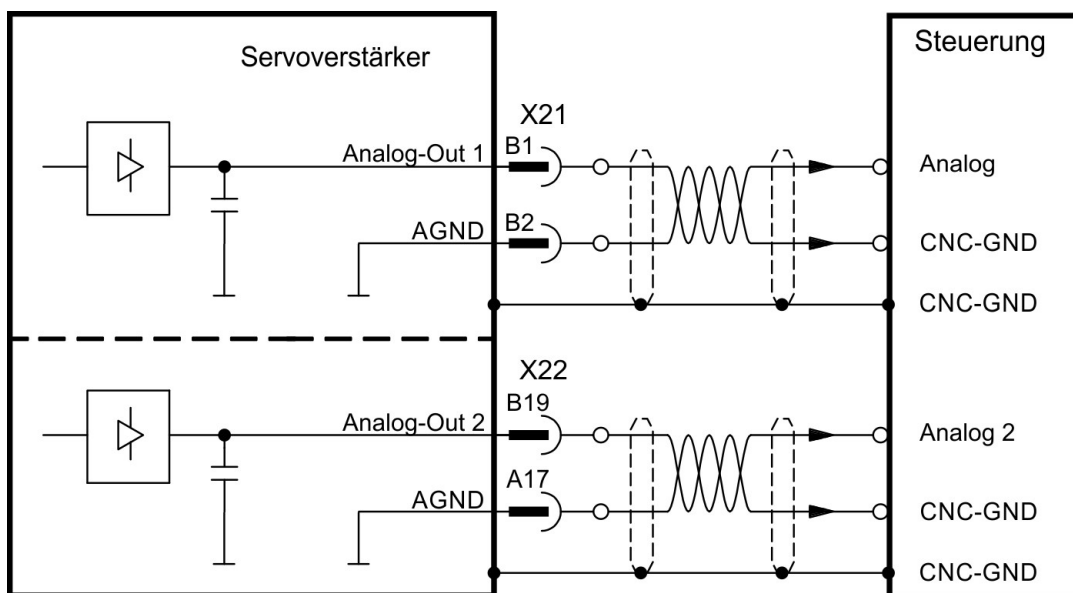
ACHTUNG

Die maximale Länge für ungeschirmte I/O-Leitungen im Schaltschrank beträgt 3 m. Wenn das I/O-Kabel den Schaltschrank verlässt, muss es EMV-abgeschirmt sein.

Technische Eigenschaften

- Ausgangsspannungsbereich bezogen auf AGND: 0 ... 10 V
- Auflösung: 16 Bit und voll monoton
- Aktualisierungsrate: 4 kHz
- Nicht eingestellter Offset: < 50 mV
- Offset-Drift typisch: 250 $\mu\text{V}/^\circ\text{C}$
- Verstärkungs- oder Abfalltoleranz: $\pm 3\%$
- Nichtlinearität: < 0,1% des Endwertes oder 20 mV
- Ausgangsimpedanz: 110 Ω
- Die Spezifikation erfüllt die Anforderungen der Norm EN 61131-2, Tabelle 11.
- Bandbreite -3 dB: >8 kHz
- Maximaler Ausgangsstrom: 20 mA
- Kapazitive Last: unbegrenzt, die Reaktionsgeschwindigkeit ist jedoch durch I_{out} und R_{out} begrenzt.
- Kurzschlussfest gegen AGND

Anschlussbild für analogen Ausgang



8.15.5 Digitale Eingänge

Der Verstärker bietet 8 digitale Eingänge an X21. Zweiachsige Module und Module mit eingebauter Option I/O oder DX bieten zusätzlich 4 digitale Eingänge an X22 und 2 programmierbare Ein-/Ausgänge an X22. Wenn X23 eingebaut ist und nicht für Feedback oder EEO Funktionen benutzt wird, bietet er zusätzlich 4 programmierbare Ein-/Ausgänge.

Alle Eingänge können verwendet werden, um vorprogrammierte Aktionen zu starten. Eine Liste der Aktionen ist in WorkBench enthalten. Wenn ein Eingang programmiert wurde, muss dies im Verstärker gespeichert werden.

Der Verstärker bietet 4 sichere digitale Eingänge an X21 und X22. Diese Eingänge können als sichere Eingänge benutzt werden, abhängig von der installierten Sicherheitsoption (→ # 133).

ACHTUNG

Die maximale Länge für ungeschirmte I/O-Leitungen im Schaltschrank beträgt 3 m. Wenn das I/O-Kabel den Schaltschrank verlässt, muss es EMV-abgeschirmt sein.

INFO

Je nach der ausgewählten Funktion sind die Eingänge HIGH oder LOW aktiv. Die Empfindlichkeit der Eingänge kann mit digitalen Eingangsfiltren in WorkBench verändert werden (siehe Onlinehilfe).

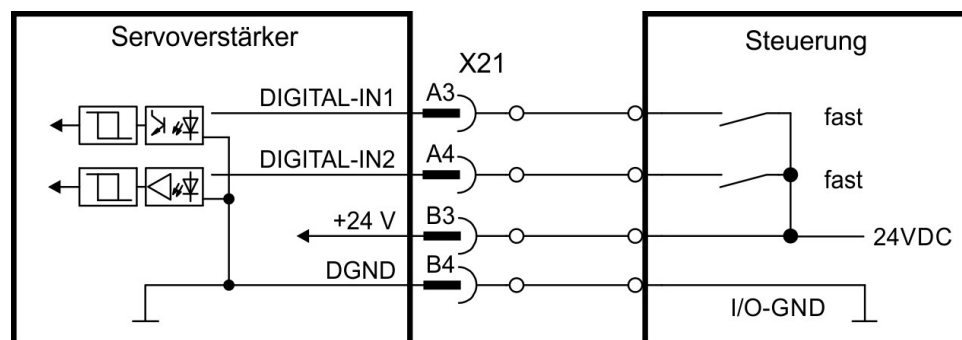
8.15.5.1 Digital-In 1 und 2

Diese Eingänge (IEC 61131-2 Typ 1) sind besonders schnell und eignen sich daher für Latch-Funktionen. Sie können auch als 24 V Eingänge für elektronisches Getriebe benutzt werden (→ # 92).

Technische Eigenschaften

- Potentialfrei, die gemeinsame Referenzleitung ist DGND
- High: 11...30 V/2...15 mA, Low: -5...5 V/<15 mA
- Aktualisierungsrate: die Firmware liest den Hardware Eingangsstatus alle 250 µs
- Hoch präzises Latch: die Motor Feedback Position oder interpolierte Zeit wird innerhalb von 2µs nach Wechsel des Eingangssignals erfasst und gelatcht (wenn der digitale Eingangsfiltren auf 40 ns gesetzt ist)
- Die AKD2G Erfassung wird alle 62.5 µs (16 kHz) von der Firmware zyklisch abgefragt.

Anschlussbeispiel



8.15.5.2 Digital-In 3 bis 12

Diese Eingänge (IEC 61131-2 Typ 1) können mit der Setup-Software programmiert werden.

Werkseinstellung:

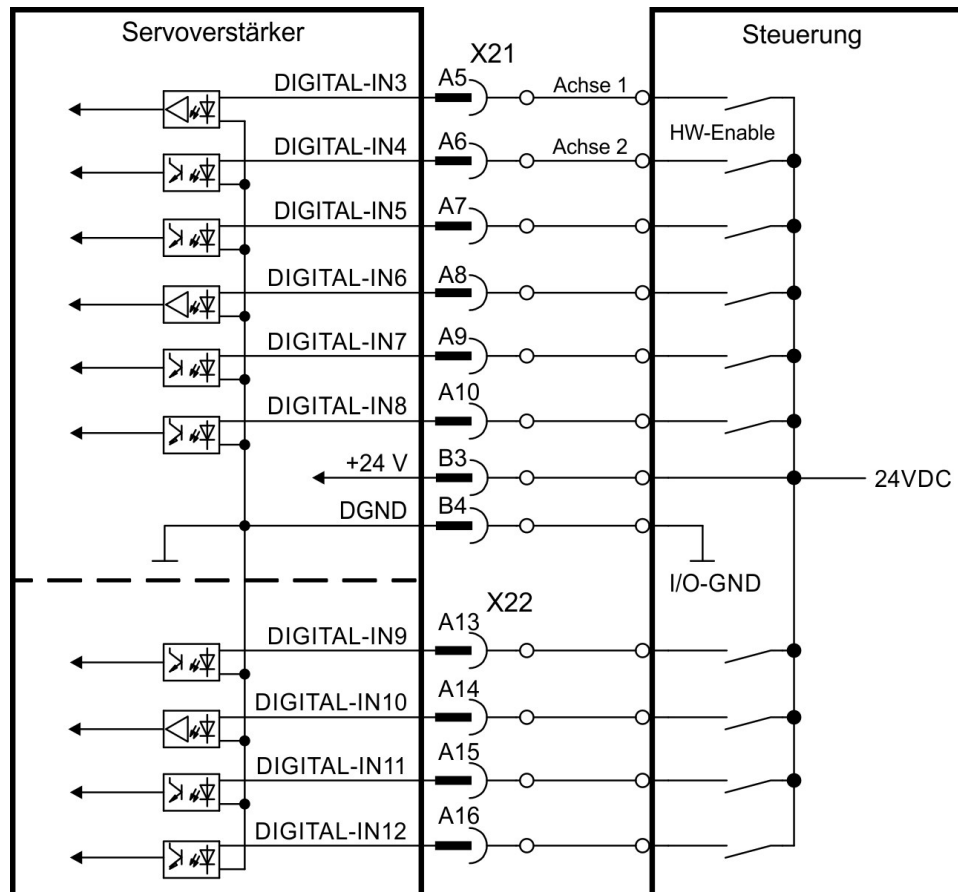
- Digital-In 3: HW-Enable Achse 1
- Digital-In 4: HW-Enable Achse 2
- Digital-In 5 ...12: Ausgeschaltet

Wählen Sie die gewünschte Funktion in WorkBench. Weitere Information siehe WorkBench.

Technische Eigenschaften

- Potentialfrei, die gemeinsame Referenzleitung ist DGND
- High: 11...30 V/2...15 mA, Low: -5...5 V/<15 mA
- Aktualisierungsrate: die Firmware liest den Hardware Eingangsstatus alle 250 µs

Anschlussbeispiel



8.15.5.3 Digital-In/Out 1 und 2

Anschlüsse X22/A20-A21 (Digital-In/Out 1) und X22/B20-B21 (Digital-In/Out 2) können entweder als Eingänge oder als Ausgänge benutzt werden. Programmierung siehe WorkBench.

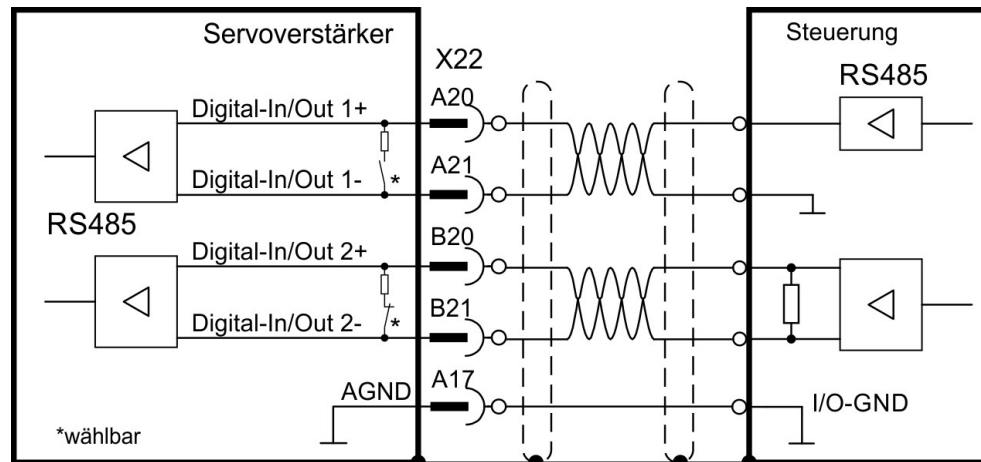
ACHTUNG

NICHT kompatibel mit 24V Signalpegel ! Wird beschädigt bei Anschluss an 24V !

Technische Eigenschaften bei Konfiguration als Eingang

- RS485, die gemeinsame Referenzleitung ist AGND
- Keine Kabelbruchüberwachung
- Digital IN/OUT 1/2: Wählbare DC-Terminierung für Differenz- oder Single-End-Eingänge
- Aktualisierungsrate: die Firmware liest den Hardware Eingangsstatus alle 250 µs

Anschlussbeispiel



8.15.5.4 Digital-In/Out 3 bis 6

X23 kann für digitale Ein-/Ausgänge benutzt werden. Die Kanäle können als Eingänge oder Ausgänge konfiguriert werden. Hinweise zur Programmierung siehe WorkBench.

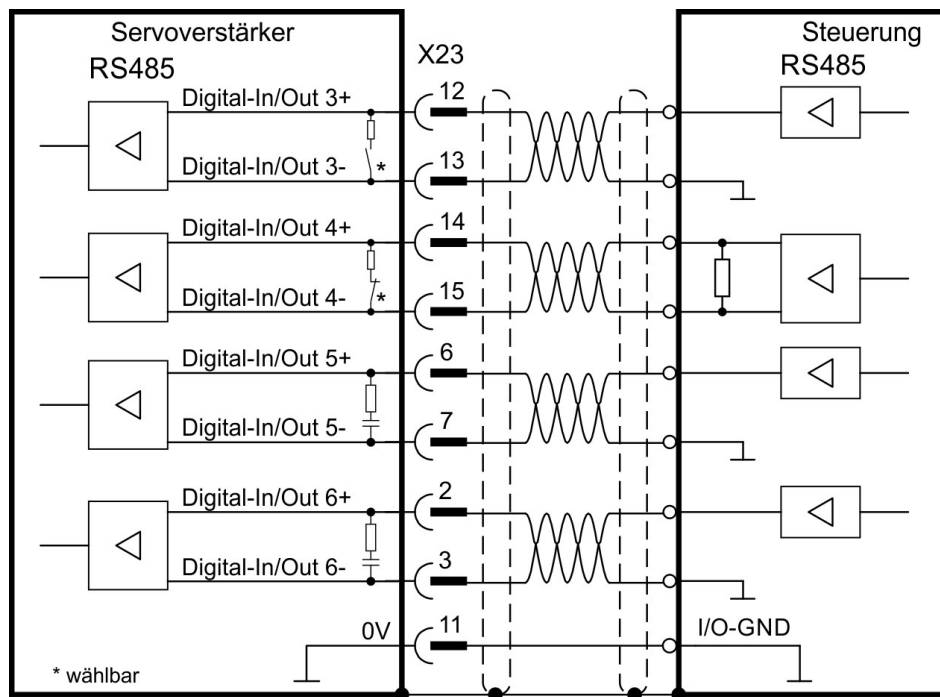
ACHTUNG

NICHT mit 24 V kompatibel! Beschädigung bei Anschluss an 24V !

Technische Eigenschaften bei Konfiguration als Eingang

- RS485, die gemeinsame Referenzleitung ist 0V
- Keine Kabelbruchüberwachung
- Digital IN/OUT 3/4: Wählbare DC-Terminierung für Differenz- oder Single-End-Eingänge
- Digital IN/OUT 5/6: AC Terminierung für Single-End-Eingang
- Aktualisierungsrate: die Firmware liest den Hardware Eingangsstatus alle 250 µs

Anschlussbeispiel



8.15.6 Digitale Ausgänge

Der Verstärker bietet 4 digitale Ausgänge an X21. Weitere Informationen finden Sie in der Setup-Software.

Zweiachsige Module und Module mit eingebauter Option I/O oder DX bieten zusätzlich 4 digitale Ausgänge und 2 programmierbare I/O. Wenn X23 eingebaut ist und nicht für Feedback oder EEO Funktionen benutzt wird, liefert er 4 programmierbare I/O.

Der Relaisausgang kann als Fehlersignal oder als Betriebsbereit-Signal benutzt werden.

ACHTUNG

Die maximale Länge für ungeschirmte I/O-Leitungen im Schaltschrank beträgt 3 m. Wenn das I/O-Kabel den Schaltschrank verlässt, muss es EMV-abgeschirmt sein.

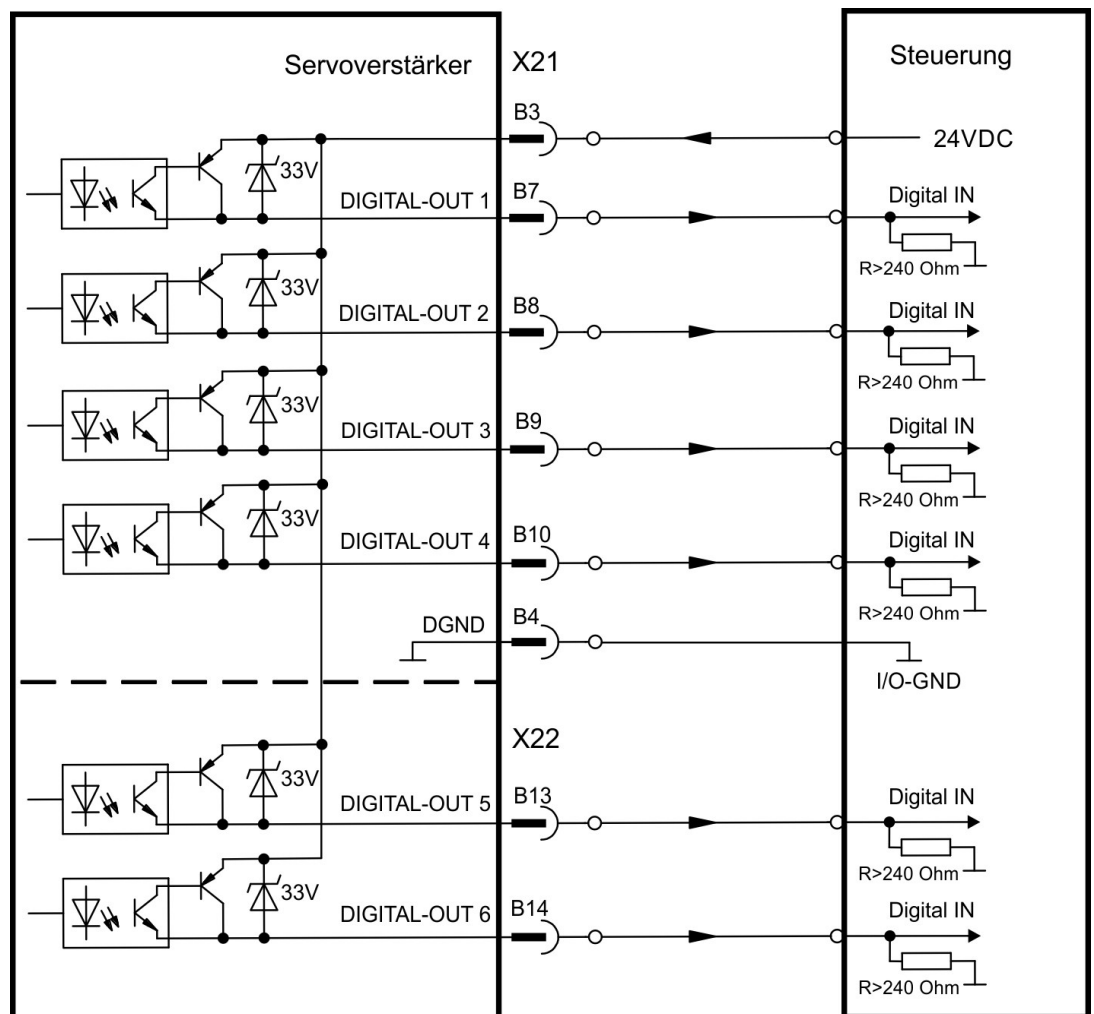
Wählen Sie die gewünschte Aktion in der Setup-Software aus. Meldungen von vorprogrammierten Aktionen. Eine Liste der Aktionen ist in WorkBench enthalten. Wenn ein Eingang programmiert wurde, muss dies im Verstärker gespeichert werden.

8.15.6.1 Digital-Out 1 bis 6

Diese Eingänge können mit der Setup-Software programmiert werden. Die Puffer sind standardmäßig leer.

Technische Eigenschaften

- Die Ausgänge können +5 V bis +30 V schalten
- Alle digitalen Ausgänge sind potentialfrei
- High side, maximaler Ausgangsstrom: 20 mA
- Aktualisierungsrate: 250 µs



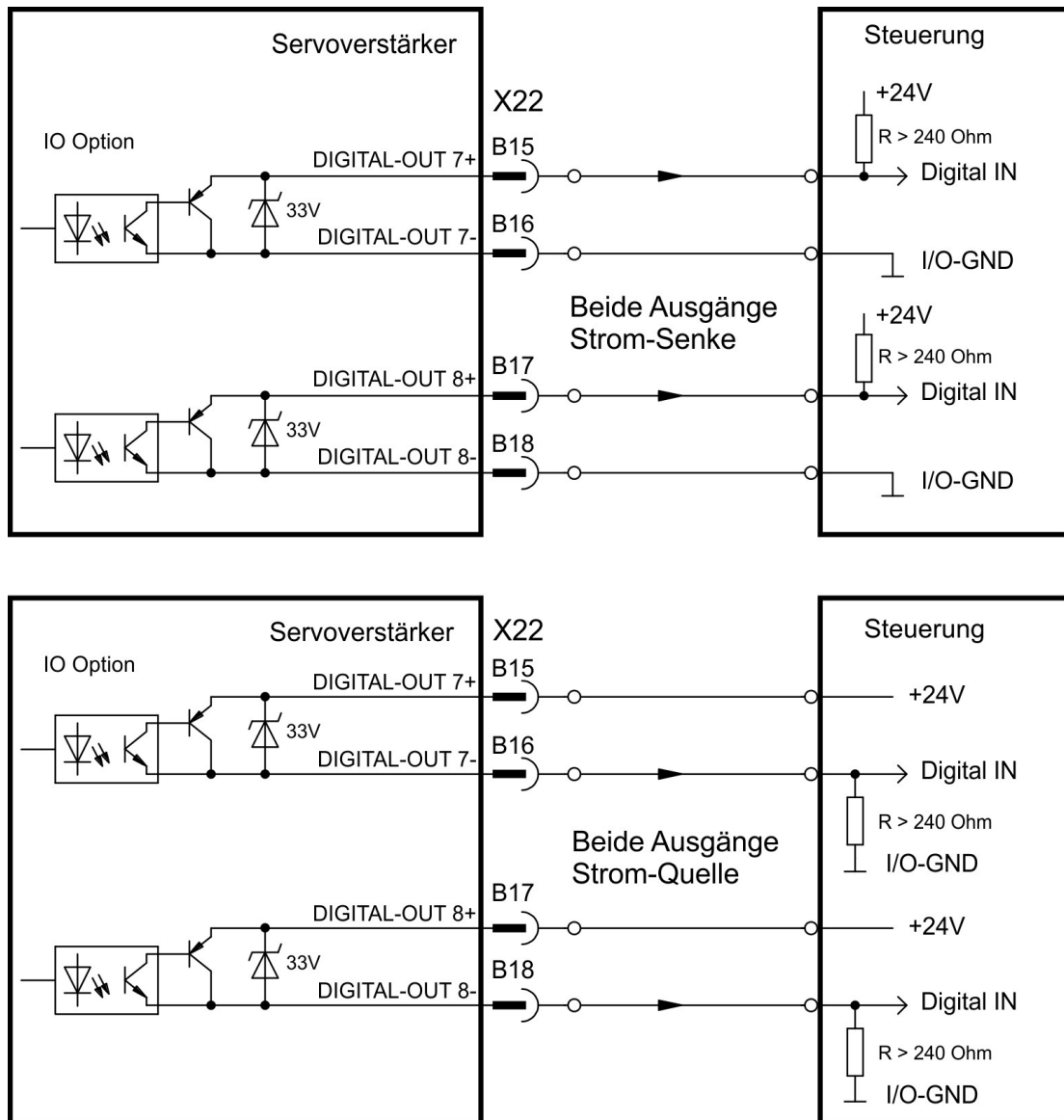
8.15.6.2 Digital-Out 7 und 8

Diese Eingänge können mit WorkBench programmiert werden. Standardmäßig sind alle Eingänge abgeschaltet.

Technische Eigenschaften

- Die Ausgänge können +5 V bis +30 V schalten
- Galvanische Isolation 24 VDC gegen PE
- Die zwei Kanäle sind voneinander isoliert und ohne gemeinsames Potential.
- Ausgangsstrom maximal 100 mA
- Können als Strom-Senke oder Strom-Quelle verdrahtet werden (siehe Beispiele)
- Aktualisierungsrate: 250 μ s

Anschlussbeispiele:

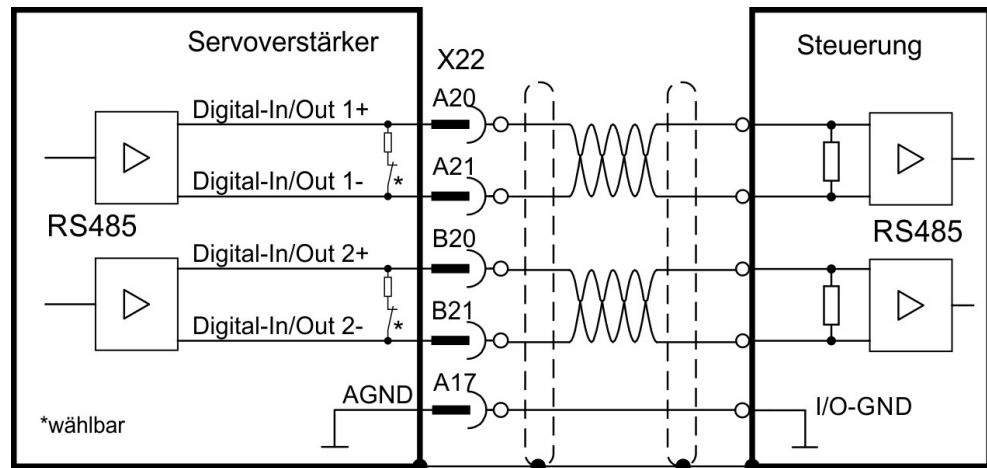


8.15.6.3 Digital-In/Out 1 und 2

Anschlüsse X22/A20-A21 (Digital-In/Out 1) und X22/B20-B21 (Digital-In/Out 2) können entweder als Eingänge oder als Ausgänge benutzt werden. Programmierung siehe WorkBench.

Technische Eigenschaften bei Konfiguration als Ausgang

- RS485, die gemeinsame Referenzleitung ist AGND
- Wählbare DC-Terminierung für Differenz- oder Single-End-Ausgang, keine Kabelbruch-Überwachung
- Aktualisierungsrate: 250 μ s

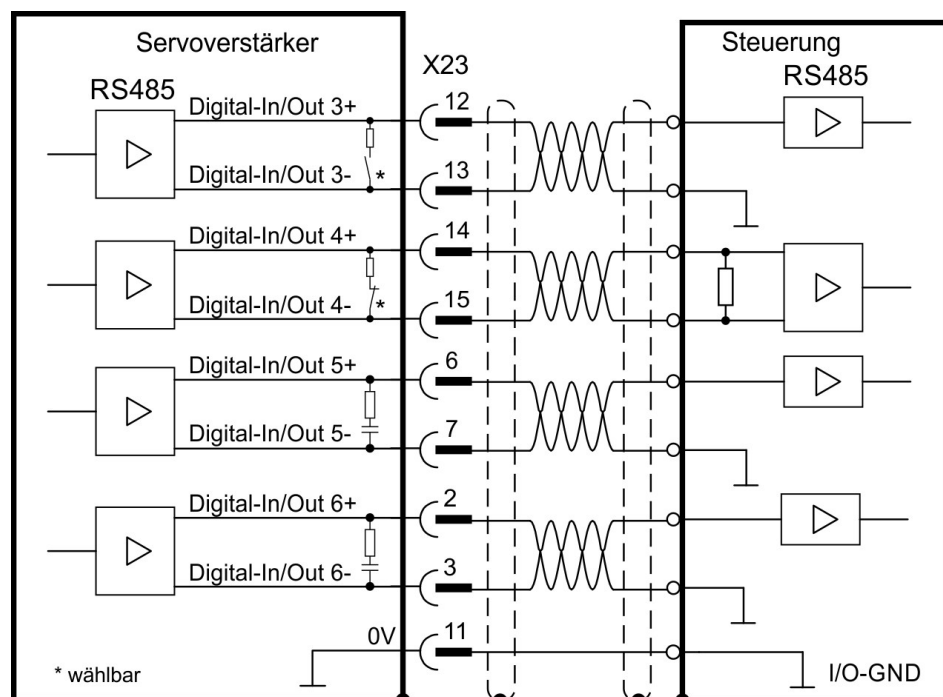


8.15.6.4 Digital-In/Out 3 bis 6

X23 kann für digitale Ein-/Ausgänge benutzt werden. Die Kanäle können als Eingänge oder Ausgänge konfiguriert werden. Programmierung siehe WorkBench.

Technische Eigenschaften bei Konfiguration als Ausgang

- RS485, die gemeinsame Referenzleitung ist 0V
- Keine Kabelbruchüberwachung
- Digital IN/OUT 3/4: Wählbare DC-Terminierung für Differenz- oder Single-End-Ausgänge
- Digital IN/OUT 5: AC Terminierung für Single-End-Ausgang
- Aktualisierungsrate: 250 μ s



8.15.6.5 Digital-Out 9, Relaiskontakte

Digital-Out 9 ist mit der Setup Software programmierbar (weitere Informationen siehe WorkBench).

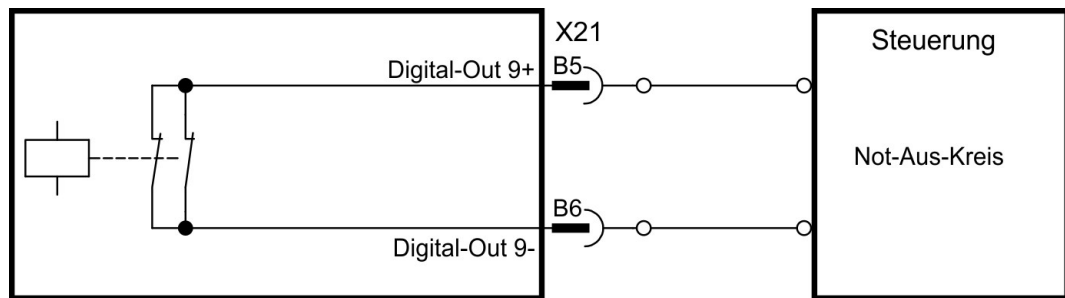
Im Auslieferungszustand ist der Ausgang als Betriebsbereit-Ausgang programmiert.

ACHTUNG

Induktive Last (Relais oder ähnliches) nur mit Freilaufdiode zulässig.

Technische Eigenschaften

- Relaisausgang, max. 30 V DC oder 42 V AC, 1 A
- Galvanische Isolation 24 VDC gegen PE
- Anzugsverzögerung: max. 10 ms
- Abfallverzögerung: max. 10 ms



9 Inbetriebnahme

9.1 Wichtige Hinweise	116
9.2 Leitfaden zur Inbetriebnahme	117
9.3 Ein- und Ausschaltverhalten	123
9.4 Fehler und Warnmeldungen	130
9.5 Fehlerbehebung	131

9.1 Wichtige Hinweise

ACHTUNG

Der Verstärker darf nur von Fachpersonal mit umfassenden Kenntnissen in der Elektrotechnik und der Antriebstechnik getestet und konfiguriert werden.



GEFAHR Tödliche Spannung!

Gefahr eines elektrischen Schlags. An spannungsführenden Teilen besteht unmittelbare Lebensgefahr.

- Verbaute Schutzmaßnahmen wie Isolationen oder Abschirmungen dürfen nicht entfernt werden.
- Arbeiten an der elektrischen Anlage sind nur durch geschultes und eingewiesenes Personal, unter Beachtung der Vorschriften für Arbeitssicherheit und nur bei ausgeschalteter und gegen Wiedereinschalten gesicherter elektrischer Versorgung zulässig.
- Im Normalbetrieb muss die Schranktür geschlossen sein und das Gerät darf nicht berührt werden.



WARNUNG Automatischer Wiederanlauf!

Es besteht die Gefahr von tödlichen oder schweren Verletzungen für Personen, die in der Maschine arbeiten. Der Antrieb kann abhängig von der Parametereinstellung nach dem Einschalten der Netzspannung, bei Spannungseinbrüchen oder Unterbrechungen automatisch anlaufen. Wenn Parameter AXIS#.ENDEFAULT auf 1 gesetzt ist,

- warnen Sie an der Maschine mit einem Warnschild (WARNUNG: Automatischer Anlauf möglich" oder ähnlich!) und
- Stellen Sie sicher, dass ein Einschalten der Netzspannung nicht möglich ist, während sich Personen im Arbeitsbereich der Maschine aufhalten.



VORSICHT Hohe Temperatur!

Gefahr leichter Verbrennungen. Der Kühlkörper des Verstärkers kann im Betrieb Temperaturen über 80 °C erreichen.

- Prüfen Sie die Temperatur des Kühlkörpers, bevor Sie ihn berühren.
- Warten Sie, bis der Verstärker auf unter 40 °C abgekühlt ist.

ACHTUNG

Wenn der Verstärker länger als 1 Jahr gelagert wurde, müssen Sie die Kondensatoren im DC-Bus-Zwischenkreis formieren. Verfahren zur Formierung sind im Kollmorgen Developer Network ([Forming](#)) beschrieben.

INFO

Weitere Informationen zur Konfiguration des Geräts:

- Die Parameter und das Verhalten des Regelkreises sind in der AKD2G Onlinehilfe zur Setup-Software Workbench beschrieben.
- Die Konfiguration von Feldbussen ist in der entsprechenden Anleitung auf der DVD beschrieben.

9.2 Leitfaden zur Inbetriebnahme

ACHTUNG

Die Inbetriebnahme erfolgt in zwei Hauptschritten:

1. Antrieb in Betrieb nehmen (dieser Abschnitt) Er zeigt ein Beispiel zum erstmaligen Testen des Antriebs. Wenn der Servoverstärker (Motor, Feedback, Steuerkreise, I/Os) fertig parametrier ist, fahren Sie fort mit der
2. Inbetriebnahme Funktionale Sicherheit (→ # 143).

9.2.1 Verstärkerschnelltest

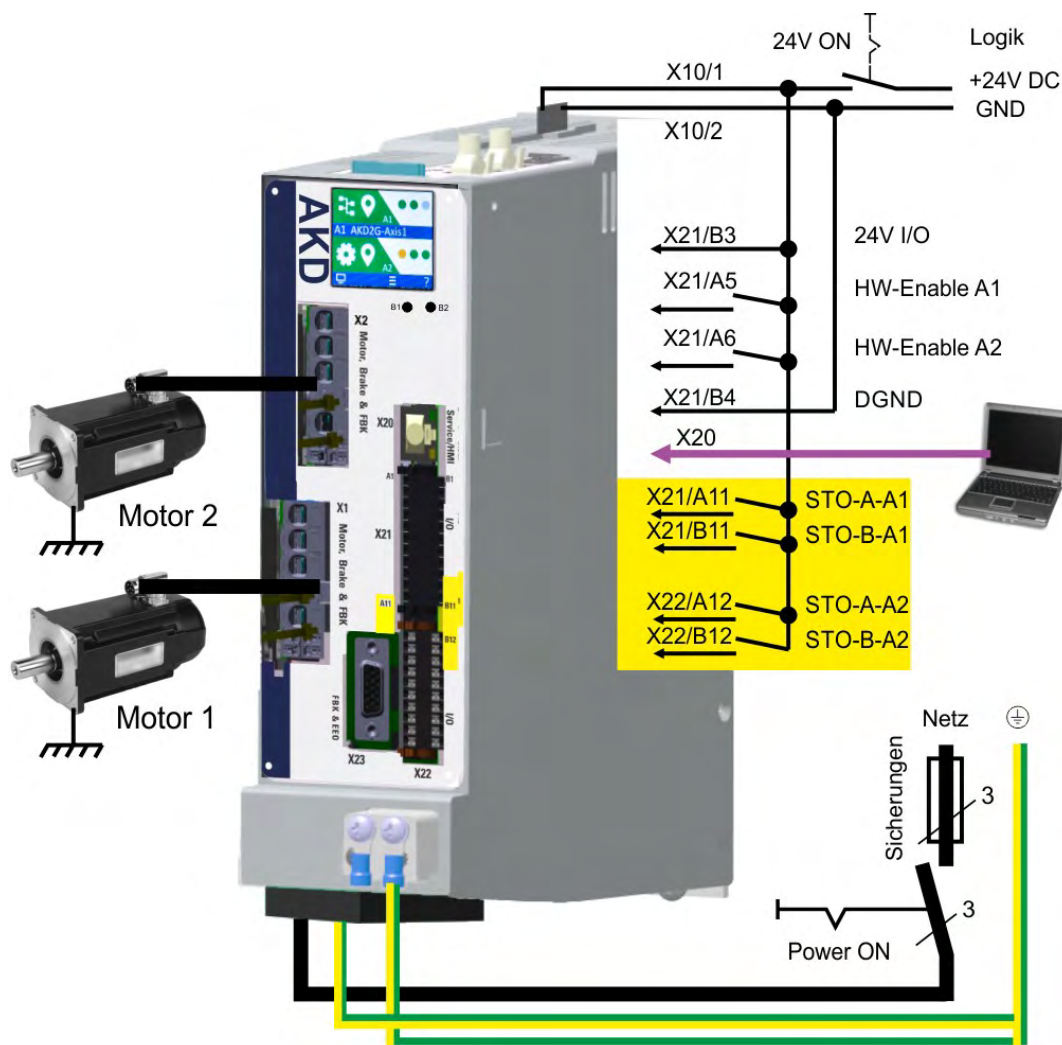
9.2.1.1 Auspacken, Montieren und Verdrahten des AKD2G

1. Packen Sie den Verstärker und das Zubehör aus.
2. Montieren Sie den Verstärker.
3. Verdrahten Sie den Verstärker in der Applikation oder nutzen Sie die Mindestverdrahtung.
4. Stellen Sie sicher, dass Sie die folgenden Informationen zur Hand haben:
 - Nennversorgungsspannung
 - Motortyp (Motordaten, wenn der Motortyp in der Motordatenbank nicht enthalten ist)
 - In den Motor integrierte Rückführungseinheit (Typ, Polzahl/Strichzahl/Protokoll)
 - Trägheitsmoment der Last

9.2.1.2 Mindestverdrahtung zum Testen des Verstärkers ohne Last, Beispiel

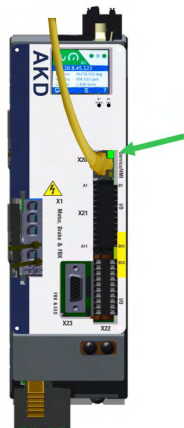
ACHTUNG

Dieser Schaltplan (Default Einstellungen) dient nur zur Veranschaulichung. Er erfüllt nicht die Anforderungen an EMV, funktionaler Sicherheit oder Funktionalität Ihrer Anwendung.



9.2.1.3 Verbindungen überprüfen (Beispiel: direkt am PC)

Sie können die Logikversorgung zum Servoverstärker über den Anschluss X10 einschalten (für die Kommunikation wird keine Netzspannung benötigt).



Prüfen Sie, dass die Verbindungs-LEDs am Servoverstärker (grüne LED am RJ45-Stecker) und an Ihrem PC beide leuchten. Wenn beide LEDs leuchten, ist die elektrische Verbindung hergestellt.

Die LCD Anzeige zeigt ein Symbol an, wenn die Verbindung zwischen AKD2G und WorkBench aktiv ist.

IP	10.8.45.123
Position	49274.535 deg
Velocity	998.523 rpm
Current	1.408 Arms

Service Port
angeschlossen

Konfigurieren Sie über die Service Schnittstelle mit WorkBench den Servoverstärker.

9.2.1.4 Systemintegration

MAC-Adresse

Eine eindeutige MAC Adresse ist vom Hersteller vordefiniert (siehe Typenschild).

Service IP-Adresse

Die AKD2G Service-Schnittstelle X20 unterstützt Auto-IP, DHCP und statische IP Adressierung.

Das Gerät wird mit IP Adresse 0.0.0.0 ausgeliefert. Abhängig vom Anschluss (Switch oder PC), wird mit dem DHCP oder Auto-IP Mechanismus eine eindeutige IP Adresse zugewiesen.

WorkBench benutzt die IP Adresse zur Erkennung von AKD2G im LAN und startet die Kommunikation. Mit WorkBench können Sie eine statische IP Adresse einstellen (Parameter *IP.ADDRESS*).

EtherCAT Knoten Adresse

Die EtherCAT Adresse wird automatisch vom EtherCAT Master gesetzt.

CAN Node ID

Weisen Sie dem Gerät eine CAN Node ID in WorkBench zu (Parameter *CANBUS.NODEID*).

PROFINET

Stationsname und IP Adresse müssen manuell über den PROFINET Master eingestellt werden.

9.2.1.5 WorkBench installieren und starten

WorkBench ist auf der mit dem Gerät gelieferten DVD enthalten. WorkBench ist auch auf der Kollmorgen Website: www.kollmorgen.com verfügbar. Wählen Sie die Installationsdatei und folgen Sie den Anweisungen der Installationsroutine.

Wenn die Installation vollständig ist, klicken Sie auf das WorkBench Symbol um das Programm zu starten.

9.2.1.6 Einstellen der Achse in WorkBench

Verwenden Sie den Setup Wizard und

1. Verbinden Sie die Achse,
2. Parametrieren Sie die Achse und
3. Speichern Sie die Parameter im Servoverstärker.

Weitere Informationen siehe WorkBench Onlinehilfe.

9.2.1.7 Achse freigeben (Hardware).

1. Legen Sie 24 V auf die STO Eingänge (X21/A11-B11 für Achse 1 oder X21/A12-B12 für Achse 2)
2. Legen Sie 24 V auf die digitalen Eingänge Hardware Enable Achse 1 (X21/A5) oder 2 (X21/A6).

9.2.1.8 Den Antrieb verfahren

1. Wählen Sie die Achse in WorkBench
2. Gehen Sie zu Bildschirmseite "Service Motion"
3. wählen Sie "Reversieren", prüfen Sie die Einstellungen für Geschwindigkeit und Zeit auf Plausibilität.
4. Auf Start klicken.

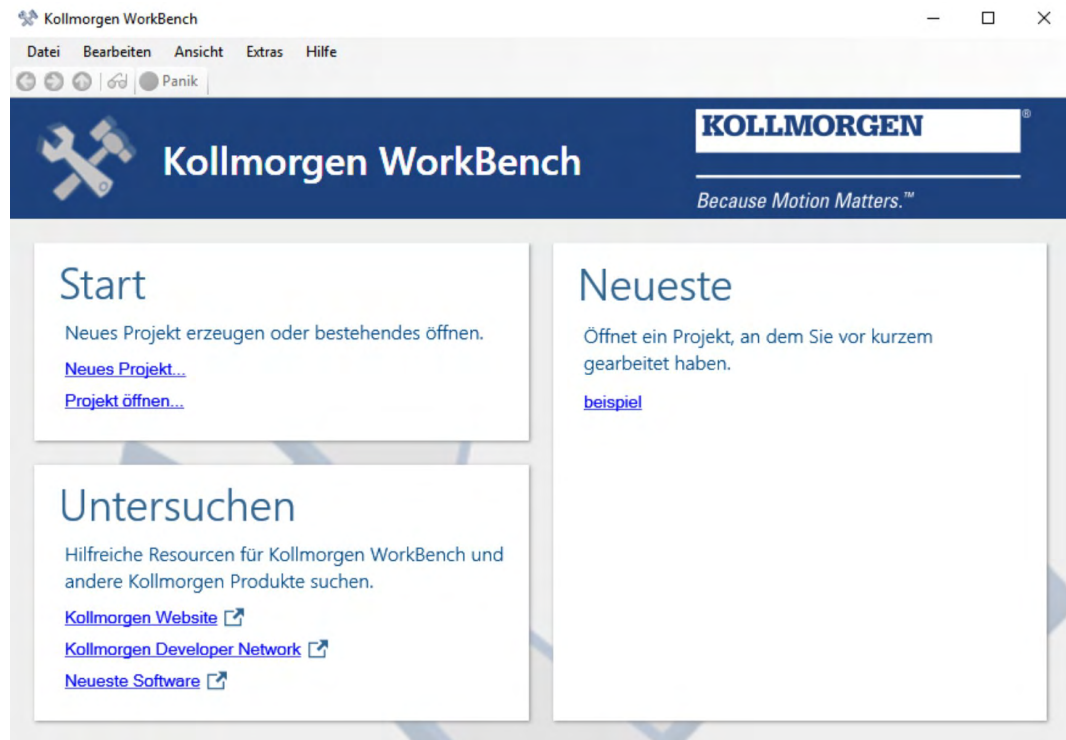
9.2.1.9 Die Achse optimieren (tunen)

Details siehe *WorkBench Online Hilfe*.

9.2.2 Setup software WorkBench

Dieses Kapitel beschreibt die Installation der Setup-Software WorkBench für die Inbetriebnahme der digitalen Verstärker AKD2G.

Kollmorgen bietet Schulungs- und Vertiefungskurse auf Anfrage.



9.2.2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Die Setup-Software ist dafür vorgesehen, die Betriebsparameter für die Verstärker der AKD2G Reihe zu ändern und zu speichern. Der angeschlossene Verstärker kann mithilfe dieser Software konfiguriert werden. Während der Inbetriebnahme kann der Verstärker direkt über die Servicefunktionen gesteuert werden.

Die Einstellung der Parameter eines laufenden Antriebs darf nur von entsprechend qualifiziertem Fachpersonal (→ # 14) vorgenommen werden.

Datensätze, die auf Datenträgern gespeichert wurden, sind nicht gegen unbeabsichtigte Veränderungen durch andere Personen gesichert. Die Verwendung von ungeprüften Daten kann zu unerwarteten Bewegungen führen. Nachdem Sie Datensätze geladen haben, müssen Sie daher alle für die Applikation wichtigen Parameter prüfen, bevor Sie den Verstärker freigeben.

9.2.2.2 Beschreibung der Software

Jeder Verstärker muss an die Anforderungen für Ihre Maschine angepasst werden. Für die meisten Anwendungen können Sie einen PC und WorkBench (die Setup-Software für den Verstärker) verwenden, um die Parameter für Ihren Verstärker festzulegen.

Der PC wird über ein EtherNet-Kabel mit dem Verstärker verbunden (→ # 101). Die Setup-Software ermöglicht die Kommunikation zwischen dem PC und AKD2G. Sie finden die Setup-Software auf der mitgelieferten DVD, im Download-Bereich der Kollmorgen-Website und im Produkt-WIKI (www.wiki-kollmorgen.eu).

Sie können Parameter einfach ändern und die Wirkung auf den Verstärker direkt beobachten, da eine permanente (Online-)Verbindung zum Verstärker besteht. Sie können auch wichtige Istwerte vom Verstärker abrufen, die auf dem PC-Monitor angezeigt werden (Oszilloskop-Funktionen).

Sie können Datensätze auf Datenträgern speichern (Archivierung) sowie auf andere Verstärker laden oder zu Sicherungszwecken verwenden. Sie können die Datensätze auch ausdrucken.

Die meisten Standard-Feedbacks sind Plug-and-Play-kompatibel. Die Typenschilddaten des Motors werden im Rückführsystem gespeichert und vom Verstärker beim Einschalten automatisch abgerufen. Die Daten der nicht Plug-and-Play-kompatiblen Motoren von Kollmorgen sind in WorkBench gespeichert und können per Mausklick über die Bildschirmseite "Motor" in der WorkBench-Software geladen werden.

Eine umfassende Onlinehilfe mit Beschreibungen aller Variablen und Funktionen bietet Ihnen in jeder Situation Unterstützung.

9.2.2.3 Hardware-Anforderungen

Die Serviceschnittstelle (X20, RJ45) des Verstärkers wird über ein EtherNet-Kabel mit der EtherNet-Schnittstelle des PCs verbunden (→ # 101).

Mindestanforderungen für den PC:

Prozessor: mindestens 1 GHz

RAM: 512 MB

Grafikarte: Windows-kompatibel, Farbe, mindestens 1024 x 768 dpi

Laufwerke: Festplatte mit mindestens 500 MB freiem Speicherplatz, DVD-Laufwerk oder Download aus dem Internet

Schnittstellen: eine freie EtherNet-Schnittstelle oder ein Switch-Anschluss

9.2.2.4 Betriebssysteme

Windows 7/8/10

WorkBench unterstützt Windows 7, 8 und 10.

DotNet Framework 4.6.1 oder höher ist erforderlich.

Internet Explorer 10 oder höher.

Unix, Linux

Die Software arbeitet nicht unter Unix / Linux.

9.2.2.5 Installation unter Windows 7/8/10

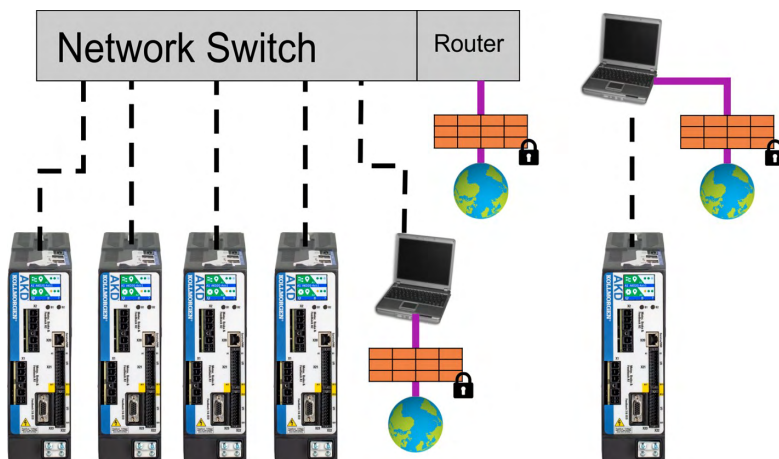
Die DVD enthält ein Installationsprogramm für die Setup-Software. Die aktuelle Setup-Software können Sie von www.kollmorgen.com herunterladen.

Hinweise zum Einbau

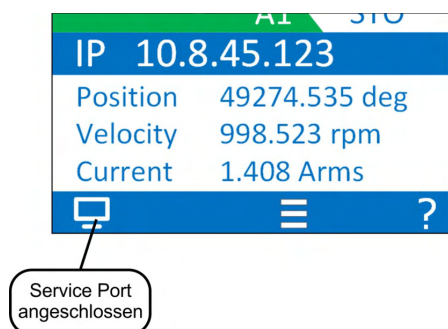
- Autostart-Funktion aktiviert:
Legen Sie die DVD in ein freies Laufwerk ein. Ein Fenster mit dem Startbildschirm wird geöffnet. Darin wird eine Verknüpfung mit der Setup-Software WorkBench angezeigt. Klicken Sie auf die Verknüpfung, und befolgen Sie die Anweisungen.
- Autostart-Funktion deaktiviert:
Legen Sie die DVD in ein freies Laufwerk ein. Klicken Sie in der Taskleiste auf **Start** und dann auf **Ausführen**. Geben Sie im Eingabefenster den Programmaufruf : x:\index.htm (x= korrekter DVD-Laufwerksbuchstabe) ein.
Klicken Sie auf **OK** und fahren Sie wie vorstehend beschrieben fort.

Anschluss an die EtherNet-Schnittstelle des PCs

- Schließen Sie das Schnittstellenkabel an eine EtherNet-Schnittstelle an Ihrem PC oder an einen Switch und die Serviceschnittstelle X20 des AKD2G an (→ # 101).



Die LCD Anzeige zeigt ein Symbol an, wenn die Verbindung zwischen AKD2G und WorkBench aktiv ist.



9.3 Ein- und Ausschaltverhalten

Dieses Kapitel beschreibt das Ein- und Ausschaltverhalten des AKD2G mit STO.

Verhalten der "Haltebremsen"-Funktion

Verstärker mit freigegebener Haltebremsenfunktion besitzen ein spezielles Timing für das Ein- und Ausschalten der Endstufe (→ # 84). Ereignisse, die das `AXIS#.ACTIVATE` Signal abschalten, lösen die Haltebremse aus. Wie bei allen elektronischen Schaltungen gilt die allgemeine Regel, dass das interne Haltebremsenmodul ausfallen kann.

Wenn der Servoverstärker den Motorstillstand erkennt (konfiguriert mit `AXIS#.ZEROT` und `AXIS#.ZEROV`) oder es während eines Stopp-Vorgangs zu einer Zeitüberschreitung kommt, wird die Bremse geschlossen. Setzen Sie bei vertikalen Achsen den Parameter `AXIS#.MOTOR.BRAKEIMM` auf 1, damit die Motorhaltebremse (→ # 84) nach Fehlern oder Hardware Disable ohne Verzögerung einfällt.

Verhalten bei Unterspannung

Das Verhalten bei Unterspannungszuständen hängt von der Einstellung `VBUS.UVMODE` ab.

VBUS.UVMODE	DC-Bus-Unterspannungsmodus. Hilfe zur Konfiguration dieses Parameters finden Sie in der WorkBench Onlinehilfe.
0	Der Verstärker meldet bei jedem Auftreten eines Unterspannungszustands einen F2007-Unterspannungsfehler.
1 (Standard)	Der Verstärker gibt eine W2007-Warnung aus, wenn er nicht freigegeben ist. Der Verstärker meldet einen Fehler, wenn der Verstärker bei Auftreten des Zustands freigegeben ist oder versucht wird, ihn freizugeben, während ein Unterspannungszustand auftritt.

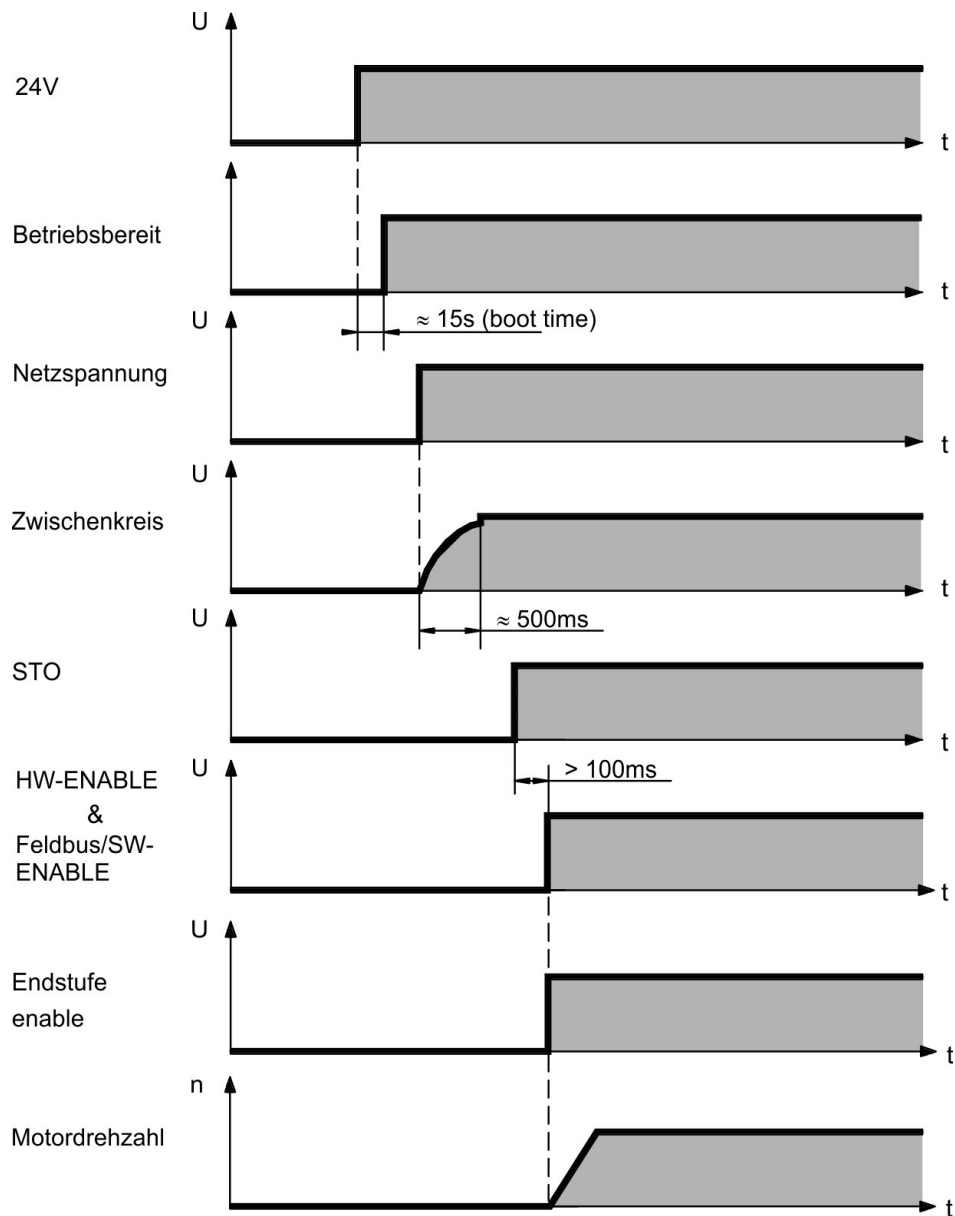
Funktionale Sicherheit

Der Antrieb kann gebremst und im Stillstand mit STO gesichert werden. Auch wenn die Leistungsversorgung eingeschaltet ist, ist die Antriebsachse gegen unbeabsichtigten Wiederanlauf geschützt. Im Kapitel "Funktionale Sicherheit" wird die Verwendung der Sicherheitsfunktionen beschrieben (→ # 134).

- Die funktionale Sicherheit, z.B. bei hängenden Lasten (vertikale Lasten), erfordert eine zusätzliche Bremse, angesteuert z.B. von der zweiten Achse oder von einer Sicherheitssteuerung. Die Bremsen können den Achsen mit WorkBench zugewiesen werden.
- Der Hardware Enable leitet keinen kontrollierten Stopp ein, sondern schaltet die Endstufe sofort ab.
- Setzen Sie bei vertikalen Achsen den Parameter `AXIS#.MOTOR.BRAKEIMM` auf 1, damit die Bremse nach Fehler oder Hardware Disable ohne Verzögerung einfällt.

9.3.1 Einschaltverhalten im Standardbetrieb

Das folgende Schema zeigt die korrekte Sequenz zum Einschalten des Verstärkers.



9.3.2 Ausschaltverhalten

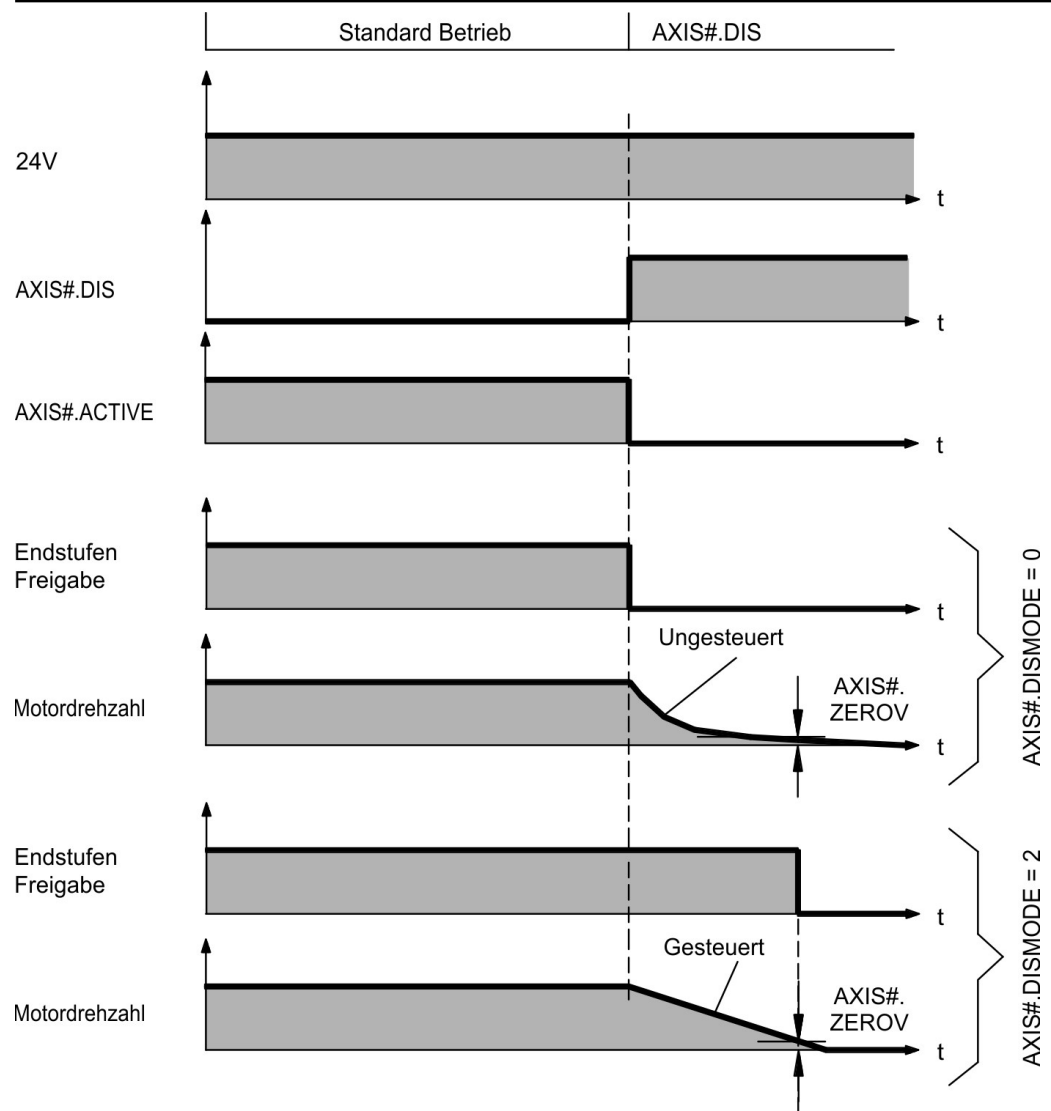
INFO

Die 24 V-Versorgung des Verstärkers muss konstant aufrecht erhalten werden. STO deaktiviert die Endstufe sofort. Konfigurierte digitale Eingänge und Feldbusbefehle können verwendet werden, um kontrollierte Stopps auszuführen.

9.3.2.1 Ausschaltverhalten unter Verwendung des Befehls **AXIS#.DIS**

Die Taste Enable/Disable in WorkBench gibt intern einen **AXIS#.DIS**-Befehl an den Verstärker aus. Hinweise zur Konfiguration der Eingänge und Softwarebefehle finden Sie in der WorkBench *Onlinehilfe*. Dieses Enable-Signal wird auch "Softwarefreigabe" genannt.

AXIS#. DISMODE	AXIS#.DISMODE steuert das Verhalten des AXIS#.DIS -Befehls, der über WorkBench, eine Klemme oder über den Feldbus ausgegeben wird.
0	Achse sofort deaktivieren. Wenn der Servoverstärker den Motorstillstand erkennt (AXIS#.ZEROV) oder es zu einer Zeitüberschreitung kommt, wird die Bremse geschlossen. Stopp der Kategorie 0 gemäß EN 60204 (→ # 19).
2	Kontrollierten Stopp verwenden, um den Verstärker sofort zu deaktivieren. Wenn der Servoverstärker den Motorstillstand erkennt (AXIS#.ZEROV) oder es zu einer Zeitüberschreitung kommt, wird die Bremse geschlossen. Stopp der Kategorie 1 gemäß EN 60204 (→ # 19).

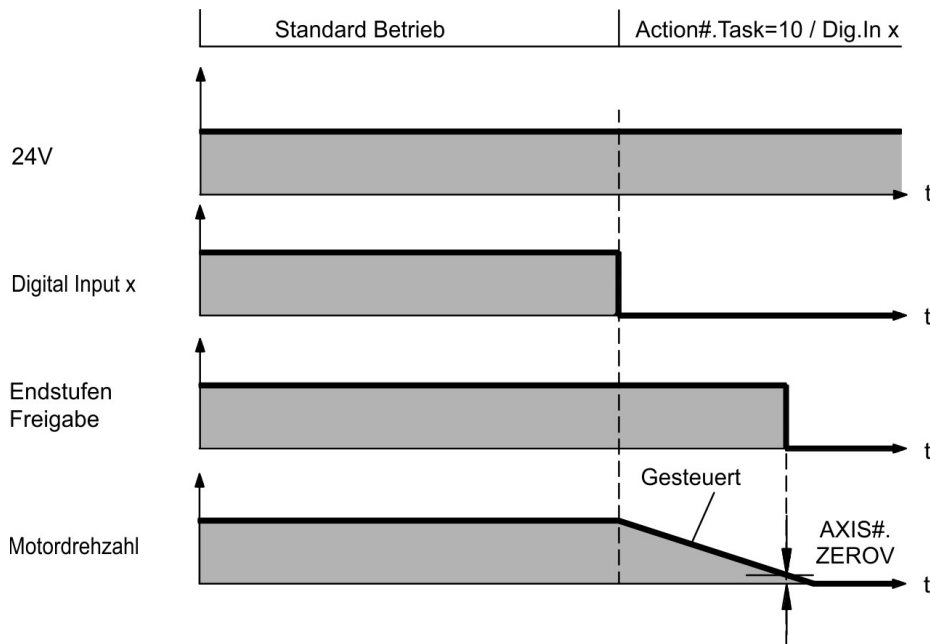


Die Bremse fällt ein, Wenn der Servoverstärker den Motorstillstand erkennt (**AXIS#.ZEROV**) oder die Wartezeit (**AXIS#.ZEROT**) abgelaufen ist (→ # 84).

9.3.2.2 Ausschaltverhalten unter Verwendung eines digitalen Eingang (kontrollierter Stopp)

Dies ist ein Stopp der Kategorie 1 gemäß EN 60204 (→ # 19).

Ein digitaler Eingang wird konfiguriert, um den Motor zu einem kontrollierten Stopp zu bringen und dann den Verstärker zu deaktivieren und die Haltebremse zu aktivieren (falls vorhanden). Die Konfiguration von digitalen Eingängen ist in der WorkBench *Onlinehilfe* beschrieben.

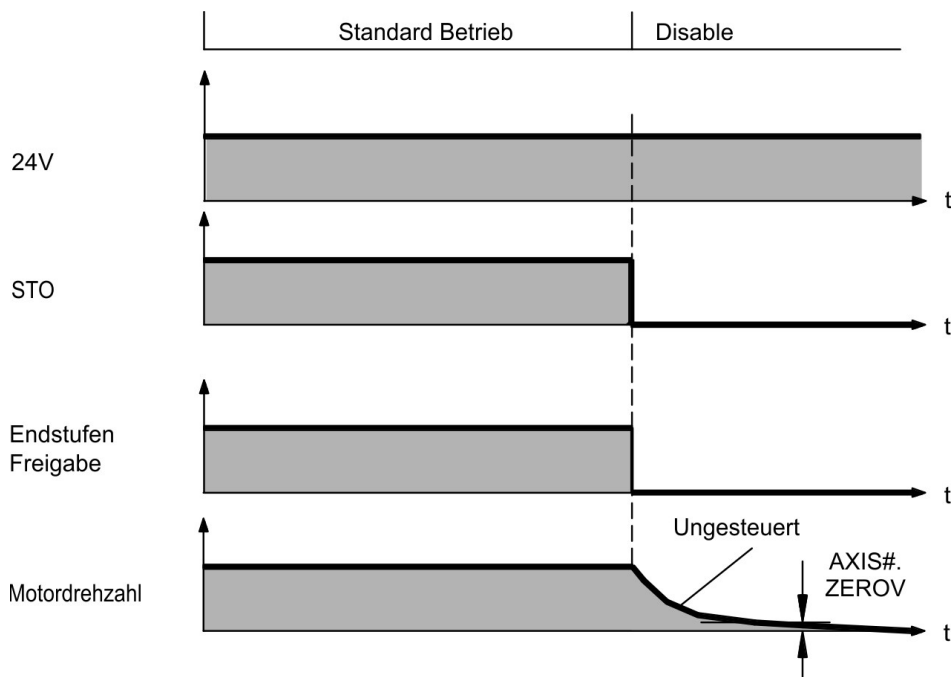


Die Bremse fällt ein, Wenn der Servoverstärker den Motorstillstand erkennt (AXIS#.ZEROV) oder die Wartezeit (AXIS#.ZEROT) abgelaufen ist (→ # 84).

9.3.2.3 Ausschaltverhalten unter Verwendung des STO Eingangs (ungesteuerter Stopp)

Dies ist ein Stopp der Kategorie 0 gemäß EN 60204 (→ # 19).

STO deaktiviert die Endstufe sofort.



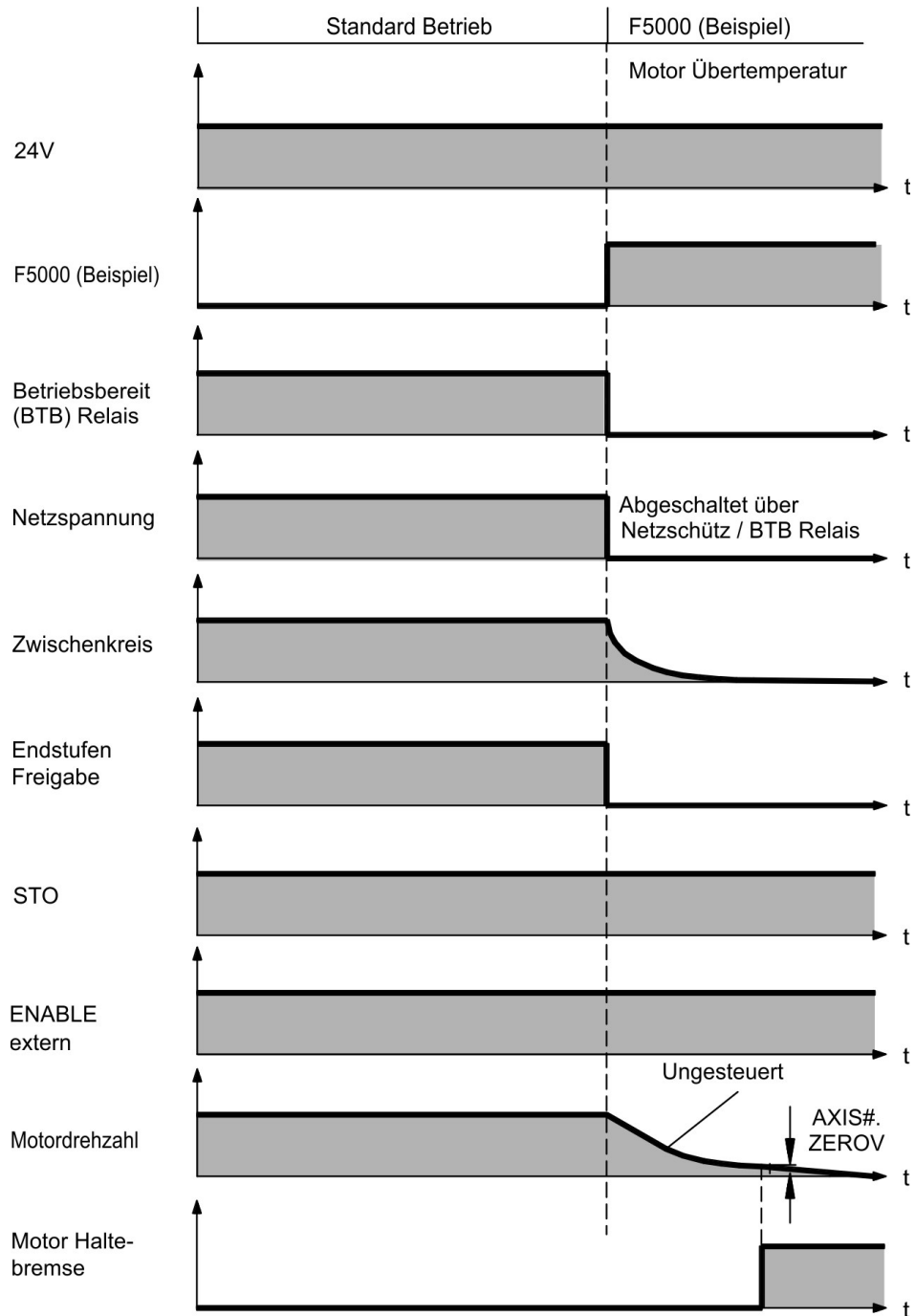
Die Bremse fällt ein, Wenn der Servoverstärker den Motorstillstand erkennt (AXIS#.ZEROV) oder die Wartezeit (AXIS#.ZEROT) abgelaufen ist (→ # 84). Setzen Sie Parameter AXIS#.MOTOR. BRAKEIMM bei vertikalen Achsen auf 1, damit die Motorhaltebremse nach STO ohne Verzögerung einfällt.

9.3.2.4 Ausschaltverhalten bei Auftreten eines Fehlers

Das Verhalten des Antriebs hängt immer vom Fehlertyp und der Einstellung verschiedener Parameter ab (AXIS#.DISMODE, VBUS.UVFTHRESH, AXIS#.ZEROV und andere; Details finden Sie in der *WorkBench Online-Hilfe*). In der *WorkBench Onlinehilfe* finden Sie im Abschnitt *Fehler- und Warnmeldungen* eine Tabelle, in der das spezifische Verhalten der einzelnen Fehler beschrieben wird. Die folgenden Seiten zeigen Beispiele für mögliches Verhalten bei Fehlern. Das Fehlerrelais (DOU9) schaltet das Netzschütz (Not-Aus Kreis).

Ausschaltverhalten bei Fehlern, die eine Deaktivierung der Endstufe bewirken

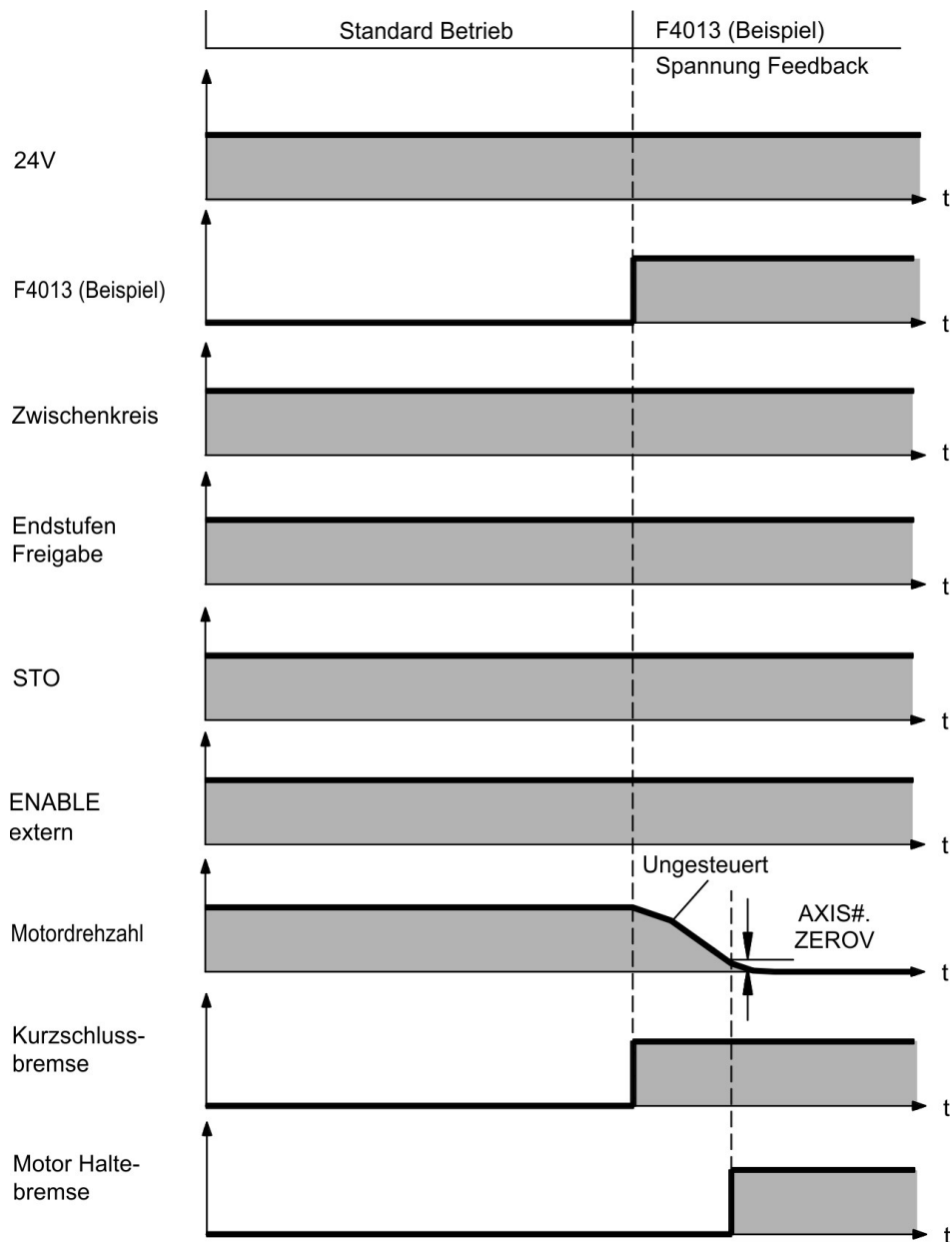
Dies ist ein Stopp der Kategorie 0 gemäß EN 60204 (→ # 19).



Die Bremse fällt ein, Wenn der Servoverstärker den Motorstillstand erkennt (AXIS#.ZEROV) oder die Wartezeit (AXIS#.ZEROT) abgelaufen ist (→ # 84). Setzen Sie Parameter AXIS#.MOTOR. BRAKEIMM bei vertikalen Achsen auf 1, damit die Motorhaltebremse nach Fehlern ohne Verzögerung einfällt.

Ausschaltverhalten bei Fehlern, die eine dynamische Bremsung bewirken

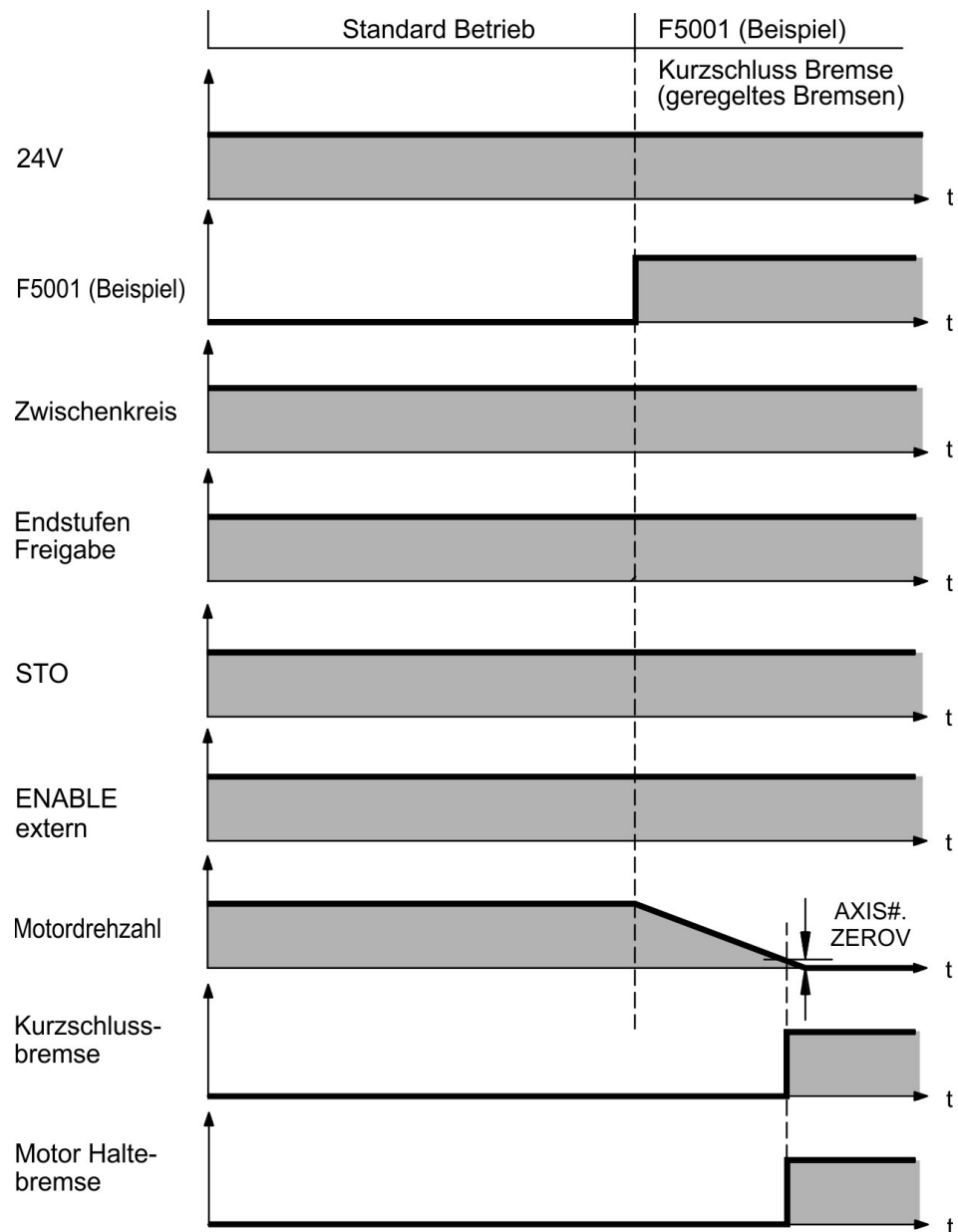
Dies ist ein Stopp der Kategorie 2 gemäß EN 60204 (→ # 19).



Die Bremse fällt ein, Wenn der Servoverstärker den Motorstillstand erkennt (AXIS#.ZEROV) oder die Wartezeit (AXIS#.ZEROT) abgelaufen ist (→ # 84).

Ausschaltverhalten bei Fehlern, die einen kontrollierten Stopp bewirken

Dies ist ein Stopp der Kategorie 2 gemäß EN 60204 (→ # 19).



Die Bremse fällt ein, Wenn der Servoverstärker den Motorstillstand erkennt (AXIS#.ZEROV) oder die Wartezeit (AXIS#.ZEROT) abgelaufen ist (→ # 84).

9.4 Fehler und Warnmeldungen

9.4.1 Fehler und Warnmeldungen AKD2G

Ein Fehler ist grundsätzlich die Meldung eines kritischen Systemversagens, das den Betrieb der Maschine stoppt. Abhängig von der Schwere des Fehlers wird einer der System-Stopp Mechanismen angewendet.

Eine Warnung ist grundsätzlich die Meldung eines kritischen Systemzustandes, der nicht einen sofortigen Betriebsstopp erfordert.

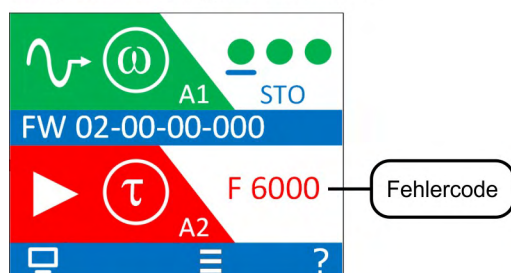
Fehler und Warnungen haben die gleiche 4-stellige Kodierung:

G G X X, dabei ist GG ein 2-stelliger Gruppencode und XX eine zweistellige ID.

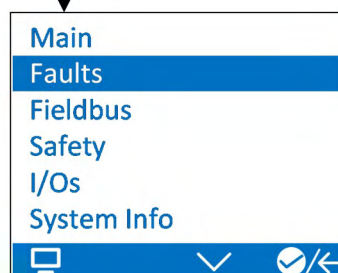
GG	Gruppe	GG	Gruppe
10	System	4#	Feedback (# ist die Feedback Nummer)
11	Datei	50	Motor
15	Hardware	55	Wake&&Shake
20	Leistung	60	Antriebstechnik
25	Temperatur	70	Feldbus
30	Software	90	Sicherheit

In der Anzeige an der Frontplatte des Verstärkers wird die Nummer des aufgetretenen Fehlers angezeigt. Navigieren Sie mit B1 / B2 zum Fehlerbildschirm, der eine kurze Beschreibung des Fehlers oder der Warnung anzeigt.

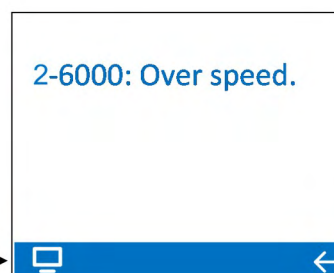
Beispiel: Zweiachsig, Fehler Achse 2



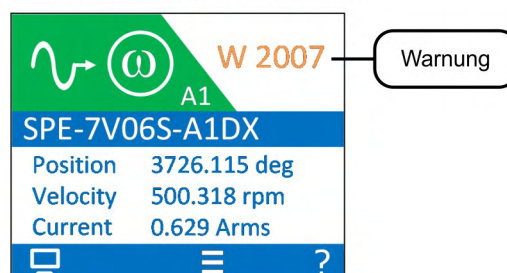
B1



B2



Beispiel: Einachsig, Warnung Achse 1



Sie können mit dem Parameter AXIS#. FAULTS (# = Achsennummer) die anstehenden Fehler bezogen auf eine Achse abrufen. Der Abruf von Warnmeldung funktioniert mit den Kommandos AXIS#. WARNINGS und DRV.WARNINGS.

Es können mehrere Fehler gleichzeitig vorliegen. Prüfen Sie die WorkBench Fehlerseite oder lesen Sie den Status von DRV.FAULTS und AXIS#.FAULTS, um die vollständige Liste der aktuellen Fehler anzuzeigen.

DRV.FAULTS liefert alle Fehler der Geräteachsen im Format #-GGXX.

ACHTUNG

Beseitigen Sie auftretende Fehler und Störungen unter Beachtung der Arbeitssicherheit. Fehlerbeseitigung nur durch qualifiziertes und eingewiesenes Fachpersonal.

INFO

Weitere Informationen zu Fehlermeldungen, Fehlerbeseitigung und zum Löschen von Fehlern finden Sie in der WorkBench-Onlinehilfe.

9.5 Fehlerbehebung

Fehler können aus den verschiedensten Gründen auftreten, die von den Bedingungen in Ihrer Anwendung abhängen. Die Ursachen für Fehler in Mehrachsensystemen können besonders komplex sein. Wenn Sie einen Fehler nicht mit der nachstehenden Anleitung zur Fehlerbehebung beheben können, bietet Ihnen unser Kundendienst weitere Unterstützung.

ACHTUNG

Beseitigen Sie auftretende Fehler und Störungen unter Beachtung der Arbeitssicherheit. Fehlerbeseitigung nur durch qualifiziertes und eingewiesenes Fachpersonal.

INFO

Weitere Informationen zur Fehlerbeseitigung finden Sie in der WorkBench-Onlinehilfe.

Problem	Mögliche Ursachen	Maßnahmen
MMI-Meldung: Kommunikationsfehler	<ol style="list-style-type: none"> 1. falsches Kabel verwendet, Kabel an Servoverstärker oder PC falsch eingesteckt 2. falsche PC-Schnittstelle gewählt 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Kabel in die richtigen Anschlüsse am Servoverstärker und am PC einstecken 2. richtige Schnittstellen wählen
Antrieb wird nicht freigegeben	<ol style="list-style-type: none"> 1. HW Enable konfiguriert aber nicht verdrahtet 2. HW oder SW Enable nicht aktiviert 	<ol style="list-style-type: none"> 1. HW Enable am zugewiesenen Eingang anschließen 2. 24V an HW Enable anlegen und SW Enable aktivieren in WorkBench / Fieldbus
Motor dreht nicht	<ol style="list-style-type: none"> 1. Servoverstärker gesperrt 2. Softwarefreigabe nicht eingestellt 3. Bruch in Sollwertkabel 4. Motorphasen vertauscht 5. Bremse nicht gelöst 6. Antrieb ist mechanisch blockiert 7. Motor-Polzahl falsch eingestellt 8. Feedback falsch eingestellt 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Freigabesignal anwenden 2. Softwarefreigabe einstellen 3. Sollwertkabel prüfen 4. Motorphasensequenz korrigieren 5. Bremssteuerung prüfen 6. Mechanik prüfen 7. Motor-Polzahl einstellen 8. Feedback korrekt konfigurieren
Motor schwingt	<ol style="list-style-type: none"> 1. Verstärkung zu hoch (Drehzahlregler) 2. Schirmung des Rückführkabels unterbrochen 3. AGND nicht verdrahtet 	<ol style="list-style-type: none"> 1. AXIS#.VL.KP (Drehzahlregler) reduzieren 2. – Rückführkabel ersetzen 3. AGND an CNC-GND anschließen
Antrieb meldet Schleppfehler	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ieff oder Ipeak zu klein 2. Strom- oder Geschwindigkeitsgrenzen erreicht 3. Beschleunigungs-/Verzögerungsrampe zu lang 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Motor-/VerstärkerAuslegung prüfen 2. Prüfen, dass AXIS#.IL.LIMITN/P, AXIS#.VL.LIMITN/P den Verstärkerbetrieb nicht einschränken 3. AXIS#.ACC/AXIS#.DEC reduzieren
Überhitzung des Motors	<ol style="list-style-type: none"> 1. Motor-Nennleistung überschritten 2. Motorstrom Einstellung fehlerhaft 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Motor-/VerstärkerAuslegung prüfen 2. Dauer- und Spitzenstromwerte des Motors korrekt einstellen
Achse zu weich	<ol style="list-style-type: none"> 1. AXIS#.VL.Kp (Drehzahlregler) zu klein 2. AXIS#.VL.Ki (Drehzahlregler) zu klein 3. Filter zu hoch eingestellt 	<ol style="list-style-type: none"> 1. AXIS#.VL.KP (Drehzahlregler) erhöhen 2. AXIS#.VL.KI (Drehzahlregler) erhöhen 3. Hinweise zur Reduzierung der Filterung in Dokumentation lesen (AXIS#.VL.AR*)
Achse läuft rauh	<ol style="list-style-type: none"> 1. AXIS#.VL.Kp (Drehzahlregler) zu hoch 2. AXIS#.VL.Ki (Drehzahlregler) zu hoch 3. Filter zu niedrig eingestellt 	<ol style="list-style-type: none"> 1. AXIS#.VL.KP (Drehzahlregler) reduzieren 2. AXIS#.VL.KI (Drehzahlregler) reduzieren 3. Hinweise zur Erhöhung der Filterung in der Dokumentation lesen (AXIS#.VL.AR*)

--/ --

10 Sicherheits-Handbuch

Gültig für AKD2G Hardware Revision A

ACHTUNG

Beta Geräte: Sicherheitsfunktionen sind weder zugelassen noch zertifiziert. Verwenden Sie diese Funktionalität bis auf Weiteres nicht in Anwendungen mit Anforderungen an funktionale Sicherheit.

Bisherige Ausgaben des Sicherheits-Handbuchs

Ausgabe	Bemerkungen
S101, 12/2019	Funktionale Sicherheit Option 1
S102, 04/2020	Werkseinstellung: STO aktiv, max. Länge ungeschirmter I/O Leitungen (3 m), Fehlerbehebung aktualisiert, Beschreibung F9004/9005 aktualisiert, SFF=75%, STO zertifiziert

10.1	Allgemeine Hinweise	134
10.2	Verifizierung	137
10.3	Funktionale Sicherheit Option 1 (I/O, SIL2 PLd)	137
10.4	Einstellungen	143
10.5	Sicherheits-Fehler, Sicherheits-Warnungen	144
10.6	Parameter Referenzliste für funktionale Sicherheit	146

10.1 Allgemeine Hinweise

Der resultierende Level der funktionalen Sicherheit (SIL und/oder PL) wird unter Berücksichtigung des gesamten Antriebssystems berechnet. Das Antriebssystem besteht im wesentlichen aus:

- Motion Controller (z.B. AKC/KAS)
- Safety Controller (z.B. KSM)
- Servoverstärker (AKD2G) und Servomotoren (z.B. AKM2G)
- Motorbremsen, Feedback Systeme
- Kabel zur Verbindung von Servoverstärker und Motor
- Sensoren / Aktoren

Die in diesem Kapitel angegebenen Sicherheitslevel können erreicht werden, wenn Komponenten verwendet werden.

ACHTUNG

Der Benutzer muss sicherstellen, dass die Anwendung alle relevanten Richtlinien und örtlichen elektrischen Vorschriften einhält. Der Benutzer ist für die Implementierung und Validierung des Antriebssystems und des Sicherheitssystems verantwortlich.

Für Arbeiten wie Installation, Inbetriebnahme und Verifizierung/Validierung darf nur qualifiziertes Personal eingesetzt werden.

- Mechanische Installation: nur durch Fachpersonal mit mechanischen Kenntnissen gemäß IEC 60417-6183.
- Elektrische Installation: nur durch Fachpersonal mit elektrotechnischen Kenntnissen gemäß IEC 60417-6182.
- Parametrierung Funktionale Sicherheit: Das Wissen des Personals muss der Komplexität und dem Safety Integrity Level des Antriebssystems entsprechen.
- Verifizierung/Validierung: Nur von unterwiesenem Personal nach jeder Änderung in der Installation. Das Wissen des Personals muss der Komplexität und dem Safety Integrity Level des Antriebssystems entsprechen.

INFO

Sicherer Zustand: Der sichere Zustand besteht immer darin, das Motordrehmoment an allen Achsen zu entfernen, die Bremse (n) zu betätigen, alle sicheren digitalen Ausgänge zu deaktivieren und die sichere Feldbusverbindung (falls zutreffend) in den sicheren Zustand zu versetzen.

Ausfallsicher: I/O Fehler und interne Fehler (z. B. Probleme am Laufwerk oder am Sicherheitssystem selbst) führen zu einem sicheren Zustand.



VORSICHT Hohe elektrische Spannung!

Gefahr durch elektrischen Schlag! Die Sicherheitsfunktion gewährleistet keine elektrische Trennung am Leistungsausgang. Wenn ein Zugang zu den Motor- oder Verstärkeranschlüssen erforderlich ist,

- trennen Sie den Verstärker von der Netzspannung,
- beachten Sie die Entladezeit des Zwischenkreises,
- achten Sie darauf, dass der Schaltschrank sicher abgeschaltet und gegen Wiedereinschalten geschützt ist (Abspernung, Warnzeichen usw.).

10.1.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Sicherheitsfunktionen sind dazu gedacht, die Risiken des Betriebs der Maschine auf tolerierbare Risiken zu reduzieren. Um funktionale Sicherheit zu erreichen, muss die Schaltung des Sicherheitskreises die Anforderungen der EN60204, EN12100 und EN13849-1 erfüllen.

ACHTUNG

- Das Netzwerk, an das der Servoverstärker angeschlossen ist, muss entsprechend dem Stand der Informationstechnik geschützt sein.
- IT Spezialisten des Anwenders müssen analysieren, ob weitere Sicherheitsmaßnahmen erforderlich sind, um die funktionale Sicherheit zu gewährleisten.
- Die Firmware des Servoverstärkers kann aktualisiert werden. Bevor der Betrieb wieder gestartet wird, muss der Parametersatz neu geladen, verifiziert und geprüft werden.
- Bei bestimmten Applikationen treiben zwei Motoren dieselbe mechanische Achse an. Es liegt in der Verantwortung des Anwenders, sicherzustellen, dass eine Fehlerreaktion am ersten Motorantrieb auch am zweiten Motor durchgeführt wird und umgekehrt. Hierfür können sichere I/O und/oder ein sicherer Feldbus wie FSoE verwendet werden.
- Beta Geräte: Sicherheitsfunktionen sind weder zugelassen noch zertifiziert. Verwenden Sie diese Funktionalität bis auf Weiteres nicht in Anwendungen mit Anforderungen an funktionale Sicherheit.

10.1.2 Nicht bestimmungsgemäße Verwendung

Die Sicherheitsfunktion darf nicht verwendet werden, wenn der Verstärker in Not-Aus Situationen still gesetzt werden muss. Im Not-Aus Fall wird das Netzschütz abgeschaltet (Not-Aus Taster).

Die STO Funktion erfordert zweikanalige Ansteuerung, wenn der Performance Level SIL2/PLd Cat.3 in der Anlage erreicht werden soll. Der Anschluss einer konstanten 24 VDC Spannung an einen der STO Eingänge ist nicht zulässig, wenn die Sicherheitsfunktion genutzt werden soll.

Das Gerät ist wartungsfrei. Wenn das Gerät geöffnet wird, erlischt die Garantie. Bei Beschädigung oder Fehlfunktion müssen Sie das Gerät zur Reparatur einsenden oder austauschen.

10.1.3 Abkürzungen für funktionale Sicherheit

Weitere Abkürzungen siehe (→ # 12).

Abkürzung	Bedeutung
A#, AXIS#	A# oder AXIS# sind Platzhalter für die Nummer der Achse. Verwendet bei Parametern (AXIS#.SAFE.STO.ACTIVE) und Signalnamen (STO-A-A#).
(→ # 53)	"siehe Seite 53" in diesem Dokument
→ xyz	"siehe Kapitel xyz" in diesem Dokument
CCF	Ausfall infolge gemeinsamer Ursache
FS1	Funktionale Sicherheit Option 1 (STO)
HFT	Hardware Fehlertoleranz
MTTFd	Mittlere Zeit bis zum gefahrbringenden Ausfall
OSSD	Output Switching Signal Device
PELV	Schutzkleinspannung
PFHd	Wahrscheinlichkeit eines gefahrbringenden Ausfalls pro Stunde
PL	Performance level
SC	Systematic Capability
SFF	Anteil ungefährlicher Ausfälle
SIL	Safety integrity level
STO	Sicher abgeschaltetes Moment
TM	Gebrauchsdauer

10.1.4 Einbauraum, Verdrahtung

Einbauraum

Da der Verstärker die Schutzart IP20 besitzt, müssen Sie einen Einbauraum wählen, der den sicheren Betrieb des Verstärkers ermöglicht. Der Einbauraum muss mindestens die Schutzart IP54 besitzen.

Transport gemäß EN 61800-2	
INFO	Nur in der wiederverwertbaren Originalverpackung des Herstellers transportieren.
Temperatur	-25 bis +70 °C, max. Änderungsrate 20 K/Stunde, Klasse 2K3.
Relative Luftfeuchte	max. 95% bei +40°C, nicht kondensierend, Klasse 2K3.
Schock	ACHTUNG: Beim Transport Stöße vermeiden. AKD2G Module sind geprüft für Klasse 2M1 gemäß EN 60721-3-2.
Lagerung gemäß EN 61800-2	
Temperatur	-25 bis +55 °C, max. Änderungsrate 20 K/Stunde, Klasse 1K4.
Relative Luftfeuchte	5 bis 95%, nicht kondensierend, Klasse 1K3.
Betrieb gemäß IEC 61800-2	
Umgebungs-kategorie	Umgebungs-kategorie 3K3
Temperatur	<p>Interner Bremswiderstand genutzt:</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 0 bis +40 °C unter Nennbedingungen ● +40 bis +60 °C mit Stromreduzierung von 3 % pro K <p>Interner Bremswiderstand nicht genutzt:</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 0 bis +50 °C unter Nennbedingungen ● +50 bis +60 °C mit Stromreduzierung von 2 % pro K
Relative Luftfeuchte	5 bis 85 %, nicht kondensierend, EN 61800-2 Klasse 3K3
Einsatzhöhe	<ul style="list-style-type: none"> ● Bis zu 1000 m üNN ohne Beschränkungen. ● 1000 bis 2000 m üNN mit Leistungsrücknahme 1,5%/100m ● Maximale Einsatzhöhe: 2000 m üNN
EMV Immunität	Erhöhte Immunität gemäß EN 61800-5-2
Verschmutzungsgrad	Servoverstärker Verschmutzungsgrad 2 gemäß EN 60664-1
Vibrationsklasse	Servoverstärker Vibrationsklasse 3M1 gemäß EN 61800-2
Schockklasse	Servoverstärker Schockklasse L gemäß EN 61800-2
Schutzklasse	Servoverstärker Schutzklasse IP 20 gemäß EN 60529
Einbauraum	Minimale Schaltschrankgröße (BxHxT): 406 x 406 x 254 mm
Gehäuseschutzart	Mindestens IP 54 gemäß IEC 60529

Verdrahtung

Die Verdrahtung innerhalb des Schaltschranks (IP 54) muss den Anforderungen von EN 60204-1 und EN 13849-2 (Tabelle D.4) genügen. Verwenden Sie Kupferadern, 0,5 mm² (20 AWG) mit Aderendhülsen. Die maximale Länge für ungeschirmte I/O-Leitungen im Schaltschrank beträgt 3 m. Wenn das I/O-Kabel den Schaltschrank verlässt, muss es EMV-abgeschirmt sein.

Bei Verdrahtung außerhalb des Schaltschranks müssen die Kabel fest verlegt werden, vor äußeren Beschädigungen geschützt (z. B. durch Verlegung in einem Kabelkanal, in verschiedenen ummantelten Kabeln oder einzeln durch einen geerdeten Anschluss geschützt).

ACHTUNG

Stellen Sie bei der Verdrahtung der sicheren digitalen Eingänge sicher, dass ein Kurzschluss zwischen den Eingängen, den Ausgängen oder zu einer Versorgungsleitung ausgeschlossen ist.

10.2 Verifizierung

Prüfen und verifizieren Sie die STO Verdrahtung (Beispiel (→ # 139)). Die Installation muss von geschultem Personal nach jeder Änderung in der Installation verifiziert werden. Das Wissen des Personals muss der Komplexität und dem Safety Integrity Level des Antriebssystems entsprechen.

Funktionstest

ACHTUNG

Bei der ersten Inbetriebnahme und nach jedem Eingriff in die Verkabelung der Achse oder nach dem Austausch von einer oder mehreren Komponenten des Antriebs muss die STO-Funktion geprüft werden. Das Funktionstest-Intervall sollte ein Jahr betragen, um den erforderlichen PFH zu erreichen.

Voraussetzung: [AXIS#.SAFE.STO.REPORTFAULT](#) = 1

GEFAHR: Betreten Sie nicht den Gefahrenbereich während des Funktionstests!

Methode 1, Achse bleibt freigegeben	Methode 2, Achse gesperrt
<ol style="list-style-type: none"> 1. Achse stoppen. 2. Vorsicht: Vertikale Last blockieren. 3. Achse bleibt freigegeben. 4. Aktivieren Sie die STO Funktion, z.B. durch Öffnen der Schutztür. 5. Die Achse zeigt den Fehler F9000 an. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Achse stoppen. 2. Vorsicht: Vertikale Last blockieren. 3. Achse sperren. 4. Aktivieren Sie die STO Funktion, z.B. durch Öffnen der Schutztür. 5. Die Achse zeigt die Warnung W9000 an.

10.3 Funktionale Sicherheit Option 1 (I/O, SIL2 PLd)

ACHTUNG

Beta Geräte: Sicherheitsfunktionen sind weder zugelassen noch zertifiziert. Verwenden Sie diese Funktionalität bis auf Weiteres nicht in Anwendungen mit Anforderungen an funktionale Sicherheit.

Dieses Handbuch ist gültig für AKD2G Servoverstärker mit Safety Option 1:

AKD2G - xxx - xxxxx - x1xx - xxxx

Die Sicherheitsfunktion STO im AKD2G mit Safety Option 1 ist zertifiziert.

ACHTUNG

Der Servoverstärker ist betriebsbereit mit vorkonfigurierter STO Funktion.

Normen

Norm	Inhalt
EN 13849:2015	Sicherheit von Maschinen: Sicherheitsrelevante Teile von Steuerungen
EN 62061:2015	Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer / elektronischer / programmierbarer elektronischer Systeme

Verfügbare Sicherheitsfunktionen

Kürzel	Funktion	Aktivierung	Siehe
STO	Sicher abgeschaltetes Moment	Sichere digitale Eingänge für eine oder beide Achsen.	(→ # 139)

10.3.1 Sicherheitskennzahlen, Übersicht

OSSD Testpulse sind nicht notwendig. Diese Eingänge sind jedoch kompatibel mit Sicherheitsgeräten, die Testpulse ausgeben. Eingehende Testpulse bis zu einer Länge von 1 ms werden ignoriert. Die Pulslänge der Testpulse sollte nicht mehr als 10% der Pulsperiode betragen.

Die Hardware Fehlertoleranz gemäß IEC 61508 beträgt HFT = 1. Zwei Fehler können zum Verlust der Sicherheit führen.

Die systematische Leistungsfähigkeit nach IEC 61508 für die sicherheitsgerichteten Teilsysteme des Servoverstärkers ist SC = 2. TM = 20 Jahre, SFF = 75%.

Funktion	ISO 13849-1	MTTF _d Jahre	DC _{AVG} [%]	IEC 62061	PFH [1/h]	CCF [%]	Reaktions-Zeit
STO zweikanalig	PL d, Kat. 3	≥100	≥60	SIL 2	3.44E-08	>65	< 3,5 ms

10.3.2 Technische Daten

INFO

Sichere Eingänge sind fest zur STO Funktion gemappt.

Wenn die STO Funktion (Safe Torque Off) nicht benötigt wird, müssen alle STO Eingänge direkt an +24 V angeschlossen werden. Die STO Funktion ist dann überbrückt und kann nicht verwendet werden.

I/O Hardware Daten

- Referenzmasse DGND
- Galvanische Isolation für 60 VDC
- Verzögerung Aktivierung ca. 5 µs
- Verzögerung Deaktivierung ca. 500 µs
- PELV Netzteil mit 24 VDC ±15% verwenden
- High 17 VDC bis 30 VDC, 5 mA bis 6 mA
- Low 0 VDC bis 5 VDC, max. 1 mA

Pinbelegung

X21	Signal	Beschreibung
A11	STO-A-A1	STO Kanal A (Achse 1)
B11	STO-B-A1	STO Kanal B (Achse 1)

Zweiachsige Geräte mit Option IO oder DX:

X22	Signal	Beschreibung
A12	STO-A-A2	STO Kanal A (Achse 2)
B12	STO-B-A2	STO Kanal B (Achse 2)

Parameter

Parameter	Beschreibung
AXIS#.SAFE.STO.A	Liest den Status des STO Eingangs Kanal A für Achse #.
AXIS#.SAFE.STO.B	Liest den Status des STO Eingangs Kanal B für Achse #.
AXIS#.SAFE.STO.ACTIVE	Liest den STO Status von Achse #.
AXIS#.SAFE.STO.REPORTFAULT	F9000 und W9000 werden nur ausgelöst für Achse #, wenn auf 1 gesetzt (default).

INFO

Vollständige Parameterbeschreibungen finden Sie in der *Parameter Referenz* (→ # 146).

Werkseinstellung

- Der Servoverstärker ist betriebsbereit mit vorkonfigurierter STO Funktion.
- [AXIS#.SAFE.STO.REPORTFAULT](#) auf 1 gesetzt.

10.3.3 Safe Torque Off (STO)

Safe Torque Off Beschreibung für Geräteoption Funktionale Sicherheit 1.

STO ist geeignet für SIL 2 gemäß EN 62061 und PLd / Kat.3 gemäß ISO 13849-1. STO ist ein Teilsystem Typ A gemäß IEC 61508.

STO schaltet die Endstufe des Servoverstärkers ab. Die STO Funktion entspricht einem ungesteuerten Bremsen nach EN 60204-1 Kategorie 0.

10.3.3.1 Wichtige Hinweise

ACHTUNG

Die Sicherheitskennzahlen in dieser Dokumentation beziehen sich auf AKD2G mit Funktionaler Sicherheit Option 1. Der Nutzer muss die Sicherheitskennzahlen der Sicherheitskette ermitteln.



! WARNUNG Vertikale Last kann herunterfallen!

Wenn die Last nicht sicher blockiert ist, kann dies zu schweren Verletzungen führen. Der Verstärker kann eine vertikale Last nicht halten, wenn die STO-Funktion aktiviert ist.

- Benutzen Sie eine sichere mechanische Sperre (zum Beispiel eine Motor-Haltebremse).

10.3.3.2 Aktivierung

Die digitalen STO-Eingänge (Kanäle A und B) müssen mit dem Ausgang eines Sicherheitsgeräts verbunden sein, das mindestens die Anforderungen von PLd, Cat. 3 nach EN 13849 entspricht. Technische Daten der sicheren Eingänge (→ # 138).

Wenn einer der STO Eingänge geöffnet oder auf 0 V gelegt wird, stoppt die Leistungsverorgung des Motors innerhalb von 3,5 ms. Der Motor verliert sein Drehmoment und trudelt aus.

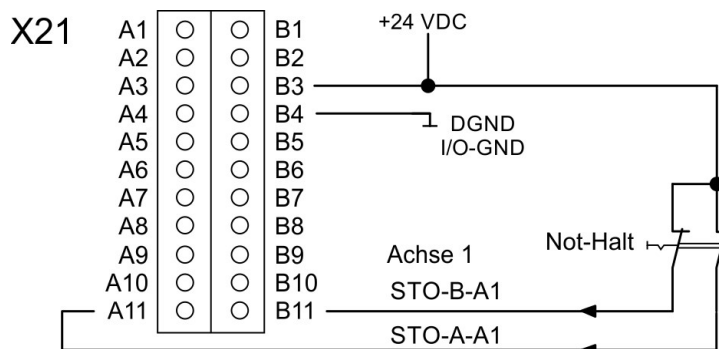
Der Servoverstärker überwacht, ob beide Eingänge (Kanäle) mehr als 100 ms in unterschiedlichem Zustand sind. In diesem Fall wird ein Sicherheitsfehler F9005 ausgelöst (→ # 142).

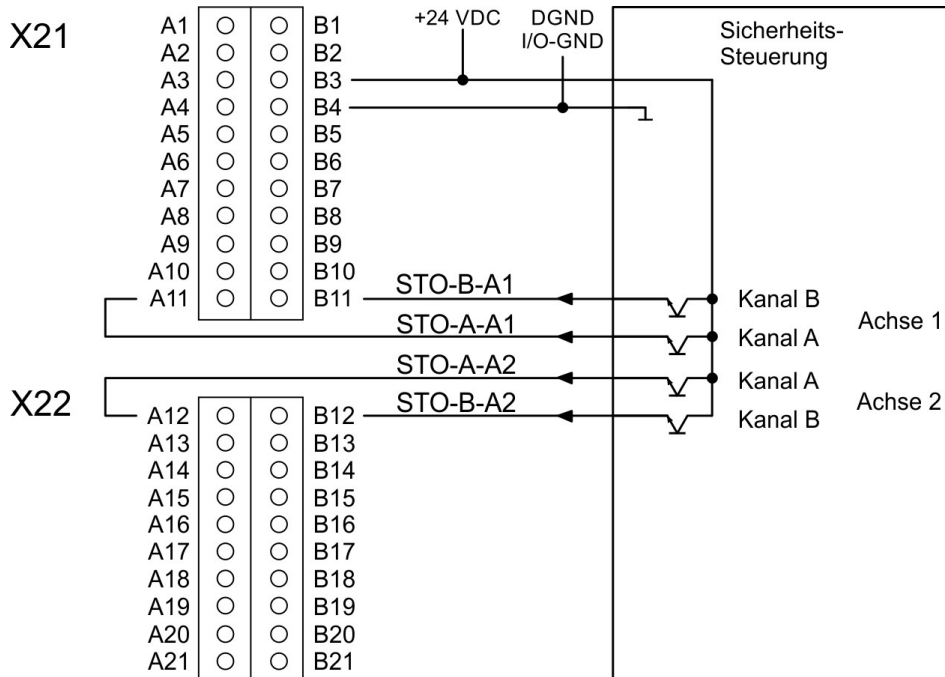
INFO

Beachten Sie die Hinweise zu Einbauort und Verdrahtung (→ # 136).

Anschlussbeispiel STO, einachsig, SIL2/PLd, Not-Halt

Hinweis: [AXIS1.SAFE.STO.REPORTFAULT](#) sollte bei STO Aktivierung mit einem Schalter auf 1 gesetzt sein.



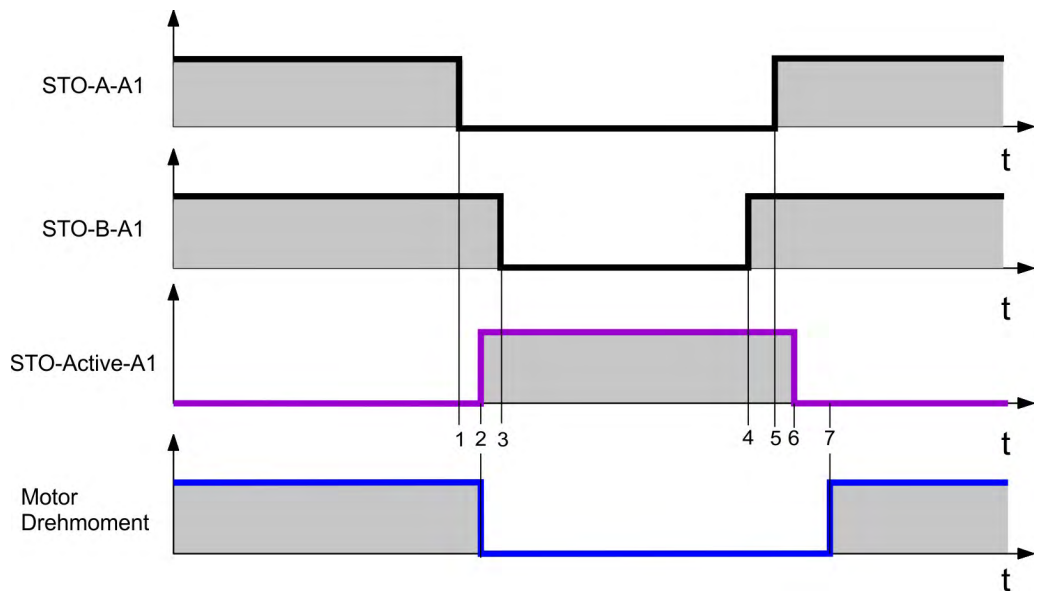
Anschlussbeispiel STO, zweiachsig, SIL2/PLd, Sicherheitssteuerung**10.3.3.3 Neustart**

Beispiel für Achse 1.

	AXIS1.SAFE.STO. REPORTFAULT = 1	AXIS1.SAFE.STO. REPORTFAULT = 0
Fall 1: Achse 1 war gesperrt, STO wurde aktiviert	W9000 gemeldet Neustart: 1. STO deaktivieren 2. Achse 1 freigeben	Neustart: 1. STO deaktivieren 2. Achse 1 freigeben
Fall 2: Achse 1 war frei- gegeben, STO wurde aktiviert	W9000 und F9000 gemeldet Neustart: 1. Achse 1 deaktivieren 2. STO deaktivieren 3. Fehler löschen 4. Achse 1 freigeben	Neustart: 1. STO deaktivieren
Fall 3: Achse 1 war gesperrt, STO wurde fehlerhaft aktiviert	F9005 gemeldet Neustart: 1. Verdrahtung prüfen 2. Ursache beheben 3. STO deaktivieren 4. Fehler löschen 5. Achse 1 freigeben	F9005 gemeldet Neustart: 1. Verdrahtung prüfen 2. Ursache beheben 3. STO deaktivieren 4. Fehler löschen 5. Achse 1 freigeben

10.3.3.4 Timing

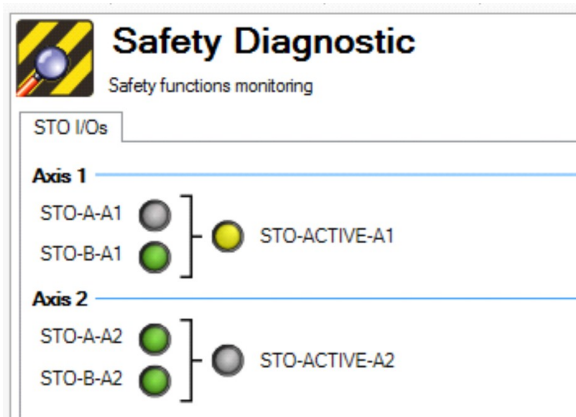
Beispiel für Achse 1.



Timing	max.	Bemerkungen
t1		STO Kanal A aktiviert (0 V)
t1 bis t2	2 ms	STO Reaktionszeit
t2		STO aktiv
t3		STO Kanal B aktiviert (0 V)
t1 bis t3	100 ms	Akzeptierte Verzögerung zwischen den Flanken beider Kanäle
t4		STO Kanal B deaktiviert (+24 V)
t5		STO Kanal A deaktiviert (+24 V)
t4 bis t5	100 ms	Akzeptierte Verzögerung zwischen den Flanken beider Kanäle
t5 bis t6	2 ms	STO Freigabeverzögerung
t6		STO Sperre
t6 bis t7		Null wenn AXIS#.SAFE.STO.REPORTFAULT=0 Bis fehlerfrei wenn AXIS#.SAFE.STO.REPORTFAULT=1
t7		Leistungsteil freigegeben.

10.3.3.5 Safety Diagnostic view in WorkBench

Der WorkBench Bildschirm "Safety Diagnostic" zeigt den aktuellen Status der sicheren Eingänge ([AXIS#.SAFE.STO.A](#) / [AXIS#.SAFE.STO.B](#)) und den logischen Zustand der STO Funktion für jede Achse.



10.3.3.6 Fehlerreaktion / Fehlermeldungen

Bei der zweikanaligen Ansteuerung der STO Sicherheitsfunktion (SIL2/PLd Kat.3), werden die Abschaltpfade STO-A-Ax und STO-B-Bx von zwei unabhängigen Ausgängen einer Sicherheitssteuerung geschaltet.

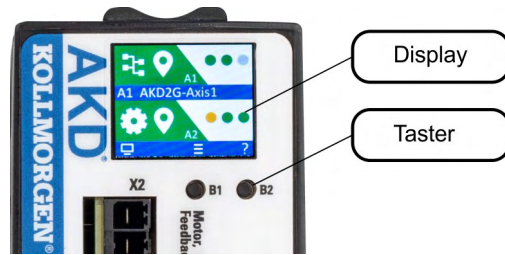
W9000 und F9000 werden eingestellt mit [AXIS#.SAFE.STO.REPORTFAULT](#). Wenn dieser Parameter auf 1 gesetzt ist (default), werden W9000 und F9000 wie beschrieben ausgelöst.

STO-A-A#	STO-B-A#	Enable	Servoverstärker Meldung	Motor- Drehmoment	Sicherer Status
0 V	0 V	0 V	W9000	Nein	Ja
0 V	0 V	+24 V	F9000	Nein	Ja
+24 V	+24 V	0 V	-	Nein	Nein
+24 V	+24 V	+24 V	-	Ja	Nein
+24 V	0 V	0 V	F9005*	Nein	Ja
+24 V	0 V	+24 V	F9005*	Nein	Ja
0 V	+24 V	0 V	F9005*	Nein	Ja
0 V	+24 V	+24 V	F9005*	Nein	Ja

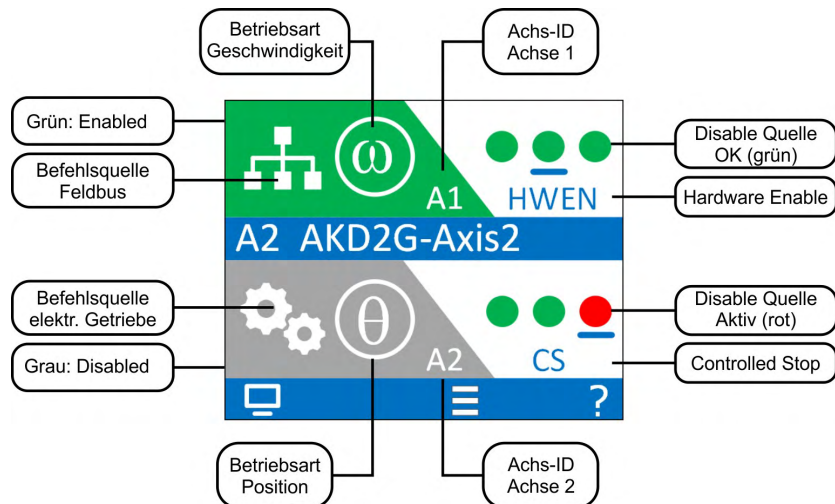
* mehr als 100 ms unterschiedlicher Zustand von STO-A/B

A#: A1 für Achse 1 oder A2 für Achse 2.

10.4 Einstellungen



Anzeige (Beispiel für ein zweiachsiges Modul)



Taster (B1, B2)

Ein kurzer Tastendruck ruft die Aktion auf, die dem LCD-Symbol direkt über dem Taster entspricht. Ist der Hauptbildschirm sichtbar, bewirkt

- ein kurzes Drücken auf B1, dass das Menüsystem erscheint, und
- ein kurzes Drücken von B2, dass ein Hilfebildschirm erscheint.
- Langes Drücken von B2 (> 2 s) bringt die Anzeige zum vorherigen Bildschirm zurück.

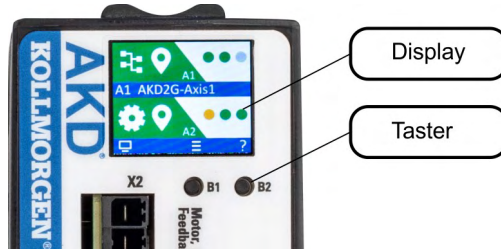
B1 / B2 Funktionen	Beschreibung
Booten von SD Karte	Während des Bootvorgangs beide Tasten drücken, um mit Daten von der SD Karte zu booten. Drücken Sie beide Tasten und halten Sie sie beim Einschalten der 24-V-Stromversorgung gedrückt.
Booten vom Flash Fallback Image	Um vom integrierten Fallback Image zu booten, entfernen Sie die SD-Karte. Drücken Sie beide Tasten und halten Sie beim Einschalten der 24-V-Stromversorgung gedrückt

10.5 Sicherheits-Fehler, Sicherheits-Warnungen

AKD2G mit funktionaler Sicherheit Option 1 besitzen keinen Safety Fehlermodus.

10.5.1 Servoverstärker LCD Anzeige

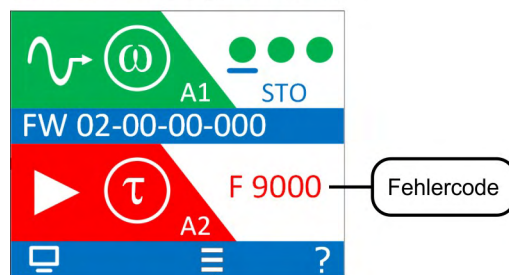
Das Gerät besitzt eine LCD Anzeige und zwei Taster B1/B2 zur Navigation.



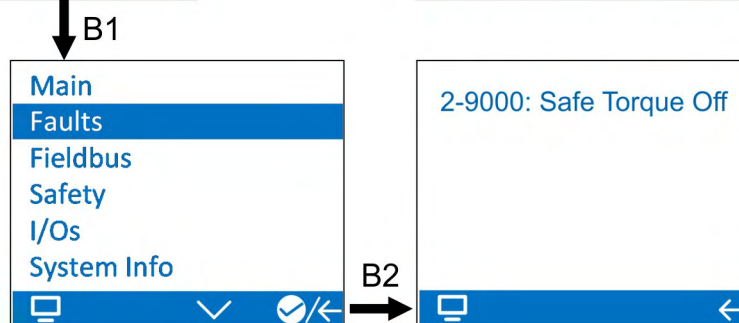
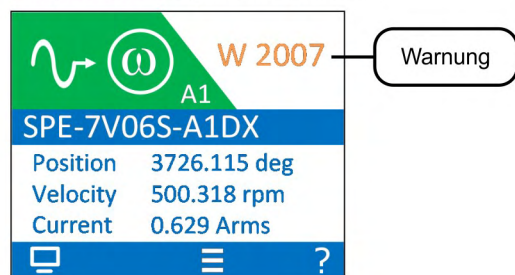
In der Anzeige an der Frontplatte des Verstärkers wird die Nummer des aufgetretenen Fehlers angezeigt. Safety Fehler und Warnungen haben die gleiche 4-stellige Kodierung 90XX, dabei ist 90 ein 2-stelliger Gruppencode und XX eine zweistellige ID.

Navigieren Sie mit B1 / B2 zum Fehlerbildschirm, der eine kurze Beschreibung des Fehlers oder der Warnung anzeigt. Details siehe WorkBench Onlinehilfe.

Beispiel: Zweiachsig, Fehler Achse 2



Beispiel: Einachsig, Warnung Achse 1



10.5.2 Verstärker Sicherheitsfehler

INFO

Weitere Informationen zu Fehlermeldungen, Fehlerbeseitigung und zum Löschen von Fehlern finden Sie in der WorkBench-Onlinehilfe.

#	Beschreibung	Ursache	Maßnahmen
F9000	Safe Torque Off.	Die STO-Funktion wurde ausgelöst.	Spannung wieder an STO anlegen, wenn dies sicher möglich ist.
F9004	STO digitale und analoge Signale stimmen nicht überein	Hardware Fehler im Leistungsteil	Kontaktieren Sie den Kundendienst.
F9005	STO Gleichzeitigkeit	Die beiden STO Signale haben nicht innerhalb von 100 ms ihren Zustand geändert.	Prüfen Sie die Verdrahtung und das Sicherheits-Schaltgerät.

10.5.3 Verstärker Sicherheitswarnungen

INFO

Weitere Informationen zu Servoverstärker-Warnungen finden Sie in der WorkBench-Onlinehilfe.

#	Beschreibung	Ursache	Maßnahmen
W9000	Safe Torque Off.	Die STO-Funktion wurde ausgelöst.	Spannung wieder an STO anlegen, wenn dies sicher möglich ist.

10.5.4 Fehlerbehebung bei Funktionaler Sicherheit

ACHTUNG

Beseitigen Sie auftretende Fehler und Störungen unter Beachtung der Arbeitssicherheit. Fehlerbeseitigung nur durch qualifiziertes und eingewiesenes Fachpersonal.

Problem	Mögliche Ursachen	Ursachen beseitigen
Safety Fehler oder Safety Warnung aus Gruppe "90" wird im Display angezeigt.	Siehe Tabellen Verstärker Sicherheitsfehler und Warnungen (→ # 145).	
Fehler oder Warnung aus anderer Gruppe als "90" wird im Display angezeigt.	Siehe Kapitel Servoverstärker Warnungen und Fehler (→ # 130) und genauere Beschreibung in der WorkBench Onlinehilfe.	
Safety Fehler und Warnungen werden nicht angezeigt / gemeldet	AXIS#.SAFE.STO.REPORTFAULT auf 0 gesetzt	AXIS#.SAFE.STO einstellen.REPORTFAULT auf 1
STO kann nicht deaktiviert werden (kein Drehmoment)	<ol style="list-style-type: none"> Externes Sicherheitsgerät defekt. STO Verdrahtung defekt. Hilfsspannung zu gering. STO Eingänge defekt. F9004 wird angezeigt. F9005 wird angezeigt. OSSD Pulse zu lang (>1ms). STO Kanäle sind länger als 100 ms ungleich. 	<ol style="list-style-type: none"> Externe Sicherheitsgeräte überprüfen. STO Verdrahtung auf Kurzschluss o.ä. überprüfen Spannungspegel überprüfen. Siehe (→ # 138). Zur Reparatur an Hersteller zurücksenden. Zur Reparatur an Hersteller zurücksenden. Safety Hardware überprüfen. Sicherheitssteuerung prüfen. OSSD abschalten. Externe Sicherheitsgeräte überprüfen.
Antrieb wird nicht freigegeben	<ol style="list-style-type: none"> STO ist noch aktiv. 	<ol style="list-style-type: none"> STO vor HW Enable deaktivieren.

10.6 Parameter Referenzliste für funktionale Sicherheit

Legende

- Zugr. = Zugriff: RO = Read Only, RW = Read/Write, WO = Write Only
- n/a = nicht verfügbar, Y = Ja, N = Nein
- Parameter sind alphanumerisch sortiert

Parameter bezogen auf Safety Funktionen	Zugr.	Default	Parameter Paket	CoE	
				Index	Sub-
AXIS1.SAFE.STO.A	RO	-	-	5007	3
AXIS2.SAFE.STO.A	RO	-	-	5107	3
AXIS1.SAFE.STO.ACTIVE	RO	-	-	5007	2
AXIS2.SAFE.STO.ACTIVE	RO	-	-	5107	2
AXIS1.SAFE.STO.B	RO	-	-	5007	4
AXIS2.SAFE.STO.B	RO	-	-	5107	4
AXIS1.SAFE.STO.REPORTFAULT	RW	1	Servoverstärker	5007	1
AXIS2.SAFE.STO.REPORTFAULT	RW	1	Servoverstärker	5007	1

10.6.1 Safety Parameter, alphanumerisch sortiert

10.6.1.1 AXIS#.SAFE.STO.A

Beschreibung

Zeigt den Zustand des STO-A Eingangs an.

Wert	Beschreibung
1	24V liegt an (STO inaktiv, Enable erlaubt)
0	24V liegt nicht an (STO aktiv, Achse disabled)

Zusammenhang

Vollständige STO Information siehe "Safe Torque Off (STO)" (→ # 139).

Versionen

Aktion	Version	Hinweise
Implementiert	02-00-00-000	

Allgemeine Informationen

Typ	Schreibgeschützt
Dim	–
Bereich	0 oder 1
Vorgabewert	–
Datentyp	Integer
Gespeichert im nichtflüchtigen Speicher	Nein

10.6.1.2 AXIS#.SAFE.STO.B

Beschreibung

Zeigt den Zustand des STO-B Eingangs an.

Wert	Beschreibung
1	24V liegt an (STO inaktiv, Enable erlaubt)
0	24V liegt nicht an (STO aktiv, Achse disabled)

Zusammenhang

Vollständige STO Information siehe "Safe Torque Off (STO)" (→ # 139).

Versionen

Aktion	Version	Hinweise
Implementiert	02-00-00-000	

Allgemeine Informationen

Typ	Schreibgeschützt
Dim	–
Bereich	0 oder 1
Vorgabewert	–
Datentyp	Integer
Gespeichert im nichtflüchtigen Speicher	Nein

10.6.1.3 AXIS#.SAFE.STO.ACTIVE**Beschreibung**

Zeigt den Safe Torque Off (STO) Zustand der Achse an.

Wert	Beschreibung
1	STO aktiv (Eingänge +0V)
0	STO inaktiv (Eingänge 24V)

Zusammenhang

Vollständige STO Information siehe "Safe Torque Off (STO)" (→ # 139).

Versionen

Aktion	Version	Hinweise
Implementiert	02-00-00-000	

Allgemeine Informationen

Typ	Schreibgeschützt
Dim	–
Bereich	0 oder 1
Vorgabewert	–
Datentyp	Integer
Gespeichert im nichtflüchtigen Speicher	Nein

10.6.1.4 AXIS#.SAFE.STO.REPORTFAULT**Beschreibung**

Dieses Parameter gibt an, ob ein STO-Fehler erzeugt wird, wenn STO aktiviert wird.

Wert	Beschreibung
1	STO-Fehler wird erzeugt, wenn die Achse aktiviert ist und ein STO aktiviert wird (Standardeinstellung)
0	STO-Fehler wird nicht erzeugt (Warnung ist weiterhin vorhanden)

Zusammenhang

Vollständige STO Information siehe "Safe Torque Off (STO)" (→ # 139).

Versionen

Aktion	Version	Hinweise
Implementiert	02-00-00-000	

Allgemeine Informationen

Typ	Lese-/Schreibzugriff
Dim	–
Bereich	0 oder 1
Vorgabewert	1
Datentyp	Integer
Gespeichert im nichtflüchtigen Speicher	Ja

11 Zulassungen

ACHTUNG

Beta Geräte: Alle Zulassungen in Vorbereitung.

11.1 Konformität mit UL/cUL	150
11.2 Konformität mit Europäischen Richtlinien	151
11.3 Konformität mit RoHS	152
11.4 Konformität mit REACH	152
11.5 Zulassung Funktionale Sicherheit	152
11.6 Konformität mit EAC	152

11.1 Konformität mit UL/cUL

INFO

Beta Geräte: UL pending.

Dieser Verstärker ist unter der UL (Underwriters Laboratories Inc.)-Aktiennummer **E141084** gelistet.

USL, CNL – Power conversion equipment (NMMS, NMMS7)

USL (United States Standards - Listed): Indicates Investigated to United States Standard for Power Conversion Equipment, UL 61800-5-1.

CNL (Canadian National Standards - Listed): Indicates investigation to Canadian Standard for Industrial Control Equipment, CAN/CSA - C22.2, No. 274-17.

UL Markings / Marquages UL

English	Français
<ul style="list-style-type: none"> ● Integral solid state short circuit protection does not provide branch circuit protection. Branch circuit protection must be provided in accordance with the National Electrical Code and any additional local codes. 	<ul style="list-style-type: none"> ● Une protection de court-circuit à semi-conducteur intégrale ne fournit pas de protection de la dérivation. Il convient de garantir une protection de la dérivation conforme au NEC et aux réglementations locales en vigueur.
<ul style="list-style-type: none"> ● This product is suitable for use on a circuit capable of delivering not more than (when protected by class J fuses or circuit breakers): - AKD2G-Sxx-6V: 240 V, 10 kA rms symmetrical. - AKD2G-Sxx-7: 480 V, 10kA rms symmetrical. 	<ul style="list-style-type: none"> ● Ce produit est conçu pour une utilisation sur un circuit capable de fournir maximum (s'il dispose de fusibles classe J ou disjoncteurs): - AKD2G-Sxx-6V: 240 V, 10 kA symétriques (rms). - AKD2G-Sxx-7V: 480 V, 10 kA symétriques (rms).
<ul style="list-style-type: none"> ● Use recommended class J fuses or circuit breaker with SCCR rating not less than 10 kA, 30 A maximum (→ # 71). 	<ul style="list-style-type: none"> ● Utilisez fusibles de classe J ou disjoncteurs recommandés ayant une SCCR d'au moins 10 kA, 30 A maximum (→ # 71).
<ul style="list-style-type: none"> ● Suitable for motor group installation on a circuit capable of delivering not more than - AKD2G-Sxx-6V: 240 V, 10 kA rms symmetrical. - AKD2G-Sxx-7: 480 V, 10 kA rms symmetrical. 	<ul style="list-style-type: none"> ● Convient pour une installation de groupe moteur sur un circuit capable de délivrer pas plus de - AKD2G-Sxx-6V: 240 V, 10 kA symétriques (rms). - AKD2G-Sxx-7V: 480 V, 10 kA symétriques (rms).
<ul style="list-style-type: none"> ● These drives provide solid state motor overload protection at 125% of the rated FLA current. The drive overload trip point should not be set to less than 10% above the motor rated current: $AXIS\#.IL.FOLDFTHRESHU \geq 1.1 * AXIS\#.MOTOR.ICONT.$ 	<ul style="list-style-type: none"> ● Ces variateurs offrent une protection contre les surcharges de moteur à semi-conducteur à 125 % du courant FLA nominal. Le point de déclenchement en surcharge du variateur ne doit pas être réglé à moins de 10% au dessus du courant nominal du moteur: $AXIS\#.IL.FOLDFTHRESHU \geq 1.1 * AXIS\#.MOTOR.ICONT.$
<ul style="list-style-type: none"> ● These devices are intended to be used in a pollution degree 2 environment and must be placed in an enclosure with min. size of 16 x 16 x 10 inches (406 x 406 x 254 mm) 	<ul style="list-style-type: none"> ● Ces appareils sont prévus pour une utilisation dans un environnement de pollution de niveau 2 et doivent être placés dans une enceinte avec min. taille de 16 x 16 x 10 pouces (406 x 406 x 254 mm)
<ul style="list-style-type: none"> ● Surrounding air temperature 40°C. Refer to (→ # 31), Ambient Conditions, for other temperature ratings. 	<ul style="list-style-type: none"> ● La température de l'air ambiant 40 °C. Voir (→ # 31), Ambient Conditions, pour connaître les autres températures.
<ul style="list-style-type: none"> ● Use minimum 75°C copper wire. 	<ul style="list-style-type: none"> ● Utilisez un fil en cuivre 75 °C minimum.
<ul style="list-style-type: none"> ● Connector X3 torque requirements (→ # 61) . 	<ul style="list-style-type: none"> ● Exigences de couple du connecteur X3 (→ # 61) .
<ul style="list-style-type: none"> ● CAUTION Risk of Electrical Shock! Capacitors can have dangerous voltages present up to five minutes after switching off the supply power. For increased safety, measure the voltage in the DC bus link and wait until the voltage is below 50 V. 	<ul style="list-style-type: none"> ● ATTENTION: Risque de choc électrique! Des tensions dangereuses peuvent persister dans les condensateurs jusqu'à cinq minutes après la mise hors tension. Pour plus de sécurité, mesurez la tension dans la liaison de bus CC et attendez qu'elle soit inférieure à 50 V.

11.2 Konformität mit Europäischen Richtlinien

INFO

Beta Geräte: CE in Vorbereitung.

INFO

CE Konformitätserklärungen finden Sie auf der Kollmorgen Website.

Die Servoverstärker wurden von einem zugelassenen Prüflabor in einer definierten Konfiguration anhand der in dieser Dokumentation beschriebenen Systemkomponenten geprüft. Jede Abweichungen von der in dieser Dokumentation beschriebenen Konfiguration und Installation bedeutet, dass der Nutzer für die Durchführung von neuen Messungen verantwortlich ist, um die Konformität mit den gesetzlichen Vorschriften sicherzustellen.

Kollmorgen erklärt die Konformität der Geräteserie AKD2G mit den folgenden Richtlinien:

- EG Richtlinie 2006/42/EU, Maschinenrichtlinie
Verwendete harmonisierte Norm EN61800-5-2
- EG Richtlinie 2014/35/EU, Niederspannungsrichtlinie
Verwendete harmonisierte Norm EN61800-5-1
- EG Richtlinien 2014/30/EU, EMV Richtlinie
Verwendete harmonisierte Norm EN61800-3

ACHTUNG

Diese Servoverstärker können in Wohngebieten hochfrequente Störungen verursachen und erfordern Entstörmaßnahmen (externe EMV-Filter).

Die maximale Länge für ungeschirmte I/O-Leitungen im Schaltschrank beträgt 3 m. Wenn das I/O-Kabel den Schaltschrank verlässt, muss es EMV-abgeschirmt sein.

AKD2G-Sxx-6Vxx

INFO

AKD2G-Sxx-6Vxx Servoverstärker verfügen nicht über integrierte EMV-Netzfilter. Externe Netzfilter sind im *Zubehör Handbuch* (1~: FN2090, 3~: FN3288) beschrieben.

Mit externen EMV-Netzfilter gegen Störaussendungen erfüllen die Verstärker AKD2G-Sxx-6Vxx die Anforderungen an die Störfestigkeit für die zweite Umgebungskategorie (Industrienumgebungen).

- Motorkabel < 10 m: mit Filter FN 3288 in industrieller Umgebung, Kategorie C2.
- Motorkabel ≥ 10 m: mit Filter FN 3288 in industrieller Umgebung, Kategorie C3.

AKD2G-Sxx-7Vxx

INFO

AKD2G-Sxx-7Vxx Verstärker verfügen über integrierte EMV-Filter.

Die AKD2G-Sxx-7Vxx die Anforderungen an die Störfestigkeit für die zweite Umgebungskategorie (Industrienumgebungen).

- Motorkabel < 10 m: ohne Filter, in industrieller Umgebung, Kategorie C3.
- Motorkabel < 10 m: mit Filter FN 3288 in industrieller Umgebung, Kategorie C2.
- Motorkabel ≥ 10 m: mit Filter FN 3288 in industrieller Umgebung, Kategorie C2.

11.3 Konformität mit RoHS

Das Gerät wurde in Übereinstimmung mit RoHS Richtlinie 2011/65/EG mit deligierter Richtlinie 2015/863/EU zum Einbau in eine Maschine gefertigt.

11.4 Konformität mit REACH

Die Verordnung (EG) Nr. 1907/2006 regelt die Registrierung, Bewertung, Zulassung und Beschränkung chemischer Stoffe 1 (kurz: "REACH").

Die Geräte enthalten keine Stoffe (CMR Stoffe, PBT-Stoffe, vPvB-Stoffe sowie ähnlich gefährliche Stoffe, die im Einzelfall aufgrund wissenschaftlicher Kriterien festgelegt werden) oberhalb 0,1 Masse-%, die in der "Kandidatenliste" aufgeführt sind.

11.5 Zulassung Funktionale Sicherheit

ACHTUNG

Beta Geräte: Sicherheitsfunktionen sind weder zugelassen noch zertifiziert. Verwenden Sie diese Funktionalität bis auf Weiteres nicht in Anwendungen mit Anforderungen an funktionale Sicherheit.

Kollmorgen bietet funktionale Sicherheit beim AKD2G in 3 Stufen an:

- Funktionale Sicherheit Option 1: STO; SIL2 PLd (→ # 137) Ansteuerung mit sicheren digitalen I/O.
- Funktionale Sicherheit Option 2: STO, SS1-t, SBC, SBT, SDB; SIL3 PLe, Ansteuerung mit sicheren digitalen I/O oder FSoE.
- Funktionale Sicherheit Option 3: STO, SS1-t, SS1-r, SS2, SOS, SLS, SSM, SSR, SDI, SLA, SAR, SLI, SLP, SCA, SBC, SDB, SBT; SIL3 PLe , Ansteuerung mit sicheren digitalen I/O oder FSoE.

Dieses Handbuch ist gültig für AKD2G Servoverstärker mit Funktionaler Sicherheit Option 1.

11.6 Konformität mit EAC

EAC ist die Abkürzung für Eurasian Conformity = EurAsische Konformität. Das Zeichen wird in den Staaten der eurasischen Zollunion (Russland/Belarus/Kasachstan) verwendet.

Kollmorgen bestätigt, dass das Gerät allen notwendigen Konformitätsverfahren in einem der Mitgliedsstaaten der Eurasischen Zollunion unterzogen wurde, und dass das Gerät allen in den Staaten der Eurasischen Zollunion vorgeschriebenen technischen Anforderungen entspricht:

- Niederspannungsanlagen (TP TC 020/2011)
- Elektromagnetische Verträglichkeit (TP TC 004/2011)

Kontakt vor Ort: SERVOSTAR LLC. , Bld.1, Semyonovskaya nab. 2/1, RU-105094 Moskau

12 Index

2

24V Hilfsspannung, Schnittstelle 75

A

Ableitstrom 18

Abschirmung 47

Adresse

Feldbus 118

MAC 118

Service IP 118

AKD2G Familie 29

Analoge Sollwerte 105

Anforderungen für Kabel und Verdrahtung 49

Anschluss der Rückführung 86

Anzeige 39

Anzugsmoment

X1, X2 61

X23 65

X3 61

X41 66

Ausgänge

Analog 106

Basisdaten 104

Digital 111

Relais 114

Außer Betrieb nehmen 23

B

Basis Test 117

Belüftung 31

Berührungsschutz 18

Bestimmungsgemäße Verwendung

Funktionale Sicherheit 135

Servoverstärker 16

WorkBench Setup Software 120

Betriebssysteme WorkBench 121

Brems-Chopper 37

Bremschopper 37

Bremswiderstand 78

C

CAN-Bus

Baudrate 100

Busabschluss 100

CAN-Schnittstelle 98

Kabel 98

Knoten-Adresse 100

Connector Position 57

D

DC-Bus-Kapazität 38

Demontage 23

Dokument Ausgaben 155

DSL 80

Dynamisches Bremsen 37

E

EAC 152

Ein- und Ausschaltverhalten 123

Einbaulage 31

Eingänge

Analog 105

Basisdaten 104

Digital 107

Elektronisches Getriebe 94

Encoder Emulation Ausgang 92

Encoder Emulation, Schnittstelle 92

Entsorgung 24

Erdung 47

EtherCAT 95

Ethernet

Modbus TCP Protokoll 102

EtherNet Feldbus 95

EtherNet/IP 97

F

Formierung 116

Functional Safety (FS) 133

Funktionale Sicherheit 1 (FS1) 137

G

Gegenstecker 48

Gehäuse (FS) 136

H

Hardware-Anforderungen WorkBench 121

Hiperface DSL 80

I

I/O Anschluss 103

In Betrieb nehmen 137

Installation

Elektrisch 45

Mechanisch 42

Software WorkBench 122

Installation, Setup, Normalbetrieb 23

K

Kabellänge 49

Konformität

CE 151

EAC 152

Funktionale Sicherheit 152

REACH 152

RoHS 152

UL, cUL 150

L

Lieferumfang	26
--------------------	----

M

Maße	44
Master-Slave	94
Mechanische Daten	31
Modbus	102
Motor Ein-Kabel Anschluss	80
Motor Haltebremse Anschluss	84
Motor Schnittstelle	79
Motor Zwei-Kabel Anschluss	82

N

Netzspannung, Schnittstelle	67
Nicht bestimmungsgemäße Verwendung	
Allgemein	17
Funktionale Sicherheit	135
NOT-AUS	19
Not-Halt Funktion	19

P

PC Anschluss	101
Produktsicherheit	13
PROFINET	96

R

REACH	152
Relais	114
Reparatur	24
RoHS	152

S

Safety	
Funktionale Sicherheit	133
Produktsicherheit	13
Safety Fehler	144
Safety Warnungen	144
Schirmanschluss	53
Schirmbleche	56
SD Card Slot	41
Service Schnittstelle	101
Setup	116
Setup-Software	120
SFA	91
SFD3	80
Sicherheitshinweise	
Allgemein	14
Elektrische Installation	46
Inbetriebnahme	116
Mechanische Installation	43
Sicherheitskennzahlen	138
Sicherungen	
24 V Versorgung	75

Bremswiderstand	78
DC Bus Link	76
Netzversorgung	71

STO	139
Stopp Funktion	19

T

Taster	39
Trouble Shooting	131
Typenschild	26
Typenschlüssel	27

U

UL Markings	150
Umgebungsbedingungen	31

V

Verdrahtung	48
Verifizierung	137
Verwendete Abkürzungen	12, 135
Verwendete Symbole	11

W

Warnaufkleber	17
Wartung	23
Werkseinstellung	138

Z

Zwischenkreis, Schnittstelle	76
------------------------------------	----

13 Bisher erschienene Ausgaben:

Ausgabe	Bemerkungen
A, 12/2019	Erste Ausgabe
B, 04/2020	Elektrische Daten aktualisiert, UL Markings aktualisiert, max. Kabellänge für I/O Versorgung, Auslieferstand: STO aktiv, Stecker Anzugsmoment zu Steckerbeschreibung zugefügt, Bremswiderstand Anschlussplan verbessert, AXIS#.ZEROx Parameter in Stopp Diagrammen, X1/X2 Feedback Spannung 11V, X23 max. Strom 350mA, FS Fehlerbehebung aktualisiert, SFA Spannung/Strom Werte, Dauerbremsleistung ext.Brems-R reduziert, CE: externer EMV Filter für 7V Modelle, max. Kabellänge für ungeschirmte I/O Leitungen, 24V Versorgung mit X10T, SFF = 75%, PROFINET neu, EtherNet/IP neu, X22 digitale Feedbacks neu, Sicherungsautomaten für 7V Typen entfernt
C, 07/2020	Leistungsdaten-Tabelle korrigiert, Schaltschrankeinbau-Werte M/P vereinheitlicht, X23/X41 Pinbelegung Step/Dir&CW/CCW korrigiert, Kapitel CAN Busabschluss verbessert, PROFINET/EtherNet-IP Label CHx->Portx, UL Markings aktualisiert, Modbus neu

WISSENSWERTES ÜBER KOLLMORGEN

Kollmorgen ist ein führender Anbieter von Antriebssystemen und Komponenten für den Maschinenbau. Dank großem Know-how im Bereich Antriebssysteme, höchster Qualität und umfassender Fachkenntnisse bei der Verknüpfung und Integration von standardisierten und spezifischen Produkten liefert Kollmorgen optimale Lösungen, die mit Leistung, Zuverlässigkeit und Bedienerfreundlichkeit bestechen und Maschinenbauern einen wichtigen Wettbewerbsvorteil bieten.



Besuchen Sie das [Kollmorgen Developer Network](#). Stellen Sie Fragen an die Community, durchsuchen Sie die "Knowledge Base", laden Sie Dateien herunter und schlagen Sie Verbesserungen vor.

Nordamerika KOLLMORGEN

201 West Rock Road
Radford, VA 24141, USA

Web: www.kollmorgen.com
E-Mail: support@kollmorgen.com
Tel.: +1 - 540 - 633 - 3545
Fax: +1 - 540 - 639 - 4162

Europa KOLLMORGEN Europe GmbH

Pempelfurtstr. 1
40880 Ratingen, Germany

Web: www.kollmorgen.com
E-Mail: technik@kollmorgen.com
Tel.: +49 - 2102 - 9394 - 0
Fax: +49 - 2102 - 9394 - 3155

Südamerika KOLLMORGEN

Avenida João Paulo Ablas, 2970
Jardim da Glória, Cotia – SP
CEP 06711-250, Brazil

Web: www.kollmorgen.com
Tel.: +55 11 4615-6300

China und SEA KOLLMORGEN

Room 302, Building 5, Lihpao Plaza,
88 Shenbin Road, Minhang District,
Shanghai, China.

Web: www.kollmorgen.cn
E-Mail: sales.china@kollmorgen.com
Tel.: +86 - 400 668 2802
Fax: +86 - 21 6248 5367