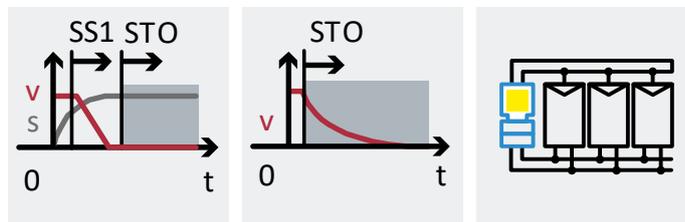


Sicherheits-Teilfunktionen SS1-t, STO
Servoantriebsregler CMMT-AS-...-S1
Servoantriebsregler CMMT-ST-...-S0
Querverdrahtung von Servoantriebsreglern



Application Note
CMMT-AS-...-S1,
CMMT-ST-...-S0,
SS1-t, STO,
Querverdrahtung

TitelApplication Note CMMT-AS-...-S1, CMMT-ST-...-S0, SS1-t, STO, Querverdrahtung
Version 1.0
Dokumentennummer TSHQ 100250
Original Deutsch
Autor Festo
Letztes Speicherdatum 31.07.2019

Rechtliche Hinweise

Im Folgenden ist mit „Festo“ die „Festo AG & Co.KG“ bezeichnet.

Diese Application Note ist unverbindlich. Diese Application Note stellt einen möglichen Lösungsansatz für einen beispielhaften Einsatzfall dar und erhebt keinen Anspruch auf Vollständigkeit, insbesondere hinsichtlich Konfiguration und Ausstattung sowie jeglicher Eventualitäten für Ihren konkreten Einsatzfall. Die Application Note ist keine kundenspezifische Lösung, sondern soll lediglich Hilfestellung bei typischen Aufgabenstellungen bieten.

Die in der Application Note genannten Werte sind teilweise Annahmen und Abschätzungen, die eine detaillierte Betrachtung unter Zuhilfenahme der EN ISO 13849 Teil 1 und 2 nicht ersetzen.

Die tatsächlich erreichbaren Kennwerte (insbesondere PL, PFH_D, Kategorie, DC, MTTF_D, CCF) hängen von den eingesetzten Komponenten sowie wie ihren Einsatzbedingungen in der konkreten Applikation ab.

Die Application Note enthebt Sie nicht von der Pflicht, eine Risikobeurteilung und eine Validierung Ihrer spezifischen Anwendung vorzunehmen und die Einhaltung sämtlicher Vorgaben, insbesondere der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG, selbst sicherzustellen. Sie als Anwender tragen für Ihren konkreten Einsatzfall und für den sachgemäßen Betrieb der beschriebenen Produkte in diesem Zusammenhang selbst die Verantwortung.

Festo lehnt jede Haftung für Schäden ab, die durch die Anwendung von gegebenenfalls falschen bzw. unzureichenden Informationen oder aufgrund fehlender Informationen in diesen Unterlagen entstehen. Dies gilt ebenfalls für Defekte, die durch unsachgemäße Behandlung von Geräten und Baugruppen entstehen. Für Schäden, die durch die Nichteinhaltung der Vorgaben der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG entstehen, wird ebenfalls jede Haftung, mit Ausnahme von Vorsatz oder grobe Fahrlässigkeit seitens Festo, abgelehnt.

Die Informationen dieses Dokuments gelten keinesfalls als Ersatz für die Bedienungsanleitung der jeweiligen Hersteller sowie der Konstruktion und Prüfung der jeweils eigenen Anwendung durch den Benutzer. Die jeweiligen Bedienungsanleitungen der Produkte von Festo sind unter www.festo.com zu finden. Der Benutzer dieses Dokuments muss selbst sicherstellen, dass jede Funktion, die hier beschrieben ist, auch in seiner Anwendung ordnungsgemäß funktioniert. Der Benutzer bleibt auch durch das Studium dieses Dokuments sowie durch die Nutzung der darin genannten Angaben allein verantwortlich für die eigene Anwendung.

Im Übrigen gelten die Regelungen bzgl. Haftung aus den Liefer-, Zahlungs- und Softwarenutzungsbedingungen von Festo, welche Sie unter www.festo.com finden. Diese lassen wir Ihnen auf Anforderung gerne zukommen.

Dieses Dokument ist nur geeignet für Personen mit ausreichender Fachkompetenz für Maschinensicherheit auf Basis der DIN EN ISO 12100 und DIN EN ISO 13849. Zusätzlich sind die folgenden Qualifikationen im Projektteam erforderlich:

- Fachkraft in der Elektrotechnik
- Fachkraft für die Programmierung von Steuerungen und Sicherheitsschaltgeräten

Urheberrechtshinweis

Diese Unterlagen sind geistiges Eigentum von Festo, der auch das ausschließliche Urheberrecht daran zusteht. Eine inhaltliche Änderung, die Vervielfältigung oder der Nachdruck dieser Unterlagen sowie deren Weitergabe an Dritte ist nur mit der ausdrücklichen schriftlichen Erlaubnis von Festo gestattet.

Festo behält sich das Recht vor, dieses Dokument vollständig oder teilweise zu ändern. Alle Marken- und Produktnamen sind Warenzeichen oder eingetragene Warenzeichen der jeweiligen Inhaber.

© (Festo AG & Co.KG, D - 73734 Esslingen, 2019)

Internet: www.festo.com

E-Mail: service_international@festo.com

Inhaltsverzeichnis

1	Beispielschaltungen	4
1.1	Auswahlhilfe für die Schaltungen	4
1.2	SS1-t, STO mit CMMT-AS-...-S1 und CMMT-ST-...-S0, kontaktbehaftete Ausgänge, ohne Auswertung STA .	5
1.2.1	Schaltplan.....	5
1.2.2	Komponenten	6
1.2.3	Beschreibung.....	6
1.2.4	Sicherheitsbetrachtung.....	7
1.3	SS1-t, STO mit CMMT-AS-...-S1 und CMMT-ST-...-S0, kontaktbehaftete Ausgänge, mit Auswertung STA	9
1.3.1	Schaltplan.....	9
1.3.2	Komponenten	10
1.3.3	Beschreibung.....	10
1.3.4	Sicherheitsbetrachtung.....	11
1.4	SS1-t, STO mit CMMT-AS-...-S1 und CMMT-ST-...-S0, elektronische Ausgänge, ohne Auswertung STA	13
1.4.1	Schaltplan.....	13
1.4.2	Komponenten	14
1.4.3	Beschreibung.....	14
1.4.4	Sicherheitsbetrachtung.....	15
1.5	SS1-t, STO mit CMMT-AS-...-S1 und CMMT-ST-...-S0, elektronische Ausgänge, mit Auswertung STA,	16
1.5.1	Schaltplan.....	16
1.5.2	Komponenten	17
1.5.3	Beschreibung.....	17
1.5.4	Sicherheitsbetrachtung.....	18
2	Glossar	20
	Low-Testimpulse	20
	High-Testimpulse	21
3	Literatur	21

1 Beispielschaltungen

- Die in diesem Dokument angegebenen Schaltungen sind Prinzipschaltungen, die auf Grund der Übersichtlichkeit und Umfang nicht vollständig sein können. Sicherheitsbefehlsgerät und Sicherheitsschaltgerät sind nicht Bestandteil dieses Dokuments und sind nur zur Information angegeben.
- Die verwendeten Abkürzungen für die Sicherheits-Teilfunktionen beziehen sich auf die Definitionen in der DIN EN 61800-5-2 [1] für elektrische Leistungsantriebssysteme:
 - SS1-t: sicherer Stopp 1 mit Zeitsteuerung (Safe Stop 1 time controlled)
 - STO: sichere Momentabschaltung (Safe Torque Off)
- Kategorie und PL nach DIN EN ISO 13849-1 [2].
- Zum Verständnis dieser Application Note sind folgende Dokumente erforderlich:
 - Beschreibung „Servoantriebsregler CMMT-AS-C2/C4-3A-...“. Diese Beschreibung ist im Internet verfügbar: https://www.festo.com/net/de_de/SupportPortal/Downloads/466851/573770/CMMT-AS-C2_C4-3A_2018-10a_8095048d1.pdf
 - Beschreibung „Sicherheitsfunktion STO, SBC, SS1“ für den Servoantriebsregler CMMT-AS-...-S1. Diese Beschreibung ist im Internet verfügbar: https://www.festo.com/net/de_de/SupportPortal/Downloads/466859/573778/CMMT-AS-...-S1_2018-10a_8096256d1.pdf
 - Beschreibung „Servoantriebsregler CMMT-ST-C8-1C-...-S0“. Diese Beschreibung ist im Internet verfügbar: http://ademsp00.de.festo.net/net/de_de/SupportPortal/Downloads/544124/596361/CMMT-ST-C8-1C-...-S0_description_2019-01_8097119d1.pdf
 - Beschreibung „Sicherheitsfunktion STO, SS1-t“ für den Servoantriebsregler CMMT-ST-C8-1C-...-S0. Diese Beschreibung ist im Internet verfügbar: http://ademsp00.de.festo.net/net/de_de/SupportPortal/Downloads/544132/596369/CMMT-ST-C8-1C-...-S0_description_2019-01_8097128d1.pdf
- Die hier beschriebene Schaltung und das beschriebene Vorgehen ist eine Empfehlung, die andere Möglichkeiten nicht ausschließt.

1.1 Auswahlhilfe für die Schaltungen

Die in dieser Application Note angegebenen Schaltungen unterscheiden sich in folgenden Punkten:

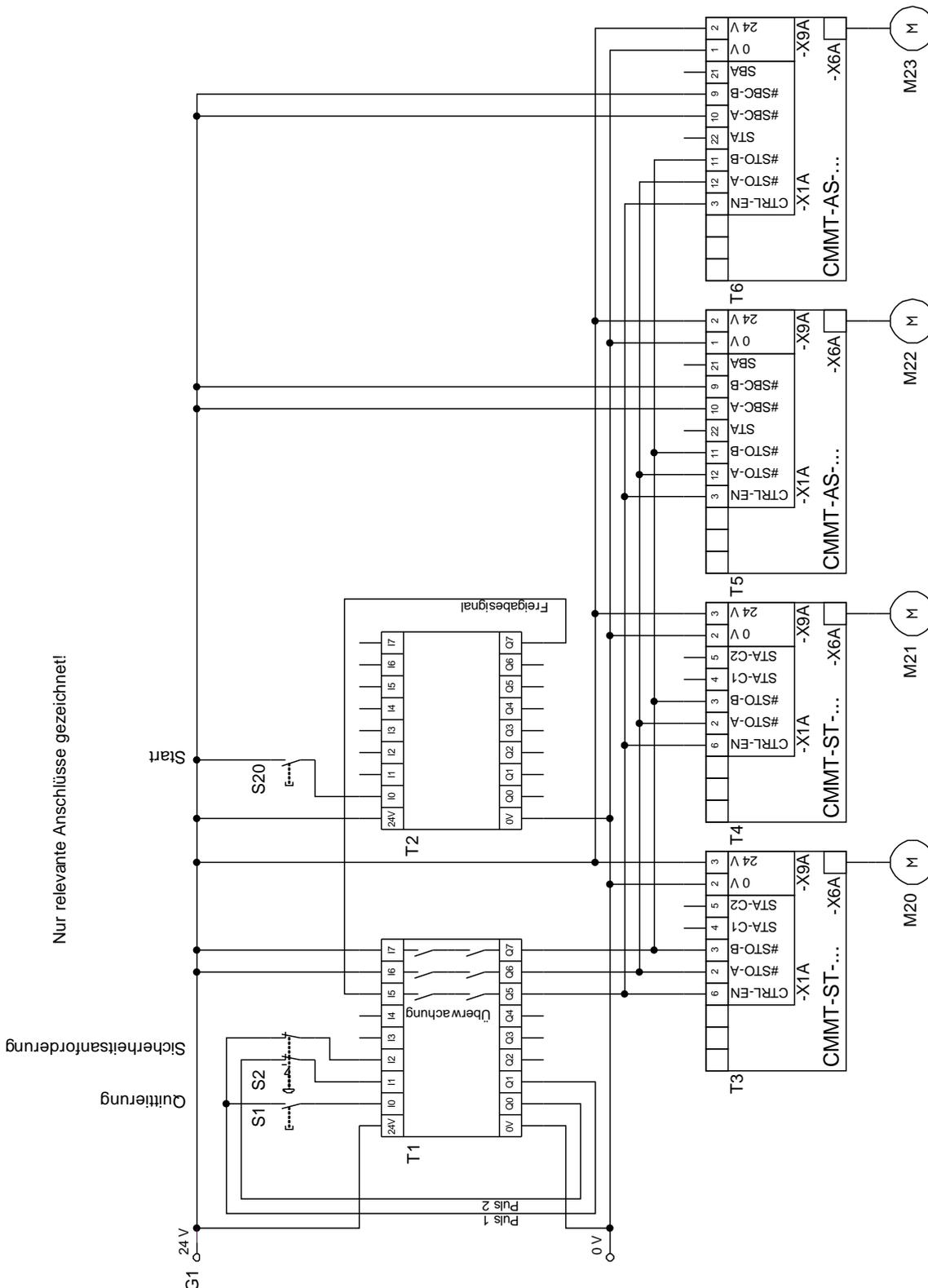
- Verwendung von sicheren Ausgängen des Sicherheitsschaltgeräts (T1) kontaktbehafteten Ausgängen ohne Kurz- und Querschlusserkennung oder elektronischen Ausgängen mit Kurz- und Querschlusserkennung.
- Mit oder ohne Auswertung des Diagnosesignales der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) durch das Sicherheitsschaltgerät (T1).

Ab-schnitt	Ausgang (T1)	Erreichbare Kategorie und PL	Bemerkungen
1.2	Sicherheitsrelais oder -steuerung Kontaktbehaftete Ausgänge Ohne Kurz- und Querschlusserkennung Ohne Auswertung STA Geeignet für PL e, Kategorie 3	Schrittmotor: Kategorie 3, bis zu PL e EC-Motor: Kategorie 3, bis zu PL d	Fehlerausschlüsse für die Verdrahtung im Schalt-schrank erforderlich
1.3	Sicherheitsrelais oder -steuerung Kontaktbehaftete Ausgänge Ohne Kurz- und Querschlusserkennung Mit Auswertung STA Geeignet für PL d, Kategorie 3	Kategorie 3, bis zu PL d	Fehlerausschlüsse für die Verdrahtung im Schalt-schrank erforderlich
1.4	Sicherheitsrelais oder -steuerung Elektronische Ausgänge Mit Kurz- und Querschlusserkennung Ohne Auswertung STA Geeignet für PL e, Kategorie 3	Schrittmotor: Kategorie 3, bis zu PL e EC-Motor: Kategorie 3, bis zu PL d	
1.5	Sicherheitsrelais oder -steuerung Elektronische Ausgänge Mit Kurz- und Querschlusserkennung Mit Auswertung STA Geeignet für PL d, Kategorie 3	Kategorie 3, bis zu PL d	

1.2 SS1-t, STO mit CMMT-AS-...-S1 und CMMT-ST-...-S0, kontaktbehaftete Ausgänge, ohne Auswertung STA

- Mit Schrittmotoren: SS1-t, STO, Kategorie 3, bis zu PL e
- Mit EC-Motoren: SS1-t, STO, Kategorie 3, bis zu PL d
- Sicherheitsschaltgerät mit kontaktbehafteten Ausgängen
- Ohne High-Testimpulse
- Ohne Auswertung STA
- Fehlerausschluss Verdrahtung Schaltschrank erforderlich

1.2.1 Schaltplan



1.2.2 Komponenten

Komponente	Typ (Teile-Nummer)	Bezeichnung / Hinweise	Anzahl	Hersteller
M20, M21	EMM...-ST	Schrittmotor (oder EC-Motor)	2	Festo
M22, M23	EMM...-AS	Servomotor	2	Festo
S1		Quittierungstaster	1	
S2		Sicherheitsbefehlsgerät, z.B. Not-Halt-Schalter	1	
S20		Start-Taster	1	
T1		Sicherheitsschaltgerät	1	
T2		Funktionale Steuerung	1	
T3, T4	CMMT-ST-...-S0	Servoantriebsregler	2	Festo
T5, T6	CMMT-AS-...-S1	Servoantriebsregler	2	Festo

1.2.3 Beschreibung

Anwendung	Mehrere Servoantriebsregler mit Elektromotoren ohne externe Kräfte, z.B. horizontale Achsen
Auslösendes Ereignis	Sicherheitsanforderung (S2), z.B. durch Not-Halt-Schalter, Schutztür.
Reaktion (Sicherheits-Teilfunktion)	<p>Stillsetzen bei Sicherheitsanforderung unter Verwendung der Sicherheits-Teilfunktion „Sicherer Stopp 1 mit Zeitsteuerung (SS1-t)“ mit dem sicheren Zustand „Sichere Momentabschaltung (STO)“,</p> <p>Mit Schrittmotoren: Kategorie 3, bis zu PL e</p> <p>Mit EC-Motoren: Kategorie 3, bis zu PL d</p>
Sicherer Zustand	<p>Die Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) werden funktional stillgesetzt und nach einer anwendungsspezifischen Zeit wird den Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) keine Energie zugeführt, die eine Kraft und eine Bewegung erzeugen kann. Es wird vorausgesetzt, dass dieser Zustand der Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) der sichere Zustand ist.</p> <p>Hinweise:</p> <ul style="list-style-type: none"> Die parallele Verdrahtung der Anschlüsse für das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T5, T6) muss in einer Gruppe zusammengefasst werden, bevor diese auf die Reihenschaltung der Kontakte für das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T3, T4) verbunden wird. Das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T5, T6) dient damit als Versorgung für die Kontakte der Reihenschaltung der Servoantriebsregler (T3, T4). Das Stillsetzen der Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) erfolgt funktional und ist nicht sicherheitsbewertet, d.h. wird bei einem Fehler die Bewegung nicht stillgesetzt, sind evtl. zusätzliche Maßnahmen erforderlich, z.B. bei Linearachsen eine Endlagendämpfung. Wirken auf den Elektromotor externe Kräfte, z.B. bei Vertikalachsen, kann die Anforderung der Sicherheits-Teilfunktion STO eine gefährliche Bewegung zur Folge haben. Dann können zusätzliche Maßnahmen erforderlich sein, z.B. eine Haltebremse. Für die Verdrahtung zwischen Sicherheitsschaltgerät (T2) und den Servoantriebsreglern (T3, T4, T5, T6) sind Fehlerausschlüsse auf Kurz- und Querschlüsse, z.B. nach DIN EN ISO 13849-2 [4], Tabelle D.4, erforderlich. Voraussetzungen dafür sind, dass das Sicherheitsschaltgerät (T2) und die Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) sich im gleichen Schaltschrank befinden und der Schaltschrank die Anforderungen nach DIN EN 60204-1 [3] erfüllt.

Funktionen der Schaltung	<p>Durch die Sicherheitsanforderung (S2) erfolgt:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Eingangskreis des Sicherheitsschaltgeräts (T1) wird unterbrochen. 2. Anschließend wird der Ausgang (Q5) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) abgeschaltet. 3. Der Eingang „Freigabe Endstufe (CTRL-EN)“ der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) wird nicht mehr angesteuert. Dadurch verzögern die Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) den Antrieb funktional mit der Schnellhaltrampe. Dies entspricht einem Verhalten der Stopp-Kategorie 1 nach DIN EN 60204-1 [3]. Nach dem Beenden der Bremsrampe wird die Endstufe funktional abgeschaltet. 4. Anschließend werden der Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) zeitverzögert abgeschaltet. Die erforderliche Zeitverzögerung ist in Abhängigkeit von der konkreten Anwendung zu bestimmen. 5. Die Eingänge „Safe torque off, Kanal A und B (#STO-A, #STO-B)“ der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) werden nicht mehr angesteuert. Dadurch wird die Ansteuerung der Leistungsendstufe sicher gesperrt und die Sicherheits-Teilfunktion STO angefordert.
Manuelle Rückstellfunktion	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nach dem Zurücksetzen der Sicherheitsanforderung (S2), z.B. durch das mechanische Entriegeln des Not-Halt-Schalters oder durch das Schließen der Schutztür, kann durch die Betätigung des Quittierungstasters (S1) der Start oder Wiederanlauf ermöglicht werden. 2. Das Sicherheitsschaltgerät (T1) steuert über die Ausgänge (Q6, Q7) die Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) an. Dadurch wird die Ansteuerung der Leistungsendstufe wieder möglich und die Sicherheits-Teilfunktion STO wird nicht mehr ausgeführt. 3. Das Sicherheitsschaltgerät (T1) lässt über den Ausgang (Q5) die Ansteuerung der „Freigabe Endstufe (CTRL-EN)“ durch die funktionale Steuerung (T2) wieder zu. Anschließend ist ein normaler Betrieb durch Betätigen des Start-Tasters (S20) möglich.
Diagnose	Die Diagnoseausgänge (STA) müssen für die angegebene Kategorie und PL nicht ausgewertet werden.

1.2.4 Sicherheitsbetrachtung

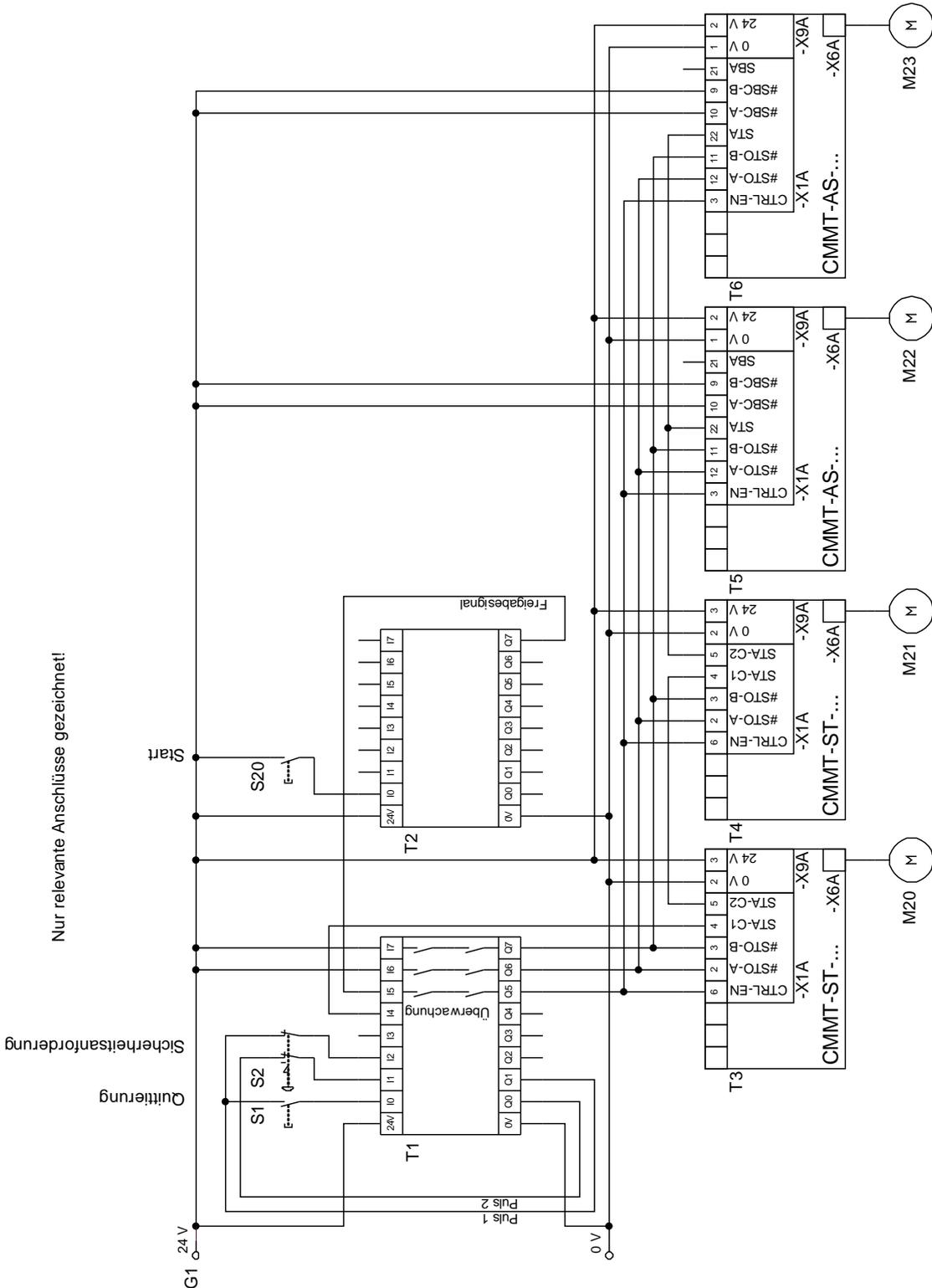
Eingang	Sicherheitsbetrachtung ist entsprechend dem gewählten Sicherheitsbefehlsgerät (S2) durchzuführen.
Logik	<p>Sicherheitsbetrachtung ist entsprechend dem gewählten Sicherheitsschaltgerät (T1) durchzuführen.</p> <p>Hinweis:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) zum Schalten der Signale für die Eingänge (#STO-A, #STO-B) der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) sind kontaktbehaftet ohne Kurz- und Querschlusserkennung. • Die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) einschließlich der dafür erforderlichen Zeitverzögerung müssen bei der Verwendung von Schrittmotoren für PL e, Kategorie 3 oder bei der Verwendung von EC-Motoren für PL d, Kategorie 3 geeignet sein.
Ausgang	<p>Die bestimmungsgemäße Verwendung der Servoantriebsregler (T3, T4) umfasst die Sicherheits-Teilfunktion STO mit Kategorie 3, bis zu PL e bei der Verwendung von Schrittmotoren bzw. Kategorie 3, bis zu PL d bei der Verwendung von EC-Motoren. Die bestimmungsgemäße Verwendung der Servoantriebsregler (T5, T6) umfasst die Sicherheits-Teilfunktion STO mit Kategorie 3, bis zu PL e. Die für die Bestimmung der Zuverlässigkeit der Gesamtschaltung erforderliche PL, Kategorie und PFH_D der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) müssen vorliegen.</p> <p>Hinweis:</p> <ul style="list-style-type: none"> • In Abhängigkeit von den verwendeten Elektromotoren müssen die entsprechenden Sicherheitskennzahlen der Servoantriebsregler (T3, T4) gewählt werden: Entweder die Sicherheitskennzahlen für „Schrittmotoren“ oder „EC-Motoren ohne Auswertung STA“.

- | | |
|--|---|
| | <ul style="list-style-type: none">• Für die, in diesem Dokument gezeigte Schaltung für die Servoantriebsregler (T5, T6), können die Sicherheitskennzahlen „ohne High-Testimpulse, ohne oder mit Auswertung STA“ gewählt werden. |
|--|---|

1.3 SS1-t, STO mit CMMT-AS-...-S1 und CMMT-ST-...-S0, kontaktbehaftete Ausgänge, mit Auswertung STA

- SS1-t, STO, Kategorie 3, bis zu PL d
- Sicherheitsschaltgerät mit kontaktbehafteten Ausgängen
- Ohne High-Testimpulse
- Mit Auswertung STA
- Fehlerausschluss Verdrahtung Schaltschrank erforderlich

1.3.1 Schaltplan



1.3.2 Komponenten

Komponente	Typ (Teile-Nummer)	Bezeichnung / Hinweise	Anzahl	Hersteller
M20, M21	EMM...-ST	Schrittmotor (oder EC-Motor)	2	Festo
M22, M23	EMM...-AS	Servomotor	2	Festo
S1		Quittierungstaster	1	
S2		Sicherheitsbefehlsgerät, z.B. Not-Halt-Schalter	1	
S20		Start-Taster	1	
T1		Sicherheitsschaltgerät	1	
T2		Funktionale Steuerung	1	
T3, T4	CMMT-ST-...-S0	Servoantriebsregler	2	Festo
T5, T6	CMMT-AS-...-S1	Servoantriebsregler	2	Festo

1.3.3 Beschreibung

Anwendung	Mehrere Servoantriebsregler mit Elektromotoren ohne externe Kräfte, z.B. horizontale Achsen
Auslösendes Ereignis	Sicherheitsanforderung (S2), z.B. durch Not-Halt-Schalter, Schutztür.
Reaktion (Sicherheitsfunktion)	<p>Stillsetzen bei Sicherheitsanforderung unter Verwendung der Sicherheits-Teilfunktion „Sicherer Stopp 1 mit Zeitsteuerung (SS1-t)“ mit dem sicheren Zustand „Sichere Momentabschaltung (STO)“, Kategorie 3, bis zu PL d</p>
Sicherer Zustand	<p>Die Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) werden funktional stillgesetzt und nach einer anwendungsspezifischen Zeit wird den Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) keine Energie zugeführt, die eine Kraft und eine Bewegung erzeugen kann. Es wird vorausgesetzt, dass dieser Zustand der Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) der sichere Zustand ist.</p> <p>Hinweise:</p> <ul style="list-style-type: none"> Die parallele Verdrahtung der Anschlüsse für das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T5, T6) muss in einer Gruppe zusammengefasst werden, bevor diese auf die Reihenschaltung der Kontakte für das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T3, T4) verbunden wird. Das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T5, T6) dient damit als Versorgung für die Kontakte der Reihenschaltung der Servoantriebsregler (T3, T4). Das Stillsetzen der Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) erfolgt funktional und ist nicht sicherheitsbewertet, d.h. wird bei einem Fehler die Bewegung nicht stillgesetzt, sind evtl. zusätzliche Maßnahmen erforderlich, z.B. bei Linearachsen eine Endlagendämpfung. Wirken auf den Elektromotor externe Kräfte, z.B. bei Vertikalachsen, kann die Anforderung der Sicherheits-Teilfunktion STO eine gefährliche Bewegung zur Folge haben. Dann können zusätzliche Maßnahmen erforderlich sein, z.B. eine Haltebremse. Für die Verdrahtung zwischen Sicherheitsschaltgerät (T2) und Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) sind Fehlerausschlüsse auf Kurz- und Querschlüsse, z.B. nach DIN EN ISO 13849-2 [4], Tabelle D.4, erforderlich. Voraussetzungen dafür sind, dass das Sicherheitsschaltgerät (T2) und die Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) sich im gleichen Schaltschrank befinden und der Schaltschrank die Anforderungen nach DIN EN 60204-1 [3] erfüllt.
Funktionen der Schaltung	<p>Durch die Sicherheitsanforderung (S2) erfolgt:</p> <ol style="list-style-type: none"> Eingangskreis des Sicherheitsschaltgeräts (T1) wird unterbrochen.

	<ol style="list-style-type: none"> 2. Anschließend wird der Ausgang (Q5) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) abgeschaltet. 3. Der Eingang „Freigabe Endstufe (CTRL-EN)“ der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) wird nicht mehr angesteuert. Dadurch verzögern die Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) den Antrieb funktional mit der Schnellhaltrampe. Dies entspricht einem Verhalten der Stopp-Kategorie 1 nach DIN EN 60204-1 [3]. Nach dem Beenden der Bremsrampe wird die Endstufe funktional abgeschaltet. 4. Anschließend werden der Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) zeitverzögert abgeschaltet. Die erforderliche Zeitverzögerung ist in Abhängigkeit von der konkreten Anwendung zu bestimmen. 5. Die Eingänge „Safe torque off, Kanal A und B (#STO-A, #STO-B)“ der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) werden nicht mehr angesteuert. Dadurch wird die Ansteuerung der Leistungsendstufe sicher gesperrt und die Sicherheits-Teilfunktion STO angefordert.
Manuelle Rückstellfunktion	<ol style="list-style-type: none"> 1. Nach dem Zurücksetzen der Sicherheitsanforderung (S2), z.B. durch das mechanische Entriegeln des Not-Halt-Schalters oder durch das Schließen der Schutztür, kann durch die Betätigung des Quittierungstasters (S1) der Start oder Wiederanlauf ermöglicht werden. 2. Das Sicherheitsschaltgerät (T1) steuert über die Ausgänge (Q6, Q7) die Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) an. Dadurch wird die Ansteuerung der Leistungsendstufe wieder möglich und die Sicherheits-Teilfunktion STO wird nicht mehr ausgeführt. 3. Das Sicherheitsschaltgerät (T1) lässt über den Ausgang (Q5) die Ansteuerung der „Freigabe Endstufe (CTRL-EN)“ durch die funktionale Steuerung (T2) wieder zu. Anschließend ist ein normaler Betrieb durch Betätigen des Start-Tasters (S20) möglich.
Diagnose	<p>Der Diagnoseausgang STA meldet den Zustand der Sicherheits-Teilfunktion STO an das Sicherheitsschaltgerät (T1). Die Diagnose erfolgt über das Sicherheitsschaltgerät (T1):</p> <ul style="list-style-type: none"> • Werden die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) zeitverzögert abgeschaltet, werden über die Eingänge (#STO-A, #STO-B) der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) die Sicherheits-Teilfunktion STO angefordert. Nach der, für den Servoantriebsregler typischen Zeit wird der Ausgang (STA) eingeschaltet. Diese Verzögerung der Diagnoserückmeldung kann auf eine minimal zulässige Zeit und muss auf eine maximal zulässige Zeit durch das Sicherheitsschaltgerät (T1) überwacht werden. • Werden die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) eingeschaltet, wird über die Eingänge (#STO-A, #STO-B) der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) die Sicherheits-Teilfunktion STO aufgehoben. Nach der, für den Servoantriebsregler typischen Zeit wird der Ausgang (STA) ausgeschaltet. Diese Verzögerung der Diagnoserückmeldung kann auf eine minimal zulässige Zeit und muss auf eine maximal zulässige Zeit durch das Sicherheitsschaltgerät (T1) überwacht werden. <p>Wird durch die Diagnose ein Fehler erkannt, muss eine geeignete Fehlerreaktion durch das Sicherheitsschaltgerät (T1) erfolgen. Üblich ist, dass die Maschine in einen sicheren Zustand gebracht und ein weiterer Betrieb unterbunden wird.</p>

1.3.4 Sicherheitsbetrachtung

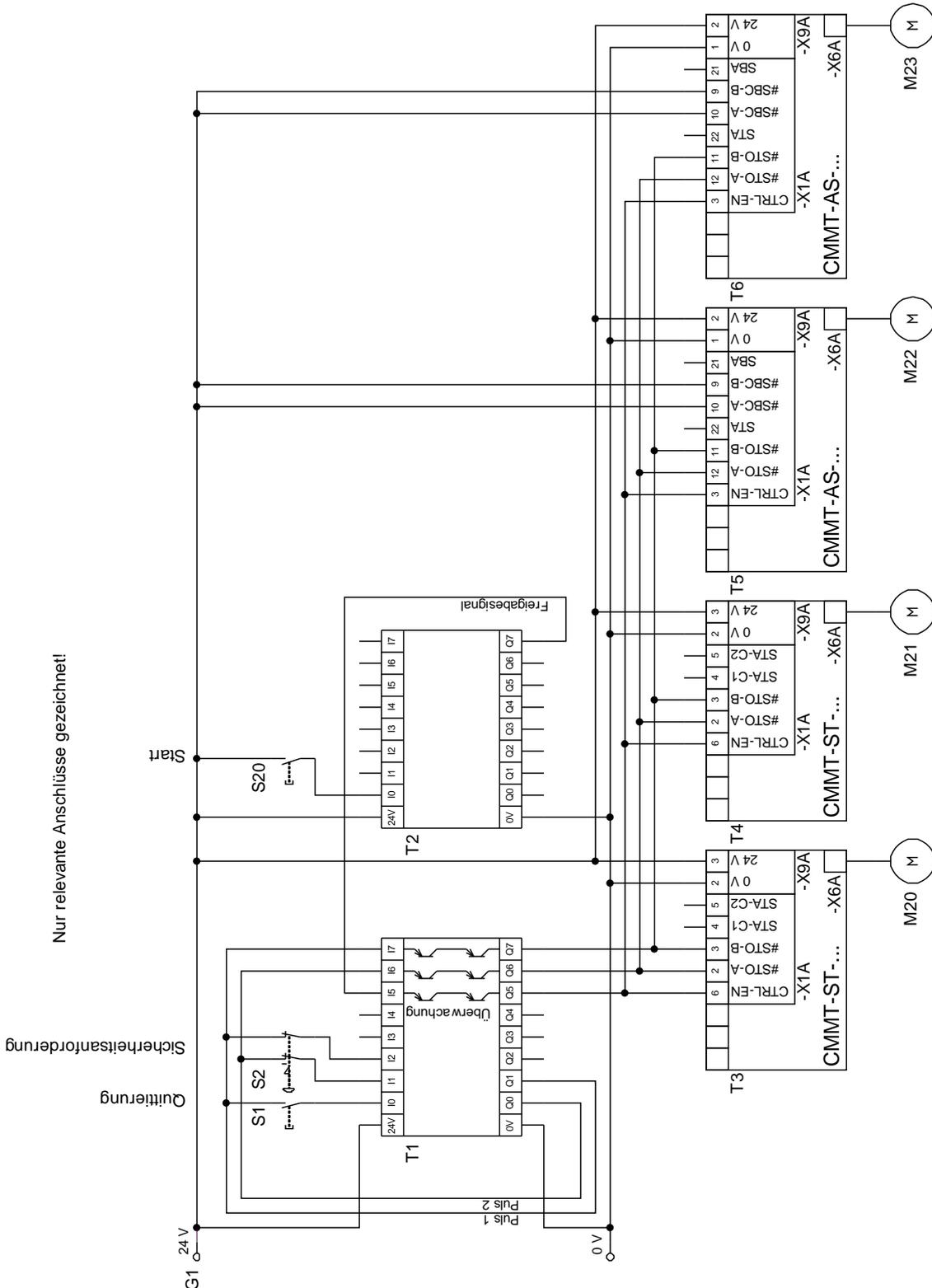
Eingang	Sicherheitsbetrachtung ist entsprechend dem gewählten Sicherheitsbefehlsgerät (S2) durchzuführen.
Logik	<p>Sicherheitsbetrachtung ist entsprechend dem gewählten Sicherheitsschaltgerät (T1) durchzuführen.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) zum Schalten der Signale für die Eingänge (#STO-A, #STO-B) der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) sind kontaktbehaftet ohne Kurz- und Querschlusserkennung. • Die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) einschließlich der dafür erforderlichen Zeitverzögerung müssen für PL d, Kategorie 3 geeignet sein.
Ausgang	Die bestimmungsgemäße Verwendung der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) umfasst die Sicherheits-Teilfunktion STO mit Kategorie 3, bis zu PL d. Die für die Bestimmung der Zuverlässigkeit der Gesamtschaltung erforderliche PL, Kategorie und PFH _D der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) müssen vorliegen.

	<p>Hinweis:</p> <ul style="list-style-type: none">• In Abhängigkeit von den verwendeten Elektromotoren müssen die entsprechenden Sicherheitskennzahlen der Servoantriebsregler (T3, T4) gewählt werden: Entweder die Sicherheitskennzahlen für „Schrittmotoren“ oder „EC-Motoren mit Auswertung STA“.• Für die, in diesem Dokument gezeigte Schaltung für die Servoantriebsregler (T5, T6), können die Sicherheitskennzahlen „ohne High-Testimpulse, ohne oder mit Auswertung STA“ gewählt werden.
--	---

1.4 SS1-t, STO mit CMMT-AS-...-S1 und CMMT-ST-...-S0, elektronische Ausgänge, ohne Auswertung STA

- Mit Schrittmotoren: SS1-t, STO, Kategorie 3, bis zu PL e
- Mit EC-Motoren: SS1-t, STO, Kategorie 3, bis zu PL d
- Sicherheitsschaltgerät mit elektronischen Ausgängen
- Ohne High-Testimpulse
- Ohne Auswertung STA

1.4.1 Schaltplan



1.4.2 Komponenten

Komponente	Typ (Teile-Nummer)	Bezeichnung / Hinweise	Anzahl	Hersteller
M20, M21	EMM...-ST	Schrittmotor (oder EC-Motor)	2	Festo
M22, M23	EMM...-AS	Servomotor	2	Festo
S1		Quittierungstaster	1	
S2		Sicherheitsbefehlsgerät, z.B. Not-Halt-Schalter	1	
S20		Start-Taster	1	
T1		Sicherheitsschaltgerät	1	
T2		Funktionale Steuerung	1	
T3, T4	CMMT-ST-...-S0	Servoantriebsregler	2	Festo
T5, T6	CMMT-AS-...-S1	Servoantriebsregler	2	Festo

1.4.3 Beschreibung

Anwendung	Mehrere Servoantriebsregler mit Elektromotoren ohne externe Kräfte, z.B. horizontale Achse
Auslösendes Ereignis	Sicherheitsanforderung (S2), z.B. durch Not-Halt-Schalter, Schutztür.
Reaktion (Sicherheitsfunktion)	<p>Stillsetzen bei Sicherheitsanforderung unter Verwendung der Sicherheits-Teilfunktion „Sicherer Stopp 1 mit Zeitsteuerung (SS1-t)“ mit dem sicheren Zustand „Sichere Momentabschaltung (STO)“,</p> <p>Mit Schrittmotoren: Kategorie 3, bis zu PL e</p> <p>Mit EC-Motoren: Kategorie 3, bis zu PL d</p>
Sicherer Zustand	<p>Die Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) werden funktional stillgesetzt und nach einer anwendungsspezifischen Zeit wird den Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) keine Energie zugeführt, die eine Kraft und eine Bewegung erzeugen kann. Es wird vorausgesetzt, dass dieser Zustand der Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) der sichere Zustand ist.</p> <p>Hinweise:</p> <ul style="list-style-type: none"> Die parallele Verdrahtung der Anschlüsse für das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T5, T6) muss in einer Gruppe zusammengefasst werden, bevor diese auf die Reihenschaltung der Kontakte für das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T3, T4) verbunden wird. Das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T5, T6) dient damit als Versorgung für die Kontakte der Reihenschaltung der Servoantriebsregler (T3, T4). Das Stillsetzen der Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) erfolgt funktional und ist nicht sicherheitsbewertet, d.h. wird bei einem Fehler die Bewegung nicht stillgesetzt, sind evtl. zusätzliche Maßnahmen erforderlich, z.B. bei Linearachsen eine Endlagendämpfung. Wirken auf den Elektromotor externe Kräfte, z.B. bei Vertikalachsen, kann die Anforderung der Sicherheits-Teilfunktion STO eine gefährliche Bewegung zur Folge haben. Dann können zusätzliche Maßnahmen erforderlich sein, z.B. eine Haltebremse.
Funktionen der Schaltung	<p>Durch die Sicherheitsanforderung (S2) erfolgt:</p> <ol style="list-style-type: none"> Eingangskreis des Sicherheitsschaltgeräts (T1) wird unterbrochen. Anschließend wird der Ausgang (Q5) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) abgeschaltet. Der Eingang „Freigabe Endstufe (CTRL-EN)“ der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) wird nicht mehr angesteuert. Dadurch verzögern die Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) den Antrieb funktional mit der Schnellhaltrampe. Dies entspricht einem

	<p>Verhalten der Stopp-Kategorie 1 nach DIN EN 60204-1 [3]. Nach dem Beenden der Bremsrampe wird die Endstufe funktional abgeschaltet.</p> <p>4. Anschließend werden der Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) zeitverzögert abgeschaltet. Die erforderliche Zeitverzögerung ist in Abhängigkeit von der konkreten Anwendung zu bestimmen.</p> <p>5. Die Eingänge „Safe torque off, Kanal A und B (#STO-A, #STO-B)“ der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) werden nicht mehr angesteuert. Dadurch wird die Ansteuerung der Leistungsendstufe sicher gesperrt und die Sicherheits-Teilfunktion STO angefordert.</p>
Manuelle Rückstellfunktion	<p>1. Nach dem Zurücksetzen der Sicherheitsanforderung (S2), z.B. durch das mechanische Entriegeln des Not-Halt-Schalters oder durch das Schließen der Schutztür, kann durch die Betätigung des Quittierungstasters (S1) der Start oder Wiederanlauf ermöglicht werden.</p> <p>2. Das Sicherheitsschaltgerät (T1) steuert über die Ausgänge (Q6, Q7) die Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) an. Dadurch wird die Ansteuerung der Leistungsendstufe wieder möglich und die Sicherheits-Teilfunktion STO wird nicht mehr ausgeführt.</p> <p>3. Das Sicherheitsschaltgerät (T1) lässt über den Ausgang (Q5) die Ansteuerung der „Freigabe Endstufe (CTRL-EN)“ durch die funktionale Steuerung (T2) wieder zu, so dass ein normaler Betrieb wieder möglich ist.</p>
Diagnose	Die Diagnoseausgänge (STA) müssen für die angegebene Kategorie und PL nicht ausgewertet werden.

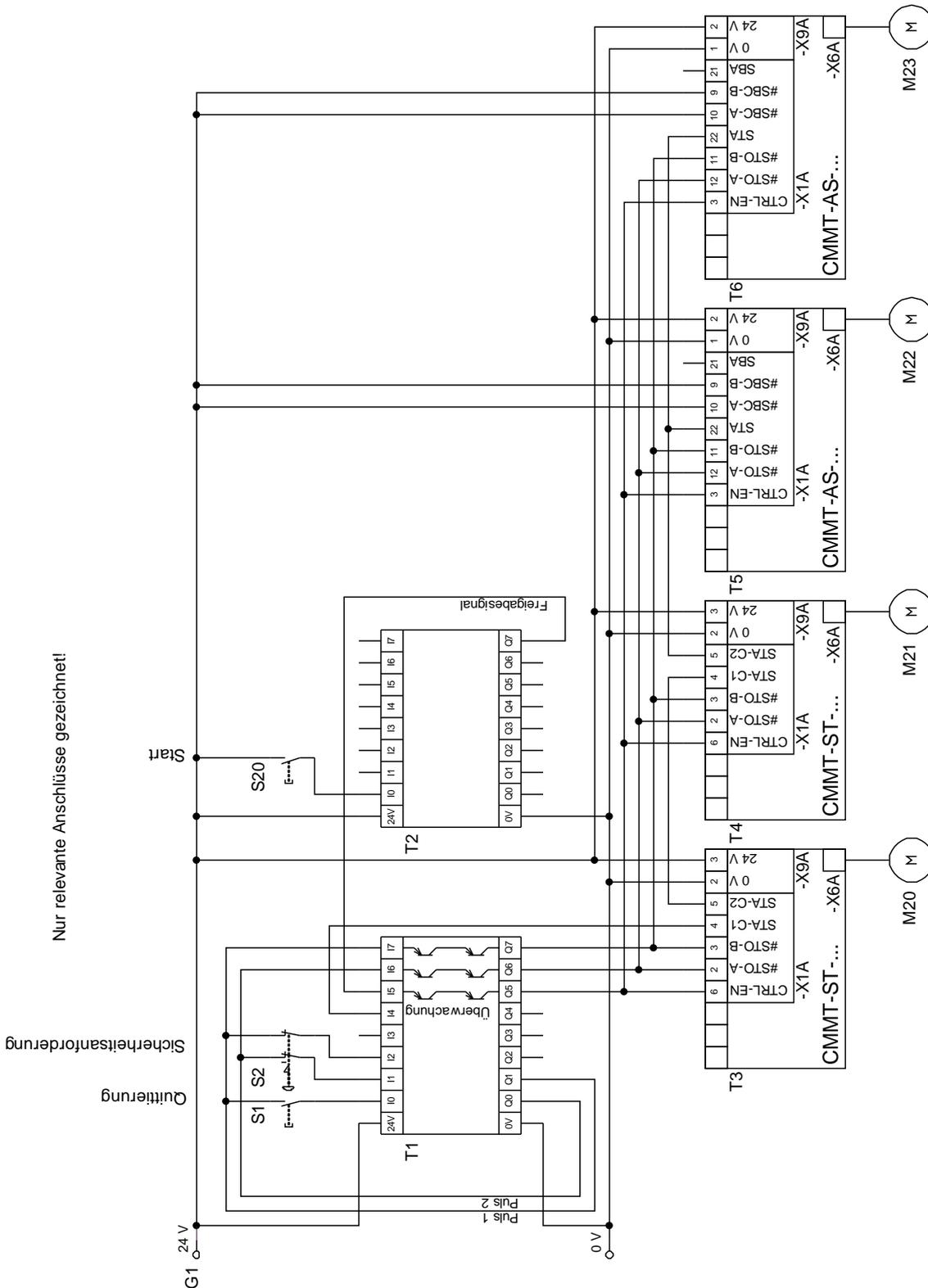
1.4.4 Sicherheitsbetrachtung

Eingang	Sicherheitsbetrachtung ist entsprechend dem gewählten Sicherheitsbefehlsgerät (S2) durchzuführen.
Logik	<p>Sicherheitsbetrachtung ist entsprechend dem gewählten Sicherheitsschaltgerät (T1) durchzuführen.</p> <p>Hinweis:</p> <ul style="list-style-type: none"> Die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) zum Schalten der Signale für die Eingänge (#STO-A, #STO-B) der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) sind elektronische Ausgänge mit Kurz- und Querschlusserkennung. Die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) einschließlich der dafür erforderlichen Zeitverzögerung müssen bei der Verwendung von Schrittmotoren für PL e, Kategorie 3 oder bei der Verwendung von EC-Motoren für PL d, Kategorie 3 geeignet sein.
Ausgang	<p>Die bestimmungsgemäße Verwendung der Servoantriebsregler (T3, T4) umfasst die Sicherheits-Teilfunktion STO mit Kategorie 3, bis zu PL e bei der Verwendung von Schrittmotoren bzw. Kategorie 3, bis zu PL d bei der Verwendung von EC-Motoren. Die bestimmungsgemäße Verwendung der Servoantriebsregler (T5, T6) umfasst die Sicherheits-Teilfunktion STO mit Kategorie 3, bis zu PL e. Die für die Bestimmung der Zuverlässigkeit der Gesamtschaltung erforderliche PL, Kategorie und PFH_D der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) müssen vorliegen.</p> <p>Hinweis:</p> <ul style="list-style-type: none"> In Abhängigkeit von den verwendeten Elektromotoren müssen die entsprechenden Sicherheitskennzahlen der Servoantriebsregler (T3, T4) gewählt werden: Entweder die Sicherheitskennzahlen für „Schrittmotoren“ oder „EC-Motoren mit Auswertung STA“. Für die, in diesem Dokument gezeigte Schaltung für die Servoantriebsregler (T5, T6), können die Sicherheitskennzahlen „ohne High-Testimpulse, ohne oder mit Auswertung STA“ gewählt werden.

1.5 SS1-t, STO mit CMMT-AS-...-S1 und CMMT-ST-...-S0, elektronische Ausgänge, mit Auswertung STA,

- SS1-t, STO, Kategorie 3, bis zu PL d
- Sicherheitsschaltgerät mit elektronischen Ausgängen
- Ohne High-Testimpulsen
- Mit Auswertung STA

1.5.1 Schaltplan



1.5.2 Komponenten

Komponente	Typ (Teile-Nummer)	Bezeichnung / Hinweise	Anzahl	Hersteller
M20, M21	EMM...-ST	Schrittmotor (oder EC-Motor)	2	Festo
M22, M23	EMM...-AS	Servomotor	2	Festo
S1		Quittierungstaster	1	
S2		Sicherheitsbefehlsgerät, z.B. Not-Halt-Schalter	1	
S20		Start-Taster	1	
T1		Sicherheitsschaltgerät	1	
T2		Funktionale Steuerung	1	
T3, T4	CMMT-ST-...-S0	Servoantriebsregler	2	Festo
T5, T6	CMMT-AS-...-S1	Servoantriebsregler	2	Festo

1.5.3 Beschreibung

Anwendung	Mehrere Servoantriebsregler mit Elektromotoren ohne externe Kräfte, z.B. horizontale Achse
Auslösendes Ereignis	Sicherheitsanforderung (S2), z.B. durch Not-Halt-Schalter, Schutztür.
Reaktion (Sicherheitsfunktion)	<p>Stillsetzen bei Sicherheitsanforderung unter Verwendung der Sicherheits-Teilfunktion „Sicherer Stopp 1 mit Zeitsteuerung (SS1-t)“ mit dem sicheren Zustand „Sichere Momentabschaltung (STO)“, Kategorie 3, bis zu PL d</p>
Sicherer Zustand	<p>Die Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) werden funktional stillgesetzt und nach einer anwendungsspezifischen Zeit wird den Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) keine Energie zugeführt, die eine Kraft und eine Bewegung erzeugen kann. Es wird vorausgesetzt, dass dieser Zustand der Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) der sichere Zustand ist.</p> <p>Hinweise:</p> <ul style="list-style-type: none"> Die parallele Verdrahtung der Anschlüsse für das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T5, T6) muss in einer Gruppe zusammengefasst werden, bevor diese auf die Reihenschaltung der Kontakte für das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T3, T4) verbunden wird. Das Diagnosesignal STA der Servoantriebsregler (T5, T6) dient damit als Versorgung für die Kontakte der Reihenschaltung der Servoantriebsregler (T3, T4). Das Stillsetzen der Elektromotoren (M20, M21, M22, M23) erfolgt funktional und ist nicht sicherheitsbewertet, d.h. wird bei einem Fehler die Bewegung nicht stillgesetzt, sind evtl. zusätzliche Maßnahmen erforderlich, z.B. bei Linearachsen eine Endlagendämpfung. Wirken auf den Elektromotor externe Kräfte, z.B. bei Vertikalachsen, kann die Anforderung der Sicherheits-Teilfunktion STO eine gefährliche Bewegung zur Folge haben. Dann können zusätzliche Maßnahmen erforderlich sein, z.B. eine Haltebremse.
Funktionen der Schaltung	<p>Durch die Sicherheitsanforderung (S2) erfolgt:</p> <ol style="list-style-type: none"> Eingangskreis des Sicherheitsschaltgeräts (T1) wird unterbrochen. Anschließend wird der Ausgang (Q5) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) abgeschaltet. Der Eingang „Freigabe Endstufe (CTRL-EN)“ der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) wird nicht mehr angesteuert. Dadurch verzögern die Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) den Antrieb funktional mit der Schnellhaltrampe. Dies entspricht einem Verhalten der Stopp-Kategorie 1 nach DIN EN 60204-1 [3]. Nach dem Beenden der Bremsrampe wird die Endstufe funktional abgeschaltet.

	<p>4. Anschließend werden der Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) zeitverzögert abgeschaltet. Die erforderliche Zeitverzögerung ist in Abhängigkeit von der konkreten Anwendung zu bestimmen.</p> <p>5. Die Eingänge „Safe torque off, Kanal A und B (#STO-A, #STO-B)“ der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) werden nicht mehr angesteuert. Dadurch wird die Ansteuerung der Leistungsendstufe sicher gesperrt und die Sicherheits-Teilfunktion STO angefordert.</p>
Manuelle Rückstellfunktion	<p>1. Nach dem Zurücksetzen der Sicherheitsanforderung (S2), z.B. durch das mechanische Entriegeln des Not-Halt-Schalters oder durch das Schließen der Schutztür, kann durch die Betätigung des Quittierungstasters (S1) der Start oder Wiederanlauf ermöglicht werden.</p> <p>2. Das Sicherheitsschaltgerät (T1) steuert über die Ausgänge (Q6, Q7) die Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) an. Dadurch wird die Ansteuerung der Leistungsendstufe wieder möglich und die Sicherheits-Teilfunktion STO wird nicht mehr ausgeführt.</p> <p>3. Das Sicherheitsschaltgerät (T1) lässt über den Ausgang (Q5) die Ansteuerung der „Freigabe Endstufe (CTRL-EN)“ durch die funktionale Steuerung (T2) wieder zu. Anschließend ist ein normaler Betrieb durch Betätigen des Start-Tasters (S20) möglich.</p>
Diagnose	<p>Der Diagnoseausgang STA meldet den Zustand der Sicherheits-Teilfunktion STO an das Sicherheitsschaltgerät (T1). Die Diagnose erfolgt über das Sicherheitsschaltgerät (T1):</p> <ul style="list-style-type: none"> • Werden die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) zeitverzögert abgeschaltet, werden über die Eingänge (#STO-A, #STO-B) der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) die Sicherheits-Teilfunktion STO angefordert. Nach der, für den Servoantriebsregler typischen Zeit wird der Ausgang (STA) eingeschaltet. Diese Verzögerung der Diagnoserückmeldung kann auf eine minimal zulässige Zeit und muss auf eine maximal zulässige Zeit durch das Sicherheitsschaltgerät (T1) überwacht werden. • Werden die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) eingeschaltet, wird über die Eingänge (#STO-A, #STO-B) der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) die Sicherheits-Teilfunktion STO aufgehoben. Nach der, für den Servoantriebsregler typischen Zeit wird der Ausgang (STA) ausgeschaltet. Diese Verzögerung der Diagnoserückmeldung kann auf eine minimal zulässige Zeit und muss auf eine maximal zulässige Zeit durch das Sicherheitsschaltgerät (T1) überwacht werden. <p>Wird durch die Diagnose ein Fehler erkannt, muss eine geeignete Fehlerreaktion durch das Sicherheitsschaltgerät (T1) erfolgen. Üblich ist, dass die Maschine in einen sicheren Zustand gebracht und ein weiterer Betrieb unterbunden wird.</p>

1.5.4 Sicherheitsbetrachtung

Eingang	Sicherheitsbetrachtung ist entsprechend dem gewählten Sicherheitsbefehlsgerät (S2) durchzuführen.
Logik	<p>Sicherheitsbetrachtung ist entsprechend dem gewählten Sicherheitsschaltgerät (T1) durchzuführen.</p> <p>Hinweis:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) zum Schalten der Signale für die Eingänge (#STO-A, #STO-B) der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) sind elektronische Ausgänge mit Kurz- und Querschlusserkennung. • Die Ausgänge (Q6, Q7) des Sicherheitsschaltgeräts (T1) einschließlich der dafür erforderlichen Zeitverzögerung müssen für PL d, Kategorie 3 geeignet sein.
Ausgang	<p>Die bestimmungsgemäße Verwendung der Servoantriebsregler (T3, T4, T5, T6) umfasst die Sicherheits-Teilfunktion STO mit Kategorie 3, bis zu PL d mit Querverdrahtung. Die für die Bestimmung der Zuverlässigkeit der Gesamtschaltung erforderliche PL, Kategorie und PFH₀ müssen vorliegen.</p> <p>Hinweis:</p> <ul style="list-style-type: none"> • In Abhängigkeit von dem verwendeten Elektromotor müssen die entsprechenden Sicherheitskennzahlen der Servoantriebsregler (T3, T4) gewählt werden: Entweder die Sicherheitskennzahlen für „Schrittmotoren“ oder „EC-Motoren mit Auswertung STA“.

- | | |
|--|--|
| | <ul style="list-style-type: none">• Für die, in diesem Dokument gezeigte Schaltung für die Servoantriebsregler (T5, T6), können die Sicherheitskennzahlen „ohne High-Testimpulse und mit Auswertung STA“ gewählt werden. |
|--|--|

2 Glossar

Low-Testimpulse

Low-Testimpulse verwendet ein Sicherheitsschaltgerät, um seine sicheren elektronischen Ausgänge auf ihre Funktion zu prüfen. Diese Low-Testimpulse dienen auch für die Erkennung von Kurz- und Querschlüssen.

Das Sicherheitsschaltgerät (T1) kann seine Ausgänge für die Signale #STO-A und #STO-B bei High-Pegel mit Low-Testimpulsen zyklisch testen.

Ist die Sicherheitsanforderung ausgeschaltet (High-Pegel), prüft das Sicherheitsschaltgerät regelmäßig, ob es seine elektronischen Ausgänge ausschalten kann. Dazu wird der High-Pegel auf den Low-Pegel abgesenkt und nach einer bestimmten Zeit wird vom Sicherheitsschaltgerät geprüft, ob der elektronische Ausgang auch wirklich abgeschaltet hat. Dann wird der Low-Pegel wieder auf den High-Pegel angehoben.

Tritt bei dieser Funktionsprüfung ein Fehler auf, gibt das Sicherheitsschaltgerät eine Fehlermeldung aus und bringt in der Regel die Anwendung in einen sicheren Zustand.

Die Low-Testimpulse werden vom Sicherheitsschaltgerät für die Ausgänge der Signale #STO-A und #STO-B zeitversetzt ausgegeben.



Hinweise:

- Die elektronischen Ausgänge von Sicherheitsschaltgeräten haben in der Regel diese Low-Testimpulse.
- Bei Sicherheitsrelais haben die Low-Testimpulse in der Regel eine Dauer von bis zu 1 ms.
- Bei Sicherheitssteuerungen ist die Dauer der Low-Testimpulse meistens konfigurierbar.
- Je nach Hersteller des Sicherheitsschaltgeräts können Low-Testimpulse auch andere Bezeichnungen haben, z.B. Abschalttest, Dunkeltest, usw.
- Es wird empfohlen auf eine widerstands- und kapazitätsarme Verdrahtung zu achten.

High-Testimpulse

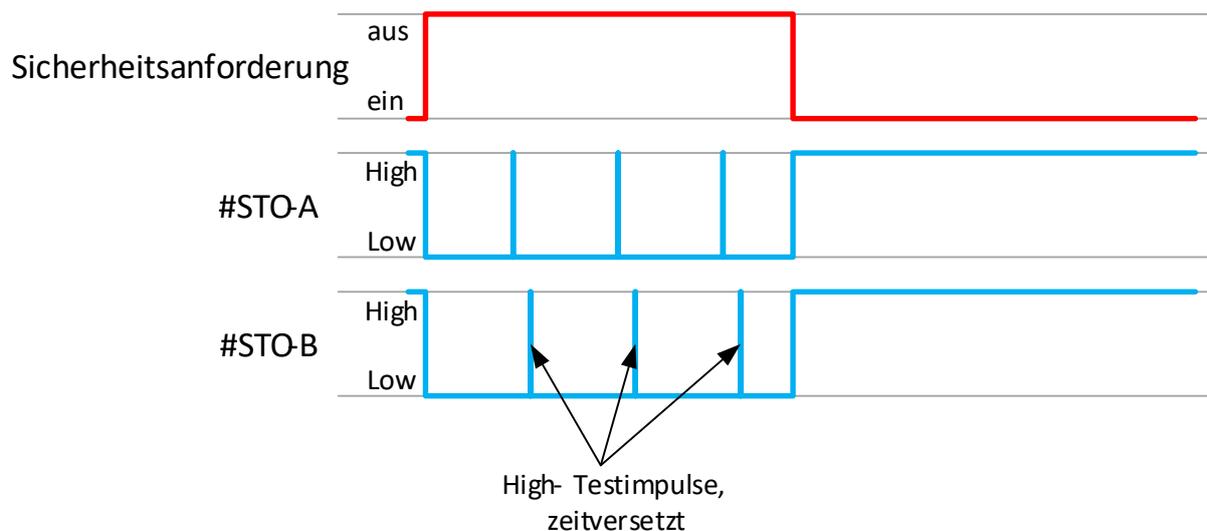
High-Testimpulse können einige Sicherheitssteuerungen verwenden, um ihre sicheren elektronischen Ausgänge auf bestimmte Funktionen zu prüfen.

Das Sicherheitsschaltgerät (T1) kann seine Ausgänge für die Signale #STO-A und #STO-B bei Low-Pegel mit High-Testimpulsen zyklisch testen.

Ist die Sicherheitsanforderung eingeschaltet (Low-Pegel), prüft das Sicherheitsschaltgerät, ob es seine elektronischen Ausgänge einschalten kann. Dazu wird der Low-Pegel auf den High-Pegel angehoben und nach einer bestimmten Zeit wird vom Sicherheitsschaltgerät geprüft, ob der elektronische Ausgang auch wirklich eingeschaltet hat. Dann wird der High-Pegel wieder auf den Low-Pegel abgesenkt.

Tritt bei dieser Funktionsprüfung ein Fehler auf, gibt das Sicherheitsschaltgerät eine Fehlermeldung aus und bringt in der Regel die Anwendung in einen sicheren Zustand.

Die High-Testimpulse werden vom Sicherheitsschaltgerät für die Ausgängen der Signale #STO-A und #STO-B zeitversetzt ausgegeben.



Hinweise:

- Die Sicherheitsrelais haben in der Regel keine High-Testimpulse.
- Sicherheitssteuerungen können elektronische Ausgänge mit High-Testimpulsen aufweisen.
- Bei Sicherheitssteuerungen ist die Dauer der High-Testimpulse meistens konfigurierbar.
- Je nach Hersteller des Sicherheitsschaltgeräts können High-Testimpulse auch andere Bezeichnungen haben, z.B. Helltest.
- Es wird empfohlen auf eine widerstands- und kapazitätsarme Verdrahtung zu achten.

3 Literatur

- [1] DIN EN 61800-5-2:2017-11 - Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl - Teil 5-2: Anforderungen an die Sicherheit - Funktionale Sicherheit (IEC 61800-5-2:2016); Deutsche Fassung EN 61800-5-2:2017
- [2] DIN EN ISO 13849-1:2016-06 - Sicherheit von Maschinen - Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen - Teil 1: Allgemeine Gestaltungsleitsätze (ISO 13849-1:2015); Deutsche Fassung EN ISO 13849-1:2015
- [3] DIN EN 60204-1:2007-06 - Sicherheit von Maschinen - Elektrische Ausrüstung von Maschinen - Teil 1: Allgemeine Anforderungen (IEC 60204-1:2005, modifiziert); Deutsche Fassung EN 60204-1:2006
- [4] DIN EN ISO 13849-2:2013-02 - Sicherheit von Maschinen - Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen - Teil 2: Validierung (ISO 13849-2:2012); Deutsche Fassung EN ISO 13849-2:2012