

Produkt Handbuch



FSM 2.0 - STO

für die item Servo Positioning Controller C Serie

Originalbetriebsanleitung

Urheberrechte

© 2016 item Industrietechnik GmbH. Alle Rechte vorbehalten.

Die Informationen und Angaben in diesem Dokument sind nach bestem Wissen zusammengestellt worden. Trotzdem können abweichende Angaben zwischen dem Dokument und dem Produkt nicht mit letzter Sicherheit ausgeschlossen werden. Für die Geräte und zugehörige Programme in der dem Kunden überlassenen Fassung gewährleistet item den vertragsgemäßen Gebrauch in Übereinstimmung mit der Nutzerdokumentation. Im Falle erheblicher Abweichungen von der Nutzerdokumentation ist item zur Nachbesserung berechtigt und, soweit diese nicht mit unangemessen Aufwand verbunden ist, auch verpflichtet. Eine eventuelle Gewährleistung erstreckt sich nicht auf Mängel, die durch Abweichen von den für das Gerät vorgesehenen und in der Nutzerdokumentation angegebenen Einsatzbedingungen verursacht werden.

item übernimmt keine Gewähr dafür, dass die Produkte den Anforderungen und Zwecken des Erwerbers genügen oder mit anderen von ihm ausgewählten Produkten zusammenarbeiten. item übernimmt keine Haftung für Folgeschäden, die im Zusammenwirken der Produkte mit anderen Produkten oder aufgrund unsachgemäßer Handhabung an Maschinen oder Anlagen entstehen.

item behält sich das Recht vor, das Dokument oder das Produkt ohne vorherige Ankündigung zu ändern, zu ergänzen oder zu verbessern.

Dieses Dokument darf weder ganz noch teilweise ohne ausdrückliche Genehmigung des Urhebers in irgendeiner Form reproduziert oder in eine andere natürliche oder maschinenlesbare Sprache oder auf Datenträger übertragen werden, sei es elektronisch, mechanisch, optisch oder auf andere Weise.

Warenzeichen

Alle Produktnamen in diesem Dokument können eingetragene Warenzeichen sein. Alle Warenzeichen in diesem Dokument werden nur zur Identifikation des jeweiligen Produkts verwendet.

item Motion Soft™ ist ein eingetragenes Warenzeichen der item Industrietechnik GmbH.

Revisionsinformation	
Ersteller:	item Industrietechnik GmbH
Handbuchname:	Produkt Handbuch „FSM 2.0 - STO“
Dateiname:	P-HB_FSM_STO_item Steuerung_C_DE.docx
Version:	April 2016

Kennzeichnung von Gefahren und deren Vermeidung:



Gefahr

Unmittelbare Gefahren, die zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen werden.



Warnung

Gefahren, die zum Tod oder zu schweren Verletzungen führen können.



Vorsicht

Gefahren, die zu leichten Verletzungen oder zu schwerem Sachschaden führen können.

Weitere Symbole:



Hinweis

Sachschaden oder Funktionsverlust.



Empfehlung, Tipp, Verweis auf andere Dokumentationen



Notwendiges oder sinnvolles Zubehör



Information zum umweltschonenden Einsatz

Textkennzeichnungen:

- Tätigkeiten, die in beliebiger Reihenfolge durchgeführt werden können.
- 1. Tätigkeiten, die in der angegebenen Reihenfolge durchgeführt werden sollen.
- Allgemeine Aufzählungen

INHALTSVERZEICHNIS

1	SICHERHEIT UND VORAUSSETZUNGEN FÜR DEN PRODUKTEINSATZ	12
1.1	Sicherheit	12
1.1.1	Allgemeine Sicherheitshinweise.....	12
1.1.2	Bestimmungsgemäße Verwendung	13
1.1.3	Vorhersehbare Fehlanwendung	13
1.1.4	Erreichbares Sicherheitsniveau, Sicherheitsfunktion nach EN ISO 13849-1 / EN 61800-5-2	14
1.2	Voraussetzungen für den Produkteinsatz.....	14
1.2.1	Technische Voraussetzungen	14
1.2.2	Qualifikation des Fachpersonals (Anforderungen an das Personal).....	14
1.2.3	Diagnosedeckungsgrad (DC)	14
1.2.4	Einsatzbereich und Zulassungen	15
2	PRODUKTBESCHREIBUNG SICHERHEITSMODUL FSM 2.0 – STO	16
2.1	Produktübersicht.....	16
2.1.1	Einsatzzweck	16
2.1.2	Unterstützte Geräte.....	16
2.1.3	Bedienteile und Anschlüsse	17
2.1.4	Lieferumfang.....	18
2.2	Funktion und Anwendung	18
2.2.1	Beschreibung der Sicherheitsfunktion STO	19
2.2.2	Übersicht Schnittstelle [X40].....	20
2.2.3	Steuereingänge STO-A, 0V-A / STO-B, 0V-B [X40].....	21
2.2.3.1	Diskrepanzzeit.....	22
2.2.3.2	Testimpulse.....	22
2.2.4	Rückmeldekontakt C1, C2 [X40]	22
2.2.5	Hilfsversorgung 24V, 0V [X40].....	22
2.2.6	Statusanzeige	23
2.2.7	DIP-Schalter	23
2.3	Funktionalitäten der item C Serie.....	23
2.4	Zeitverhalten.....	25
2.4.1	Basis-Zeitverhalten STO.....	25

2.4.2	Zeitverhalten Aktivierung STO im Betrieb mit Wiederanlauf.....	26
2.4.3	Zeitverhalten Aktivierung SS1 im Betrieb mit Wiederanlauf.....	28
3	MONTAGE UND INSTALLATION.....	30
3.1	Montage / Demontage.....	30
3.1.1	Sicherheitsmodul montieren	31
3.1.2	Sicherheitsmodul demontieren.....	31
3.2	Elektrische Installation.....	32
3.2.1	Sicherheitshinweise.....	32
3.2.2	ESD-Schutz.....	32
3.2.3	Anschluss [X40].....	32
3.2.4	Mindestbeschaltung für die Erstinbetriebnahme [X40]	33
3.3	Schaltungsbeispiele	34
3.3.1	Sichere Momentabschaltung (STO, „Safe Torque Off“)	34
3.3.2	Verzögern und sichere Momentabschaltung (SS1, „Safe Stop 1“).....	35
4	INBETRIEBNAHME.....	37
4.1	Vor der Inbetriebnahme.....	37
4.2	DIP-Schaltereinstellung	37
4.3	Parametrierung mit item Motion Soft™	38
4.3.1	Typanzeige Servoregler und Sicherheitsmodul.....	39
4.3.2	Statusanzeige der Zustandsmaschine.....	39
4.3.3	Fenster „Sicherheitsmodul“	41
4.3.3.1	Information.....	42
4.3.3.2	Status-LEDs.....	42
4.3.3.3	Modultyp übernehmen	43
4.4	Funktionstest, Validierung	44
5	BEDIENUNG UND BETRIEB.....	46
5.1	Verpflichtungen des Betreibers.....	46
5.2	Wartung und Pflege.....	46
5.3	Schutzfunktionen	46
5.3.1	Spannungsüberwachung	46
5.3.2	Überspannungs- und Verpolschutz.....	46

5.4	Diagnose und Störungsbeseitigung	47
5.4.1	Zustandsanzeige.....	47
5.4.1.1	Anzeige am Sicherheitsmodul.....	47
5.4.1.2	Anzeige am Servoregler.....	47
5.4.2	Störungsmeldungen	47
6	UMBAU UND MODULTAUSCH.....	49
6.1	Tauschen des Sicherheitsmoduls.....	49
6.1.1	Reparatur	49
6.1.2	Ausbau und Einbau	49
6.2	Außerbetriebnahme und Entsorgung	49
6.2.1	Entsorgung.....	49
7	TECHNISCHER ANHANG	50
7.1	Technische Daten	50
7.1.1	Sicherheitstechnik.....	50
7.1.2	Allgemein.....	51
7.1.3	Betriebs- und Umweltbedingungen.....	52
7.1.4	Elektrische Daten	53
8	GLOSSAR.....	56

ABBILDUNGSVERZEICHNIS

Abbildung 1:	Typenschlüssel am Beispiel des FSM 2.0 – STO	10
Abbildung 2:	Bedienteil und Anschlüsse FSM 2.0 – STO	17
Abbildung 3:	„Sicher abgeschaltetes Moment“ – Funktionsprinzip bei der item C Serie.....	19
Abbildung 4:	Basis-Zeitverhalten beim Aktivieren und Deaktivieren der Sicherheitsfunktion STO	25
Abbildung 5:	Zeitverhalten beim Aktivieren der Sicherheitsfunktion STO mit Wiederanlauf	26
Abbildung 6:	Zeitverhalten beim Aktivieren der Sicherheitsfunktion SS1 (externe Beschaltung) mit Wiederanlauf	28
Abbildung 7:	Montage / Demontage	31
Abbildung 8:	Anschluss des Sicherheitsmoduls FSM 2.0 – STO, Beispiel einphasigen item C 1-Serie.....	34
Abbildung 9:	Schaltungsbeispiel „Verzögern und sichere Momentabschaltung“ (SS1, „Safe Stop 1“), Beispiel einphasigen item C 1-Serie	35
Abbildung 10:	Menü-Führung zum Sicherheitsmodul.....	38
Abbildung 11:	Typanzeige des Sicherheitsmoduls und erweitertes Status-Fenster	39
Abbildung 12:	Menü-Führung zum Sicherheitsmodul.....	41

TABELLENVERZEICHNIS

Tabelle 1:	Dokumentationen zu den item Servo Positioning Controller C Serie.....	11
Tabelle 2:	Übersicht Sicherheits- und Feldbus Aktivierungs-Module für die item C Serie.....	16
Tabelle 3:	Lieferumfang FSM 2.0 – STO.....	18
Tabelle 4:	Funktion der Anschlüsse des Moduls.....	21
Tabelle 5:	Erfassungs- und Reaktionszeiten der Treiberversorgungsspannung.....	24
Tabelle 6:	Zeitangaben zu Abbildung 4.....	25
Tabelle 7:	Zeitangaben zu Abbildung 5.....	27
Tabelle 8:	Zeitangaben zu Abbildung 6.....	29
Tabelle 9:	Steckerbelegung [X40].....	33
Tabelle 10:	Bedeutung der LEDs zur Statusanzeige im Fenster „Sicherheitsmodul“.....	42
Tabelle 11:	Fragen für die Validierung nach EN ISO 12100-1:2010 (Beispiel).....	44
Tabelle 12:	Fragen für die Validierung nach EN ISO 13849-1 und -2 (Beispiel).....	45
Tabelle 13:	LED-Anzeige am Sicherheitsmodul.....	47
Tabelle 14:	Sieben-Segment-Anzeige am Servoregler.....	47
Tabelle 15:	Störungsmeldungen in Zusammenhang mit dem Sicherheitsmodul.....	48
Tabelle 16:	Technische Daten: Sicherheitskennzahlen.....	50
Tabelle 17:	Technische Daten: Sicherheitsangaben.....	51
Tabelle 18:	Technische Daten: Mechanisch.....	51
Tabelle 19:	Technische Daten: Zulassungen.....	51
Tabelle 20:	Technische Daten: Transport.....	52
Tabelle 21:	Technische Daten: Lagerung.....	52
Tabelle 22:	Technische Daten: Umgebungsbedingungen.....	52
Tabelle 23:	Technische Daten: Elektrische Daten der Eingänge STO-A und STO-B.....	53
Tabelle 24:	Typische Abschaltzeit und minimale Toleranzzeit für Testimpulse (OSSD-Signale).....	53
Tabelle 25:	Technische Daten: Elektrische Daten des Rückmeldekontaktes C1/C2.....	54
Tabelle 26:	Technische Daten: Elektrische Daten des Hilfsversorgungs-Ausgangs.....	54
Tabelle 27:	Technische Daten: Galvanische Trennung [X40].....	54
Tabelle 28:	Technische Daten: Verkabelung an [X40].....	55
Tabelle 29:	Begriffe und Abkürzungen This page is not for printing, it is only for cross-reference-declaration:.....	56

Hinweise zum vorliegenden Produkthandbuch

Dieses Produkthandbuch dient zum sicheren Arbeiten mit der Sicherheitsfunktion STO – „Safe Torque Off“ gemäß EN 61800-5-2 durch Verwendung des Sicherheitsmoduls FSM 2.0 – STO für die item Servo Positioning Controller C Serie.

- Beachten Sie unbedingt zusätzlich die „Sicherheitshinweise für elektrische Antriebe und Steuerungen“ zu der item C Serie.



Die „Sicherheitshinweise für elektrische Antriebe und Steuerungen“ zu der item C Serie finden Sie in den Produkthandbüchern gemäß

Tabelle 1.

Beachten Sie die Informationen zur Sicherheit und zu den Voraussetzungen für den Produkteinsatz in Abschnitt 1.2.

Produktidentifikation



Das vorliegende Produkthandbuch bezieht sich auf folgende Versionen:

- Sicherheitsmodul FSM 2.0 -STO, ab Revision 1.5.
- item C Serie, Firmware ab Version 4.1.7001.1.1.
- Parametriersoftware item Motion Soft™ ab Version 1.0

Typenschlüssel

Die Funktionalen Sicherheitsmodule sind in verschiedenen Ausführungen von integrierter funktionaler Sicherheit erhältlich.

Am Beispiel des FSM 2.0 – STO

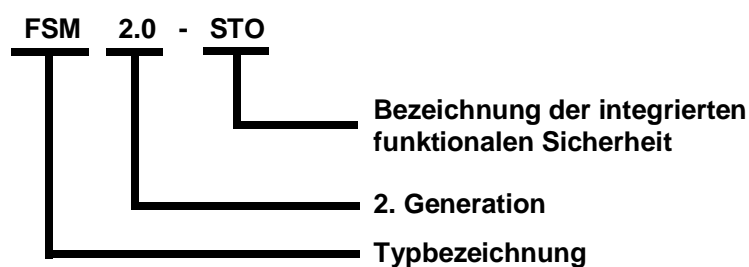


Abbildung 1: Typenschlüssel am Beispiel des FSM 2.0 – STO

Support

Bitte wenden Sie sich bei technischen Fragen an Ihren zuständigen Vertriebspartner.

Dokumentationen

Weitere Informationen zu den Servoreglern finden Sie in den folgenden Dokumentationen:

Anwenderdokumentation zu der item Servo Positioning Controller C Serie	
Name, Typ	Inhalt
Produkthandbuch "item Servo Positioning Controller C 1-Serie"	Beschreibung der technischen Daten und der Gerätefunktionalität sowie Hinweise zur Installation und Betrieb der Servoregler C 1-02, C 1-05 und C 1-08.
Produkthandbuch "item Servo Positioning Controller C 3-Serie"	Beschreibung der technischen Daten und der Gerätefunktionalität sowie Hinweise zur Installation und Betrieb der Servoregler C 3-05 und C 3-10.
Produkthandbuch „FSM 2.0 – STO“	Beschreibung der funktionalen Sicherheitstechnik für die item Servo Positioning Controller C Serie mit der Sicherheitsfunktion STO (dieses Produkt-handbuch).
Softwarehandbuch "item Motion Soft"	Beschreibung der Gerätefunktionalität und der Softwarefunktionen der Firmware einschließlich der RS232 Kommunikation. Beschreibung der Parametriersoftware item Motion Soft™ mit einer Anleitung bei der Erstinbetriebnahme einer item Servo Positioning Controller C Serie.
Montageanleitung ("Mounting Instructions") „item Servo Positioning Controller C 1-Series“ (in englischer Sprache)	Anleitung zur Inbetriebnahme der item servo positioning controller C 1-02, C 1-05 und C 1-08.
Montageanleitung ("Mounting Instructions") „item Servo Positioning Controller C 3-Series“ (in englischer Sprache)	Anleitung zur Inbetriebnahme der item Servo Positioning Controller C 3-05 und C 3-10.

Tabelle 1: Dokumentationen zu den item Servo Positioning Controller C Serie

Diese Dokumente stehen auf unserer Homepage zum Download zur Verfügung:

<http://www.item24.com>.

1 Sicherheit und Voraussetzungen für den Produkteinsatz

1.1 Sicherheit

1.1.1 Allgemeine Sicherheitshinweise

Beachten Sie unbedingt zusätzlich die „Sicherheitshinweise für elektrische Antriebe und Steuerungen“ zu der item Servo Positioning Controller C Serie.



Die „Sicherheitshinweise für elektrische Antriebe und Steuerungen“ zu der item Servo Positioning Controller C Serie finden Sie in den Produkthandbüchern gemäß Tabelle 1.



Hinweis

Gefahr des Verlustes der Sicherheitsfunktion.

Nicht-Einhalten von Umgebungs- und Anschlussbedingungen kann zum Verlust der Sicherheitsfunktion führen.

- Halten Sie die spezifizierten Umgebungs- und Anschlussbedingungen ein, insbesondere die Eingangsspannungstoleranzen → Technische Daten, Anhang 7.1.



Hinweis

Beschädigung des Sicherheitsmoduls oder des Servoreglers durch unsachgemäße Handhabung.

- Vor Montage- und Installationsarbeiten Versorgungsspannungen ausschalten. Versorgungsspannungen erst dann einschalten, wenn Montage- und Installationsarbeiten vollständig abgeschlossen sind.
- Modul nie unter Spannung aus dem Servoregler abziehen oder einstecken!
- Beachten Sie die Handhabungsvorschriften für elektrostatisch gefährdete Bauelemente.



1.1.2 Bestimmungsgemäße Verwendung

Das Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO dient als Erweiterung der item Servo Positioning Controller C Serie zum Erreichen der Sicherheitsfunktion:

- Sicher abgeschaltetes Moment – „Safe Torque Off“ (STO) mit SIL3 gemäß EN 61800-5-2 / EN 62061 / IEC 61508 bzw. Kategorie 4 / PL e gemäß EN ISO 13849-1.

Der item Servo Positioning Controller C Serie mit Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO ist ein Produkt mit sicherheitsrelevanten Funktionen und zum Einbau in Maschinen bzw. automatisierungstechnischen Anlagen bestimmt und folgendermaßen einzusetzen:

- im technisch einwandfreien Zustand,
- im Originalzustand ohne eigenmächtige Veränderungen,
- innerhalb der durch die technischen Daten definierten Grenzen des Produkts (→ Anhang 7.1),
- im Industriebereich.

Die Funktionalen Sicherheitsmodule der Familie FSM 2.0 können in sämtlichen Servoreglern der item C Serie betrieben werden. Diese verfügen über den Steckplatz für Funktionale Sicherheitsmodule („FSM-Steckplatz“). Die Sicherheitsmodule können nicht in einen der Erweiterungssteckplätze für Technologiemodule (TECH1 oder TECH2) gesteckt werden.



Hinweis

Bei Schäden, die aus unbefugten Eingriffen oder nicht bestimmungsgemäßer Verwendung entstehen, erlischt der Gewährleistungs- und Haftungsanspruch gegenüber dem Hersteller.

1.1.3 Vorhersehbare Fehlanwendung

Zur nicht bestimmungsgemäßen Verwendung gehören folgende vorhersehbare Fehlanwendungen:

- der Einsatz in einem anderen Gerät als in der item C Serie,
- der Einsatz im Außenbereich,
- der Einsatz im nicht-industriellen Bereich (Wohnbereich),
- der Einsatz in Anwendungen, bei denen das Abschalten zu gefährlichen Bewegungen oder Zuständen führen kann.



Hinweis

- Die Funktion STO ist bei Antrieben, auf die ein permanentes Moment wirkt (z. B. hängende Lasten), als alleinige Sicherheitsfunktion nicht ausreichend.
- Überbrückung von Sicherheitseinrichtungen ist unzulässig.
- Reparaturen am Modul sind unzulässig!



Die Funktion STO (Safe Torque Off) schützt **nicht** gegen elektrischen Schlag, sondern ausschließlich gegen gefährliche Bewegungen!

→ Produkthandbuch item C 1-Serie und Produkthandbuch item C 3-Serie

1.1.4 Erreichbares Sicherheitsniveau, Sicherheitsfunktion nach EN ISO 13849-1 / EN 61800-5-2

Das Sicherheitsmodul erfüllt die Anforderungen der Prüfgrundlagen

- Kategorie 4 / PL e nach EN ISO 13849-1,
- SIL CL 3 nach EN 61800-5-2 / EN 62061 / IEC 61508,

und kann in Anwendungen bis Kat. 4 / PL e nach EN ISO 13849-1 und SIL 3 nach EN 62061 / IEC 61508 eingesetzt werden.

Das erreichbare Sicherheitsniveau hängt von den weiteren Komponenten ab, die zur Realisierung einer Sicherheitsfunktion genutzt werden.

1.2 Voraussetzungen für den Produkteinsatz

Stellen Sie diese Dokumentation dem Konstrukteur, Monteur und dem für die Inbetriebnahme zuständigen Personal der Maschine oder Anlage, an der dieses Produkt zum Einsatz kommt, zur Verfügung.

Stellen Sie sicher, dass die Vorgaben der Dokumentation stets eingehalten werden. Berücksichtigen Sie hierbei auch die Dokumentation zu den weiteren Komponenten und Modulen (z. B. Servoregler, Leitungen usw.).

Berücksichtigen Sie die für den Bestimmungsort geltenden gesetzlichen Regelungen sowie:

- Vorschriften und Normen,
- Regelungen der Prüforganisationen und Versicherungen,
- nationale Bestimmungen.

Bei Not-Halt-Anwendungen muss ein Schutz gegen automatischen Wiederanlauf entsprechend der geforderten Sicherheitskategorie vorgesehen werden. Dies kann z. B. über ein externes Sicherheitsschaltgerät erfolgen.

1.2.1 Technische Voraussetzungen

Allgemeine, stets zu beachtende Hinweise für den ordnungsgemäßen und sicheren Einsatz des Produkts:

Halten Sie die in den technischen Daten spezifizierten Anschluss- und Umgebungsbedingungen des Sicherheitsmoduls (→ Anhang 7.1), des Servoreglers sowie aller angeschlossenen Komponenten ein.

Nur die Einhaltung der Grenzwerte bzw. der Belastungsgrenzen ermöglicht ein Betreiben des Produkts gemäß den einschlägigen Sicherheitsrichtlinien.

Beachten Sie die Hinweise und Warnungen in dieser Dokumentation.

1.2.2 Qualifikation des Fachpersonals (Anforderungen an das Personal)

Das Gerät darf nur von einer elektrotechnisch befähigten Person in Betrieb genommen werden, die vertraut ist mit:

- der Installation und dem Betrieb von elektrischen Steuerungssystemen,
- den geltenden Vorschriften zum Betrieb sicherheitstechnischer Anlagen,
- den geltenden Vorschriften zur Unfallverhütung und Arbeitssicherheit und
- der Dokumentation zum Produkt.

1.2.3 Diagnosedeckungsgrad (DC)

Der Diagnosedeckungsgrad hängt von der Einbindung des Servoreglers mit Sicherheitsmodul in die Steuerkette sowie von den umgesetzten Maßnahmen zur Diagnose ab.

Wenn bei der Diagnose eine Störung erkannt wird, müssen geeignete Maßnahmen zum Erhalt des Sicherheitsniveaus vorgehen werden.

**Hinweis**

Prüfen sie, ob in Ihrer Applikation eine Querschlusserkennung des Eingangskreises und der Anschlussverdrahtung erforderlich ist.

Verwenden Sie ggf. ein Sicherheitsschaltgerät mit Querschlusserkennung für die Ansteuerung des Sicherheitsmoduls.

1.2.4 Einsatzbereich und Zulassungen

Der Servoregler mit eingebautem Sicherheitsmodul ist ein Sicherheitsbauteil nach Maschinenrichtlinie, der Servoregler ist mit dem CE-Kennzeichen versehen.

Normen und Prüfwerte, die das Produkt einhält und erfüllt, finden Sie im Abschnitt „Technische Daten“ (→ Anhang 7.1). Die produktrelevanten EG-Richtlinien entnehmen Sie bitte der Konformitätserklärung.



Zertifikate und Konformitätserklärungen zu diesem Produkt finden Sie auf <http://www.item24.com>.

2 Produktbeschreibung Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO

2.1 Produktübersicht

2.1.1 Einsatzzweck

Mit zunehmender Automatisierung gewinnt der Schutz von Personen vor gefahrbringenden Bewegungen immer größere Bedeutung. Die funktionale Sicherheit beschreibt erforderliche Maßnahmen durch elektrische oder elektronische Einrichtungen, um Gefahren durch Funktionsfehler zu vermindern oder zu beseitigen. Im normalen Betrieb verhindern Schutzeinrichtungen den menschlichen Zugriff auf Gefahrenstellen. In bestimmten Betriebsarten, z. B. beim Einrichten, müssen sich Personen auch in Gefahrenbereichen aufhalten. In diesen Situationen muss der Maschinenbediener durch Antriebs- und steuerungsinterne Maßnahmen geschützt werden.

Die integrierte funktionale Sicherheitstechnik bietet die steuerungs- und antriebsseitigen Voraussetzungen zur optimalen Realisierung von Schutzfunktionen. Die Aufwände bei Planung und Installation sinken. Durch den Einsatz integrierter funktionaler Sicherheitstechnik steigen Maschinenfunktionalität und Verfügbarkeit, im Vergleich zum Einsatz herkömmlicher Sicherheitstechnik.

Typ	Beschreibung
FSM 2.0 – FBA	Feldbus Aktivierungs-Modul mit DIP-Schaltern, keine Sicherheitsfunktion.
FSM 2.0 – STO	Sicherheitsmodul mit Funktion STO und DIP-Schaltern.

Tabelle 2: Übersicht Sicherheits- und Feldbus Aktivierungs-Module für die item C Serie

2.1.2 Unterstützte Geräte

Das Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO kann ausschließlich in Servoreglern entsprechend Abschnitt 1.1.2 eingesetzt werden.

Die Servoregler der item Servo Positioning Controller C Serie sind im Standard-Auslieferungszustand mit dem Modul FSM 2.0 – FBA ohne integrierte funktionale Sicherheit ausgerüstet.

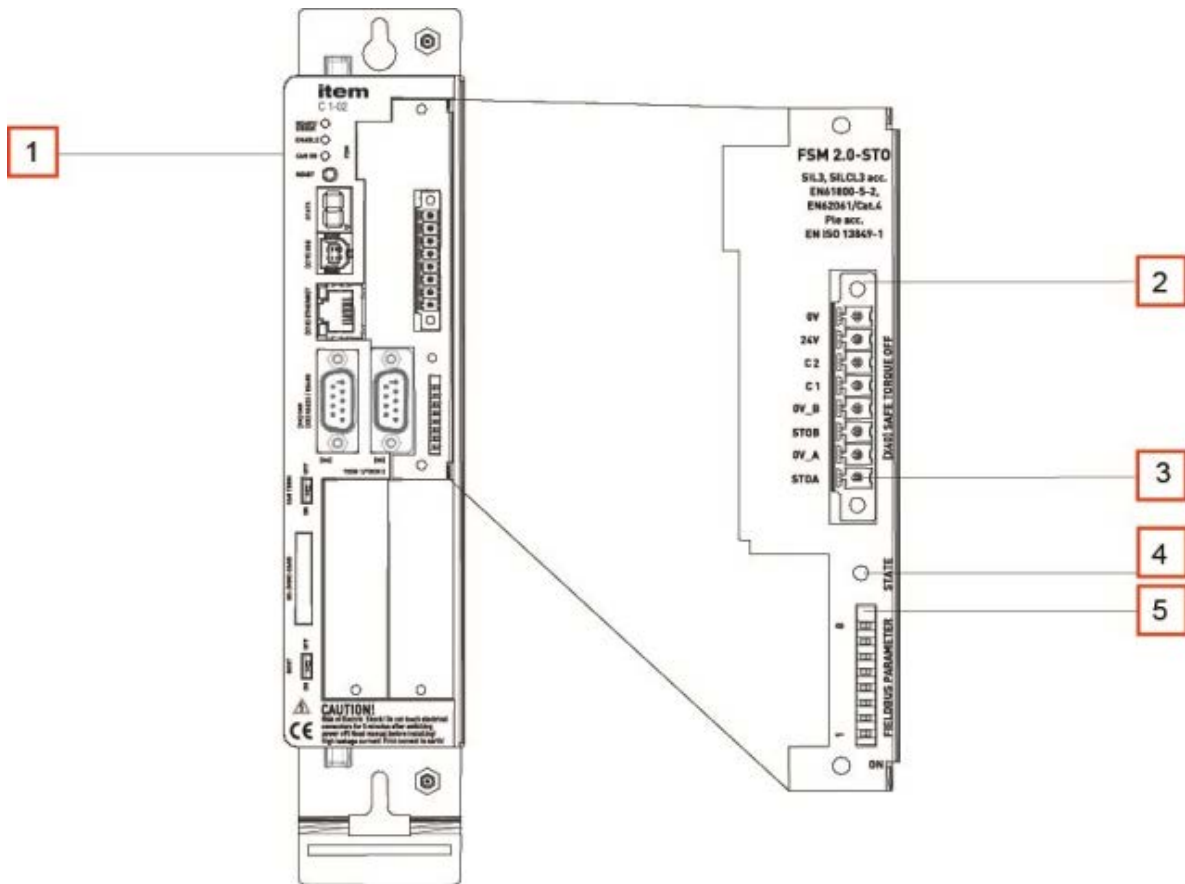
Mit dem Einsetzen des Sicherheitsmoduls FSM 2.0 – STO ist die Erweiterung auf die in diesem Produkthandbuch beschriebenen Sicherheitsfunktionen der integrierten funktionalen Sicherheit für sicherheitsgerichtete Stopps möglich.



Wird keine Sicherheitsfunktion benötigt, muss das Modul FSM 2.0 – FBA im FSM-Steckplatz für Sicherheitsmodule montiert werden.

2.1.3 Bedienteile und Anschlüsse

Das Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO verfügt über die folgenden Bedienteile, Anschlüsse und Anzeigeelemente.



- 1 item Servo Positioning Controller C Serie mit Steckplatz für Funktionale Sicherheitsmodule
- 2 Digitale I/O-Schnittstelle [X40] zur Steuerung der STO-Funktion
- 3 Pin 1 der Schnittstelle [X40]
- 4 LED zur Statusanzeige (Status der funktionalen Sicherheit)
- 5 DIP-Schalter (Aktivierung/Konfiguration der Feldbus-Kommunikation im Servoregler)

Abbildung 2: Bedienteil und Anschlüsse FSM 2.0 – STO

2.1.4 Lieferumfang

1x	Funktionales Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO	
	Typ	FSM 2.0 – STO
	item-Bestellnummer	0.0.668.20
	Zubehör	
	1x	Gegenstecker für Steuerleitungen PHOENIX Mini-Combicon MC 1,5/8-STF-3,81 BK
	1x	Installationsanweisung deutsch / englisch

Tabelle 3: Lieferumfang FSM 2.0 – STO

2.2 Funktion und Anwendung

Das Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO besitzt die folgenden Leistungsmerkmale:

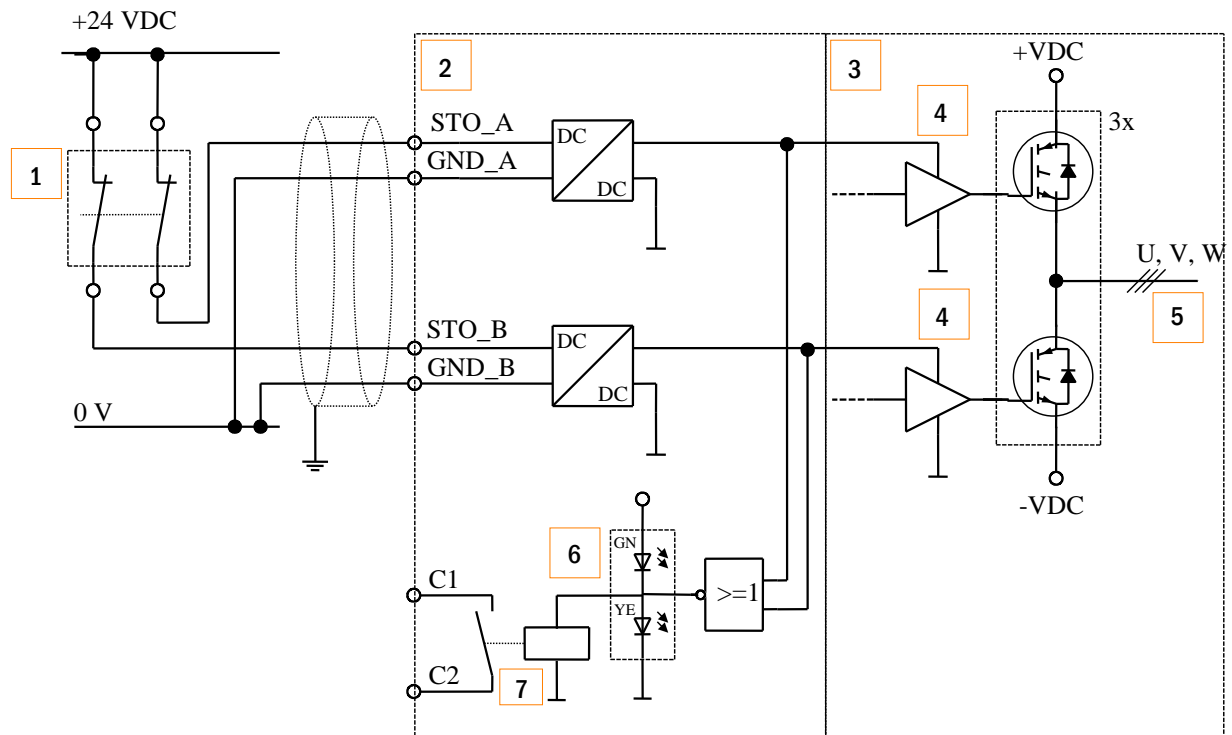
- Erreichen der Funktion „Safe Torque Off“ (STO),
- Potentialfreier Rückmeldekontakt für den Betriebsstatus,
- Ausführung als von außen steckbares Modul, dadurch ist eine Nachrüstung möglich,
- Ausschließlich geeignet für Servoregler der item Servo Positioning Controller C Serie.

Mit einem geeigneten externen Sicherheitsschaltgerät und geeigneter Beschaltung der item C Serie kann die Funktion "Sicherer Stopp 1" (SS1) realisiert werden.

2.2.1 Beschreibung der Sicherheitsfunktion STO

Nutzen Sie die Funktion „Sicher abgeschaltetes Moment“ („Safe Torque Off“, STO), wenn Sie in Ihrer Anwendung die Energiezufuhr zum Motor sicher abschalten müssen.

Die Funktion „Sicher abgeschaltetes Moment“ schaltet die Treiberversorgung für die Leistungshalbleiter ab und verhindert somit, dass die Leistungsendstufe die vom Motor benötigte Spannung liefert, siehe Abbildung 3.



- 1 Sicherheitskreis (Schalter, Relais, Sicherheitsschaltgerät)
- 2 Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO
- 3 Leistungsendstufe in der item C Serie (nur eine Phase dargestellt)
- 4 Treiberversorgung
- 5 Motoranschluss
- 6 LED (grün / gelb), Statusanzeige
- 7 Rückmeldekontakt

Abbildung 3: „Sicher abgeschaltetes Moment“ – Funktionsprinzip bei der item C Serie

Bei aktiver Sicherheitsfunktion STO „Safe Torque Off“ ist die Energieversorgung zum Antrieb sicher unterbrochen. Der Antrieb kann kein Drehmoment und somit auch keine gefährlichen Bewegungen erzeugen. Bei hängenden Lasten oder anderen externen Kräften sind zusätzliche Maßnahmen vorzusehen, die ein Absacken sicher verhindern (z. B. mechanische Haltebremsen). Im Zustand STO „Safe Torque Off“ erfolgt keine Überwachung der Stillstandsposition.

Das Stillsetzen der Maschine muss sicherheitsgerichtet herbeigeführt und sichergestellt werden, z. B. über ein Sicherheitschaltgerät. Dies gilt insbesondere für Vertikalachsen ohne selbsthemmende Mechanik, Feststelleinheit oder Gewichtsausgleich.

**Hinweis**

Es besteht die Gefahr des Anrucksens des Antriebs bei Mehrfachfehlern in der item C Serie.

Falls während des Zustands STO die Endstufe des Servoreglers ausfällt (gleichzeitiger Kurzschluss von 2 Leistungshalbleitern in unterschiedlichen Phasen), kann es zu einer begrenzten Rast-Bewegung des Rotors kommen. Der Drehwinkel / Weg entspricht einer Polteilung. Beispiele:

- Rotative Achse, Synchronmaschine, 8-polig → Bewegung < 45° an der Motorwelle.
- Linearmotor, Polteilung 20 mm → Bewegung < 20 mm am bewegten Teil.

2.2.2 Übersicht Schnittstelle [X40]

Das Sicherheitsmodul besitzt an der Frontseite einen 8-poligen Anschluss [X40] für Steuereingänge, Rückmeldekontakt und eine 24 V Hilfsversorgung für externe Sensoren: → Abschnitt 3.2.

Die Sicherheitsfunktion STO wird ausschließlich über die zwei digitalen Steuereingänge STO-A und STO-B angefordert. Eine sicherheitsgerichtete Beschaltung weiterer Schnittstellen an der item C Serie ist nicht unbedingt erforderlich bzw. vorgesehen.



Eine Querschlusserkennung des Eingangskreises wird durch das Sicherheitsmodul nicht durchgeführt.

Über einen potentialfreien Rückmeldekontakt (Schließer) wird der Zustand des Servoreglers an ein externes Sicherheitschaltgerät zurück gemeldet.

Die Schnittstelle [X40] erlaubt den direkten Anschluss von aktiven und passiven Sensoren, da eine 24 V Versorgungsspannung (Hilfsversorgung) mit zugehörigem Bezugspotential herausgeführt ist.

Anschlüsse		Beschreibung
STO-A (Pin 1) 0V-A (Pin 2)		Steuereingang A für die Funktion STO mit dem zugehörigen Bezugspotential. ¹⁾ – Anforderung „Safe Torque Off“ (STO) bei Low (0-Signal), zusammen mit STO-B.
STO-B (Pin 3) 0V-B (Pin 4)		Steuereingang B für die Funktion STO mit dem zugehörigen Bezugspotential. ¹⁾ – Anforderung „Safe Torque Off“ (STO) bei Low (0-Signal), zusammen mit STO-A.
C1 (Pin 5) C2 (Pin 6)		Rückmeldekontakt für den Zustand „Safe Torque Off“ (STO), z. B. an eine externe Steuerung. – Rückmeldekontakt geöffnet: „Safe Torque Off“ (STO) nicht aktiv – Rückmeldekontakt geschlossen: „Safe Torque Off“ (STO) aktiv
24 V (Pin 7) 0 V (Pin 8)		Hilfsversorgung, z. B. für sicherheitsgerichtete Peripherie (24 V DC Logikversorgung des Servoreglers).
1) Steuereingänge 24 V, High-aktiv, angelehnt an EN 61 131-2, Signalpegel abweichend, siehe Abschnitt 7, Tabelle 23.		

Tabelle 4: Funktion der Anschlüsse des Moduls

Die Anschlüsse sind in Gruppen untereinander und gegenüber der 24 V-Versorgung des Grundgerätes galvanisch getrennt:
→ Abschnitt 7, Tabelle 26.

2.2.3 Steuereingänge STO-A, 0V-A / STO-B, 0V-B [X40]

Mit den beiden Steuereingängen STO-A und STO-B wird die Sicherheitsfunktion STO (Safe Torque Off) zweikanalig angefordert. Sie erlauben den direkten Anschluss von sicheren Halbleiterausgängen (elektronische Sicherheitsschaltgeräte, aktive Sicherheitssensoren, z. B. Lichtgitter mit OSSD-Signalen) und von Schaltkontakten (Sicherheitsschaltgeräte mit Relaisausgängen, passive Sicherheitssensoren, z. B. zwangsgeführte Positionsschalter) → z. B. Abschnitt 3.2.3, Abbildung 8.

Um die Sicherheitsfunktion STO (Safe Torque Off) anzufordern, wird die 24 V Steuerspannung an beiden Steuereingängen STO-A und STO-B abgeschaltet (0 V).

Wenn beide Steuereingänge gleichzeitig bzw. innerhalb einer festgelegten Diskrepanzzeit abgeschaltet werden, ist die Funktion STO aktiv.

Für die Steuereingänge STO-A und STO-B ist eine Unterspannungsüberwachung integriert, um ungültige Spannungsbereiche für die nachgeschalteten Folgeelektroniken auszuschließen sowie eine Überspannungsüberwachung zum Schutz vor Überspannung.



Tabelle 23 in Abschnitt 7.1.4 beschreibt die technischen Daten für die Steuereingänge im spezifizierten Betriebsbereich von Logikspannungen.

Für den Eingangsspannungsbereich der Steuereingänge STO-A und STO-B sind Toleranzbereiche definiert. Von der Höhe der Eingangsspannung hängt die in den Komponenten des Sicherheitsmoduls (z. B. Kondensatoren) gespeicherte Energiemenge ab. Bei Schaltvorgängen müssen diese Energiemengen auf- bzw. entladen werden. Folglich ergeben sich von der Eingangs-

spannung abhängige Werte für die Abschaltzeit für den Übergang in den Sicheren Zustand (STO) und die Toleranzzeit gegenüber OSSD-Signalen (Pufferzeit).

Die Anforderungen an das Zeitverhalten ergeben sich aus den technischen Daten im Abschnitt 7.1.4. Das Zeitverhalten selbst wird in Abschnitt 2.4 beschrieben.

2.2.3.1 Diskrepanzzeit

Der Übergang zwischen sicherem und unsicherem Zustand wird durch Pegeländerungen an den Steuereingängen STO-A und STO-B des Sicherheitsmoduls FSM 2.0 – STO eingeleitet. Gemäß Spezifikation der Sicherheitsfunktion müssen beide Pegel identisch sein, andernfalls wird eine Fehlermeldung generiert. Die Zustandsmaschine im Servoregler überwacht intern die Treiberversorgungsspannungen als Folge der Ansteuerung der Steuereingänge. Diese Pegeländerungen erfolgen z. B. aufgrund von Bauteiltoleranzen oder prellenden Ausgängen von Sicherheitsteuerungen in der Regel nicht exakt gleichzeitig. Die Firmware toleriert dies, solange der zweite Eingang innerhalb einer definierten Zeit, der sog. Diskrepanzzeit, folgt. Wird diese überschritten, generiert der Servoregler eine Fehlermeldung.

Es ist eine Diskrepanzzeit von 100 ms voreingestellt.

Empfehlung: Schalten Sie STO-A und STO-B immer gleichzeitig.

2.2.3.2 Testimpulse

Vorübergehende Testimpulse von Sicherheitssteuerungen werden toleriert, führen also nicht zur Anforderung der Funktion STO.

Die Toleranz gegenüber Testimpulsen von Sensoren mit OSSD-Signalen ist für den Betriebsbereich gemäß Anhang 7.1.4, Tabelle 24 ausgelegt. Die zulässige Testimpulslänge ist abhängig von der Höhe der Steuerspannung an den Eingängen STO-A und STO-B.

Beispiel: Eingangsspannung für STO-A und STO-B = 24 V
→ OSSD-Signale mit einer Testimpulslänge von 3,5 ms werden toleriert.

2.2.4 Rückmeldekontakt C1, C2 [X40]

Bei **nicht aktiver Funktion STO** ist der Rückmeldekontakt geöffnet. Dies ist z. B. der Fall wenn nur eine der beiden Steuerspannungen STO-A oder STO-B anliegt, bei abgeschalteter 24 V Logikversorgungsspannung oder bei Ausfall der Versorgungsspannung.

Bei **aktiver Funktion STO** ist der Relaiskontakt geschlossen.



Der Rückmeldekontakt ist einkanalig ausgeführt und darf zu Diagnosezwecken, nicht aber im Sicherheitskreis verwendet werden. Tabelle 25 in Abschnitt 7.1.4 beschreibt die elektrischen Daten und das Zeitverhalten des Rückmeldekontakts.

Beim Ein- und Ausschalten der 24 V-Versorgung des Grundgerätes kann der Schaltzustand des Relais aufgrund des unterschiedlich schnellen Hochlaufs der internen Versorgungsspannungen kurzzeitig (ca. 100ms) vom Zustand der Steuereingänge STO-A und STO-B abweichen.

2.2.5 Hilfsversorgung 24V, 0V [X40]

Die item C Serie mit dem Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO stellt an [X40] eine 24 V Hilfsversorgung zur Verfügung. Diese kann bei der Nutzung des Rückmeldekontaktes C1/C2 oder zur Versorgung externer aktiver Sensoren eingesetzt werden.



Tabelle 26 in Abschnitt 7.1.4 beschreibt die elektrischen Daten der Hilfsversorgung.

2.2.6 Statusanzeige

Zur Statusanzeige der Sicherheitsfunktion besitzt das Sicherheitsmodul eine LED auf der Frontseite, siehe Abschnitt 5.4.1.

Die Status LED zeigt den Betriebszustand des Moduls an (grün = STO nicht aktiv, gelb = STO aktiv). Die Anzeige entspricht dem Zustand des Rückmeldekontakts C1/C2.

2.2.7 DIP-Schalter

Auf der Frontseite des Sicherheitsmoduls befinden sich DIP-Schalter. Diese haben keine sicherheitsgerichtete Funktion. Die Bedeutung der einzelnen Schalter hängt von dem eingesetzten Technologiemodul zur Feldbuskommunikation ab.

Mit Hilfe der DIP-Schalter kann die Feldbus-Kommunikation aktiviert/deaktiviert oder z. B. eine Teilnehmer-Adresse eingestellt werden.

2.3 Funktionalitäten der item C Serie

Die folgenden Funktionen der item Servo Positioning Controller C Serie sind nicht gemäß EN 61800-5-2 zertifiziert. Sie sind funktionale Ergänzungen und bieten zusätzliche Diagnosemöglichkeiten.

Vom Sicherheitsmodul erzeugte Fehlermeldungen, wie z. B. Überschreiten der Diskrepanzzeit, werden durch die nicht sicherheitsrelevante Zustandsmaschine des Servoreglers erfasst und bewertet. Werden die Bedingungen für einen Fehlerstatus erkannt, wird eine Fehlermeldung generiert. In diesem Fall kann nicht unter allen Umständen gewährleistet sein, dass die Leistungsendstufe sicher abgeschaltet worden ist.

Das Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO steuert ausschließlich die Bereitstellung der Treiberversorgung für die item C Serie. Die Pegel der Eingangsspannung werden zwar bereichsweise überwacht, das Sicherheitsmodul verfügt jedoch nicht über eigene Fehlerbewertungsmechanismen und auch nicht über die Möglichkeit einer Fehleranzeige.



Hinweis

Beim Quittieren von Fehlermeldungen werden immer auch alle quittierbaren Fehler bzgl. der funktionalen Sicherheit quittiert → Abschnitt 5.4.2.

Die item Servo Positioning Controller C Serie überwacht den Status der Steuereingänge STO-A und STO-B.

Dadurch wird die Anforderung der Sicherheitsfunktion STO (Safe Torque Off) von der Firmware des Servoreglers erkannt und nachfolgend verschiedene nicht sicherheitsgerichtete Funktionen ausgeführt:

- Erkennung der Abschaltung der Treiberversorgung für die Leistungshalbleiter durch das Sicherheitsmodul,
- Abschaltung der Antriebsregelung und der Ansteuerung der Leistungshalbleiter (PWM),
- Die Haltebremsansteuerung wird abgeschaltet (wenn konfiguriert),
- Grundgeräteseitige Zustandsmaschine mit Bewertung der Ansteuerung (Diskrepanzzeit),
- Erkennung von anwendungsbezogenen Fehlerzuständen,
- Diagnose der Hardware,
- Status- und Fehleranzeige über Display, digitale Ausgänge, Feldbusse etc.

→ Hinweis
Die Ansteuerung einer Bremse erfolgt durch die nicht sicherheitsgerichtete Firmware des Servoreglers.

→ Hinweis
Wird bei aktiver Endstufe einer der Steuereingänge STO-A oder STO-B deaktiviert, führt dies bei nicht angeschlossener Haltebremse zu einem ungebremsten Austrudeln des Antriebs.
Dies kann Schäden an der Maschine zur Folge haben. Der Anschluss einer Haltebremse an den Servoregler wird deshalb empfohlen.

i Bitte prüfen Sie, ob die von Ihnen verwendeten Motoren mit Haltebremse dafür ausgelegt sind, den Motor im Fehlerfall über die Haltebremse abzubremsen und still zu setzen.

Die Anforderung des sicheren Zustandes bei aktiver Ansteuerung der Leistungshalbleiter (PWM) ist möglich, führt aber zu einer quittierbaren Fehlermeldung. Im 10 ms-Zyklus wird der Status beider Treiberversorgungsspannungen erfasst und bewertet. Sind diese über einen längeren Zeitraum ungleich, wird eine Fehlermeldung ausgelöst: → Abschnitt 5.4.2. Die Sicherheitsfunktion setzt voraus, dass beide Signale den gleichen Status besitzen. Nur während einer Übergangszeit, der sog. „Diskrepanzzeit“, werden ungleiche Signale toleriert: → Abschnitt 2.2.3.

Diese Zustandsmaschine in der item C Serie hat parallel zu dem Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO einen eigenen Status. Aufgrund der Bewertung der Diskrepanzzeit erreicht diese Zustandsmaschine den „Sicheren Zustand“ möglicherweise erst mit deutlicher Verzögerung. Entsprechend kann dieser Zustand auch erst mit deutlicher Verzögerung über digitale Ausgänge oder einen Feldbus signalisiert werden. Die Leistungsendstufe selbst ist dann schon „sicher abgeschaltet“. Die Abarbeitung dieser Zustandsmaschine erfolgt im 10 ms Zyklus.

Damit ergibt sich insgesamt eine gestaffelte Reaktionsgeschwindigkeit gemäß Tabelle 5:

Funktion	Reaktionszeit	Reaktion
Schaltzeit von High auf Low	T_STO-A/B_OFF	→ Abschnitt 7.1.4, Tabelle 23
Schaltzeit von Low auf High	T_STO-A/B_ON	→ Abschnitt 7.1.4, Tabelle 23
Erfassung Ausfall Treiberversorgung	$t_{\text{Reaktion}} \leq 125 \mu\text{s}$	Ansteuerung der Leistungshalbleiter (PWM) wird abgeschaltet
Haltebremse aktivieren	$t_{\text{Reaktion}} \leq 10 \text{ ms}$	Ansteuerung der Haltebremse nach Erfassung des Ausfalls der Treiberversorgung
Signalbewertung und Statusanzeige	$t_{\text{Reaktion}} \leq 10 \text{ ms}$	Zustandsübergänge in der internen Zustandsmaschine, ggf. Auslösen einer Fehlermeldung und Darstellung des Zustandes auf dem Display

Tabelle 5: Erfassungs- und Reaktionszeiten der Treiberversorgungsspannung

2.4 Zeitverhalten

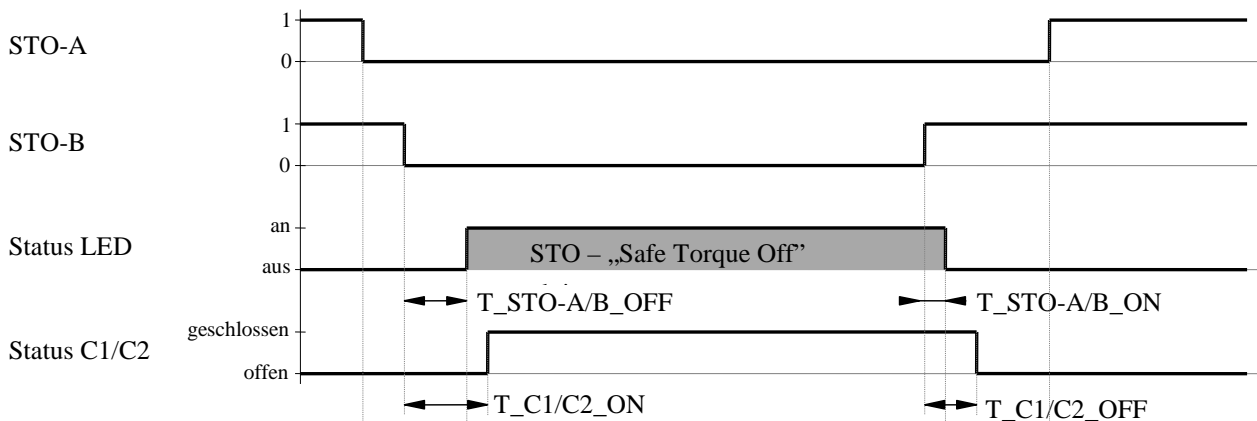


Die Eingänge STO-A und STO-B sind funktional absolut gleichwertig, daher ist die Schaltreihenfolge von STO-A/STO-B in allen Diagrammen austauschbar.

2.4.1 Basis-Zeitverhalten STO

Abbildung 4 zeigt das Basis-Zeitverhalten des Sicherheitsmoduls. Die Zeitangaben finden Sie in Tabelle 6.:

FSM 2.0 - STO



item C Serie

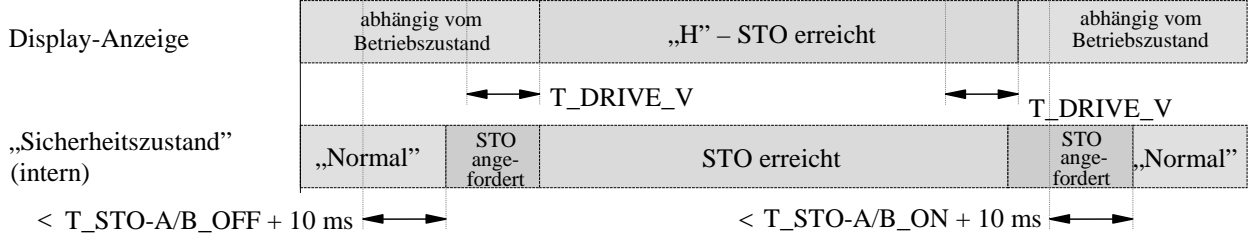


Abbildung 4: Basis-Zeitverhalten beim Aktivieren und Deaktivieren der Sicherheitsfunktion STO

Zeit	Beschreibung	Wert
T_{STO-A/B_OFF}	STO-A/B – Schaltzeit von High auf Low	→ Abschnitt 7.1.4, Tabelle 23
T_{STO-A/B_ON}	STO-A/B – Schaltzeit von Low auf High	→ Abschnitt 7.1.4, Tabelle 23
$T_{C1/C2_ON}$	C1/2 – Schaltzeit Schließen	→ Abschnitt 7.1.4, Tabelle 25
$T_{C1/C2_OFF}$	C1/2 – Schaltzeit Öffnen	→ Abschnitt 7.1.4, Tabelle 25
T_{DRIVE_V}	Verzögerung der item C Serie	0 ... 10 ms

Tabelle 6: Zeitangaben zu Abbildung 4

2.4.2 Zeitverhalten Aktivierung STO im Betrieb mit Wiederanlauf

Abbildung 5 zeigt das Zeitverhalten ausgehend vom Wegschalten der Steuerspannung an STO-A/B sowie den erforderlichen Ablauf, um das Gerät wieder anlaufen zu lassen. Die Zeitangaben finden Sie in Tabelle 7. Hinweise:

- Die Haltebremsenansteuerung erfolgt über das Grundgerät, nicht sicherheitsgerichtet.
- Dargestellt ist das Austrudeln des Motors, unabhängig von Aktivierung/Deaktivierung der Bremse.
- Der Sollwert wird erst freigeschaltet, wenn die Haltebremsverzögerung T_{BRAKE_V} abgelaufen ist.
- Es wird ein Fehler ausgelöst, da die STO-Eingänge bei aktiver Endstufe deaktiviert werden.

FSM 2.0 - STO

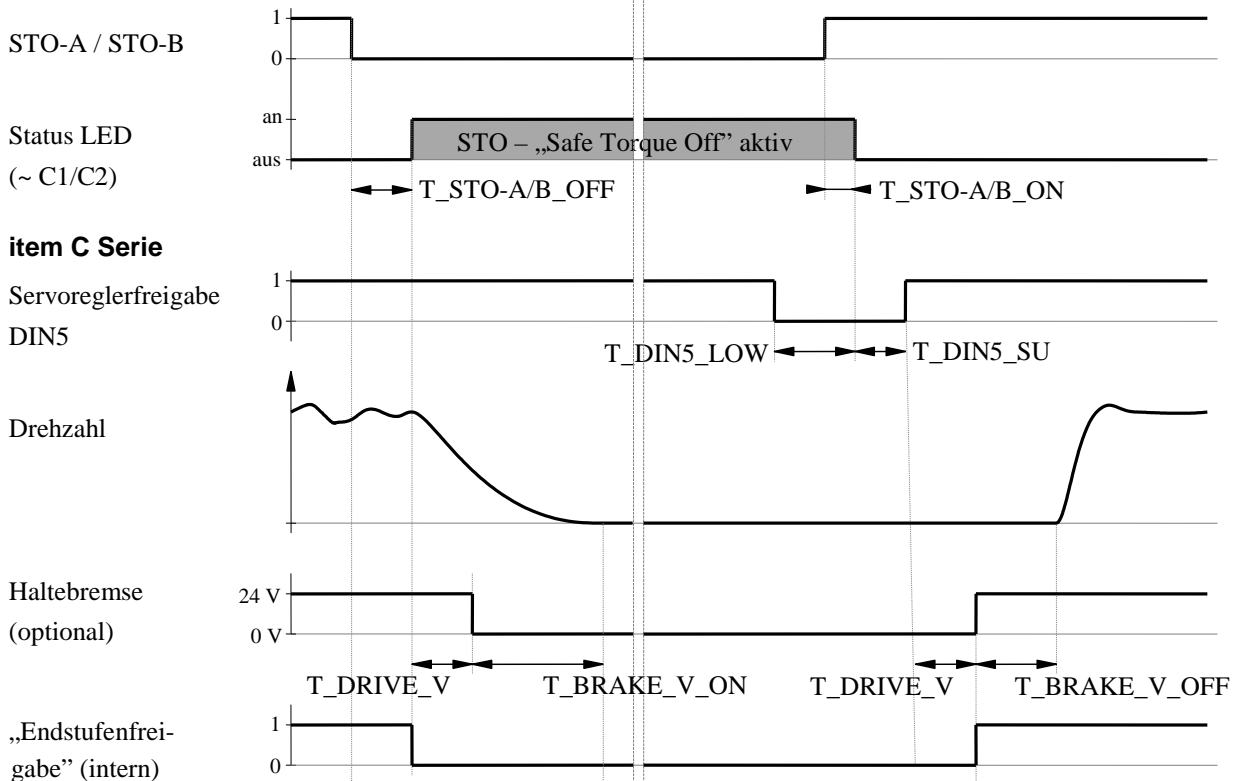


Abbildung 5: Zeitverhalten beim Aktivieren der Sicherheitsfunktion STO mit Wiederanlauf

Zeit	Beschreibung	Wert
T_STO-A/B_OFF	STO-A/B – Schaltzeit von High auf Low	→ Abschnitt 7.1.4, Tabelle 23
T_STO-A/B_ON	STO-A/B – Schaltzeit von Low auf High	→ Abschnitt 7.1.4, Tabelle 23
T_DIN5_LOW	Zeit, die DIN5 Low sein muss, bevor STO-A/B wieder eingeschaltet wird	0 ms
T_DIN5_SU	Zeit, die DIN5 noch Low sein muss nach dem Wiedereinschalten von STO-A/B und Statuswechsel des STO-Moduls	> 20 ms
T_DRIVE_V	Verzögerung der item C Serie	0 ... 10 ms
T_BRAKE_V_ON	Ausschaltverzögerung der Haltebremse	Abhängig von der Bremse ¹⁾
T_BRAKE_V_OFF	Einschaltverzögerung der Haltebremse	Abhängig von der Bremse ²⁾
<p>1) Physikalische Verzögerungszeit, bis die Bremse geschlossen ist.</p> <p>2) Mindestzeit: Physikalische Verzögerungszeit bis die Bremse geöffnet ist. Diese Zeit kann durch größeren Wert im Servoregler parametrisiert werden.</p>		

Tabelle 7: Zeitangaben zu Abbildung 5

2.4.3 Zeitverhalten Aktivierung SS1 im Betrieb mit Wiederanlauf

Das Zeitverhalten in Abbildung 6 basiert auf der Beispielschaltung für SS1 in Abschnitt 3.3.2, ausgehend vom Steuersignal S1 für K1. Die Zeitangaben finden Sie in Tabelle 8.

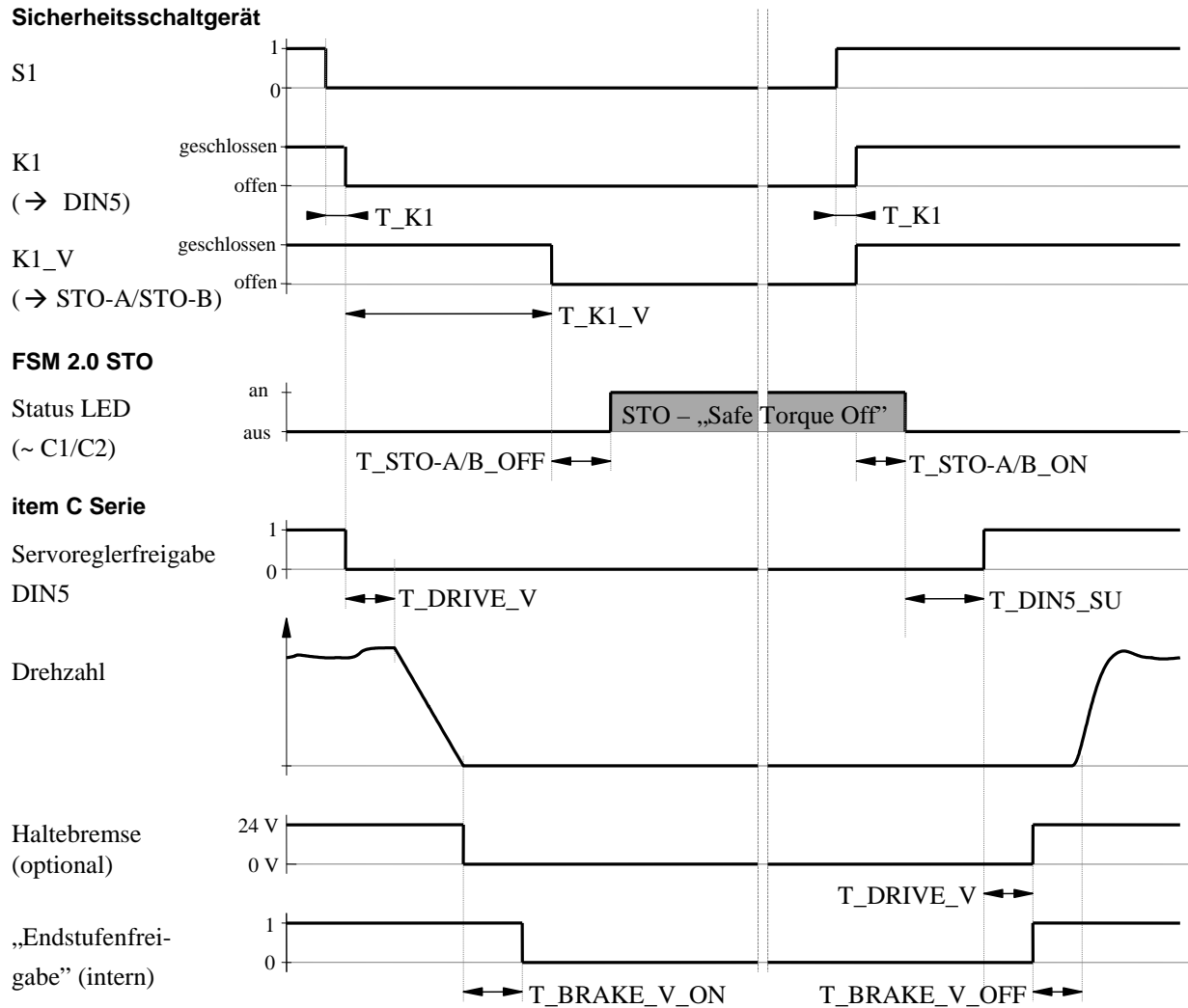


Abbildung 6: Zeitverhalten beim Aktivieren der Sicherheitsfunktion SS1 (externe Beschaltung) mit Wiederanlauf

Zeit	Beschreibung	Wert
T_K1	Verzögerungszeit zwischen dem Schalten von S1 und dem Schließen des unverzögerten Kontakts K1	→ Datenblatt des Sicherheitsschaltgeräts
T_K1_V	Verzögerungszeit zwischen S1 und dem Öffnen der rückfallverzögerten Kontakte K1	Am Sicherheitsschaltgerät einstellbar
T_STO-A/B_OFF	STO-A/B – Schaltzeit von High auf Low	→ Abschnitt 7.1.4, Tabelle 23
T_STO-A/B_ON	STO-A/B – Schaltzeit von Low auf High	→ Abschnitt 7.1.4, Tabelle 23
T_DRIVE_V	Verzögerung der item C Serie	0 ... 10 ms
T_DIN5_SU	Zeit, die DIN5 noch Low sein muss nach dem Wiedereinschalten von STO-A/B und Statuswechsel des STO-Moduls	>20 ms
T_BRAKE_V_ON	Ausschaltverzögerung der Haltebremse	Abhängig von der Bremse ¹⁾
T_BRAKE_V_OFF	Einschaltverzögerung der Haltebremse	Abhängig von der Bremse ²⁾
<p>1) Physikalische Verzögerungszeit, bis die Bremse geschlossen ist.</p> <p>2) Mindestzeit: Physikalische Verzögerungszeit bis die Bremse geöffnet ist. Diese Zeit kann durch größeren Wert im Servoregler parametrierbar werden.</p>		

Tabelle 8: Zeitangaben zu Abbildung 6

3 Montage und Installation

3.1 Montage / Demontage

Das Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO ist ausschließlich für die Integration in die item Servo Positioning Controller C Serie geeignet. Es kann nicht außerhalb des Servoreglers betrieben werden.



Warnung

Gefahr des elektrischen Schlags bei nicht montiertem Sicherheitsmodul.



Berühren von spannungsführenden Teilen führt zu schweren Verletzungen und kann zum Tod führen.

Vor Berührung spannungsführender Teile bei Wartungs-, Instandsetzungs- und Reinigungsarbeiten sowie bei langen Betriebsunterbrechungen:

1. Die elektrische Ausrüstung über den Hauptschalter spannungsfrei schalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
2. Nach dem Abschalten mindestens 5 Minuten Entladezeit abwarten und auf Spannungsfreiheit prüfen, bevor auf den Servoregler zugegriffen wird.



Hinweis

Beschädigung des Sicherheitsmoduls oder des Servoreglers durch unsachgemäße Handhabung.



- Vor Montage- und Installationsarbeiten Versorgungsspannungen ausschalten. Versorgungsspannungen erst dann einschalten, wenn Montage- und Installationsarbeiten vollständig abgeschlossen sind.
- Modul nie unter Spannung aus dem Servoregler abziehen oder einstecken!
- Beachten Sie die Handhabungsvorschriften für elektrostatisch gefährdete Bauelemente. Berühren Sie nicht die Platine und die Pins der Anschlussleiste im Servoregler. Greifen Sie das Sicherheitsmodul nur an der Frontplatte oder am Platinenrand.

3.1.1 Sicherheitsmodul montieren

1. Das Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO in den leeren Steckplatz für Funktionale Sicherheitsmodule einführen, so dass die Platine in den seitlichen Führungen des Steckplatzes läuft.
2. Sicherheitsmodul einschieben, bei Erreichen der rückseitigen Steckerleiste innerhalb des Servoreglers vorsichtig bis zum Anschlag in die Steckerleiste drücken.
3. Abschließend Sicherheitsmodul mit den beiden Schrauben an der Frontseite des Gehäuses des Servoreglers anschrauben.

Ziehen Sie die Schrauben mit ca. 0,35 Nm an.

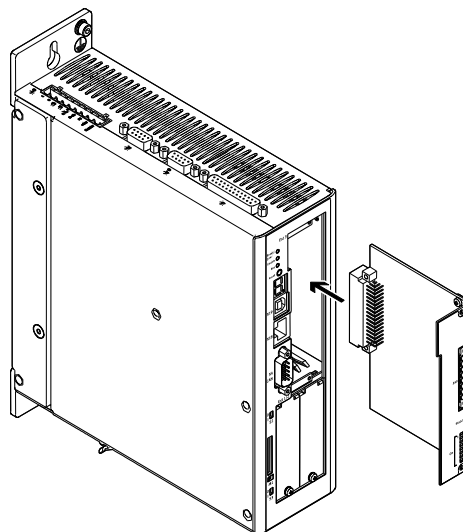


Abbildung 7: Montage / Demontage

3.1.2 Sicherheitsmodul demontieren

1. Schrauben am Sicherheitsmodul herausdrehen.
2. Sicherheitsmodul durch leichtes Hebeln an der Frontblende oder durch Ziehen am Gegenstecker um einige Millimeter lösen.
3. Sicherheitsmodul aus dem Steckplatz ziehen.

3.2 Elektrische Installation

3.2.1 Sicherheitshinweise

Bei der Installation müssen die Anforderungen der EN 60204-1 erfüllt werden.



Warnung

Gefahr des elektrischen Schlags bei Spannungsquellen ohne Schutzmaßnahmen.



- Verwenden Sie für die elektrische Logikversorgung ausschließlich PELV-Stromkreise nach EN 60204-1 (Protective Extra-Low Voltage, PELV).
Berücksichtigen Sie zusätzlich die allgemeinen Anforderungen an PELV-Stromkreise gemäß der EN 60204-1.
- Verwenden Sie ausschließlich Stromquellen, die eine sichere elektrische Trennung der Betriebsspannung nach EN 60204-1 gewährleisten.

Durch die Verwendung von PELV-Stromkreisen wird der Schutz gegen elektrischen Schlag (Schutz gegen direktes und indirektes Berühren) nach EN 60204-1 sichergestellt (Elektrische Ausrüstung von Maschinen, Allgemeine Anforderungen). Das im System verwendete 24 V-Netzteil muss den Anforderungen der EN 60204-1 für Gleichstromversorgungen genügen (Verhalten bei Spannungsunterbrechungen, etc.).

Der Anschluss der Kabel erfolgt an einem Stecker, dies erleichtert den Austausch des Sicherheitsmoduls.



Stellen Sie sicher, dass keine Brücken o. ä. parallel zur Sicherheitsverdrahtung eingesetzt werden können, z. B. durch Verwendung des maximalen Aderquerschnitts von 1,5 mm² oder geeigneter Aderendhülsen mit Isolierkragen.

Verwenden Sie zum Durchschleifen von Leitungen zwischen benachbarten Geräten Zwillings-Aderendhülsen.

3.2.2 ESD-Schutz

An nicht belegten Steckverbindern besteht die Gefahr, dass durch ESD (electrostatic discharge) Schäden am Gerät oder anderen Anlagenteilen entstehen. Erden Sie die Anlagenteile vor der Installation und verwenden Sie geeignete ESD Ausrüstung (z. B. Schuhe, Erdungsbänder etc.).

3.2.3 Anschluss [X40]

Das Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO besitzt eine kombinierte Schnittstelle für Steuerung und Rückmeldung über den Steckverbinder [X40].

- Ausführung am Gerät: PHOENIX MINICOMBICON MC 1,5/8-GF-3,81 BK
- Stecker (im Lieferumfang): PHOENIX MINICOMBICON MC 1,5/8-STF-3,81 BK,
Anschluss entsprechend Abschnitt 7.1.4, Tabelle 28.

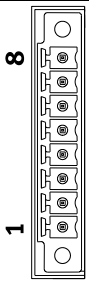
Stecker	Pin	Bezeichnung	Wert	Beschreibung
	8	0V	0 V	Bezugspotential für Hilfsversorgungsspannung.
	7	24V	+24 V DC	Hilfsversorgungsspannung (24 V DC Logikversorgung des Servoreglers herausgeführt).
	6	C2	-	Rückmeldekontakt für den Zustand „STO“ an eine externe Steuerung.
	5	C1		
	4	0V-B	0 V	Bezugspotential für STO-B.
	3	STO-B	0 V / 24 V	Steuereingang B für die Funktion STO.
	2	0V-A	0 V	Bezugspotential für STO-A.
	1	STO-A	0 V / 24 V	Steuereingang A für die Funktion STO.

Tabelle 9: Steckerbelegung [X40]

Zur Sicherstellung der Funktion STO „Safe Torque Off“ sind die Steuereingänge STO-A und STO-B zweikanalig in Parallelverdrahtung anzuschließen, siehe Abschnitt 3.3.1, Abbildung 8.

Diese Anschaltung kann z. B. Teil eines Not-Halt-Kreises oder einer Schutztür-Anordnung sein.

3.2.4 Mindestbeschaltung für die Erstinbetriebnahme [X40]

Wenn eine sicherheitsgerichtete Anschaltung (noch) nicht vorliegt, sollte das Feldbus Aktivierungs-Modul FSM 2.0 – FBA eingesetzt werden.



Den Modultauch müssen Sie jeweils im item Motion Soft™ konfigurieren und quittieren: → Abschnitt 4.3.

Beachten Sie ggf. auch die Einstellung der DIP-Schalter: → Abschnitt 4.2.

Falls kein Feldbus Aktivierungs-Modul zur Verfügung steht oder zur Erstinbetriebnahme des Servoreglers ohne Sicherheitstechnik, kann die item C Serie mit dem Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO mit einer Mindestbeschaltung entsprechend Abbildung 8 mit einem Not-Halt-Schalter (2) erfolgen.



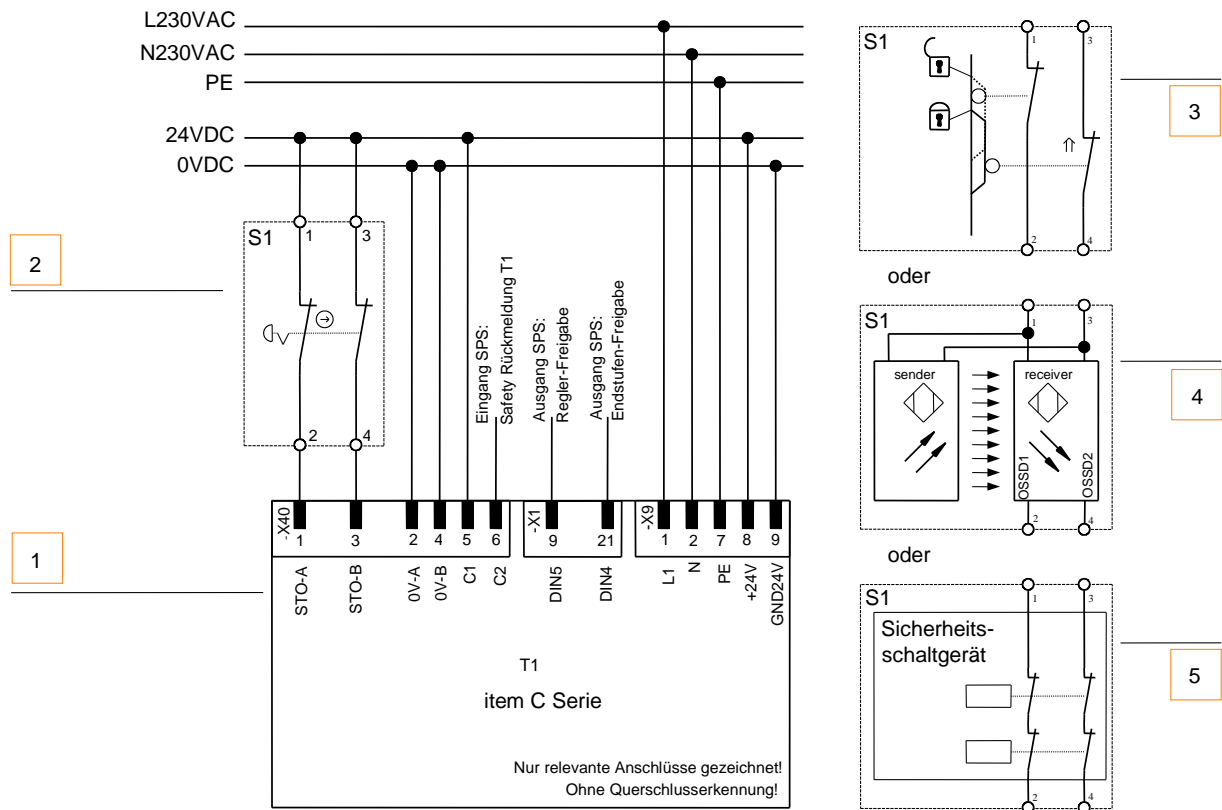
Hinweis

Sicherheitsfunktionen dürfen nie überbrückt werden.

Führen Sie Mindestbeschaltungen der Eingänge STO-A/STO-B und 0V-A/0V-B für die Erstinbetriebnahme so aus, dass diese zwangsweise entfernt werden müssen, wenn die endgültige Sicherheitsbeschaltung erfolgt.

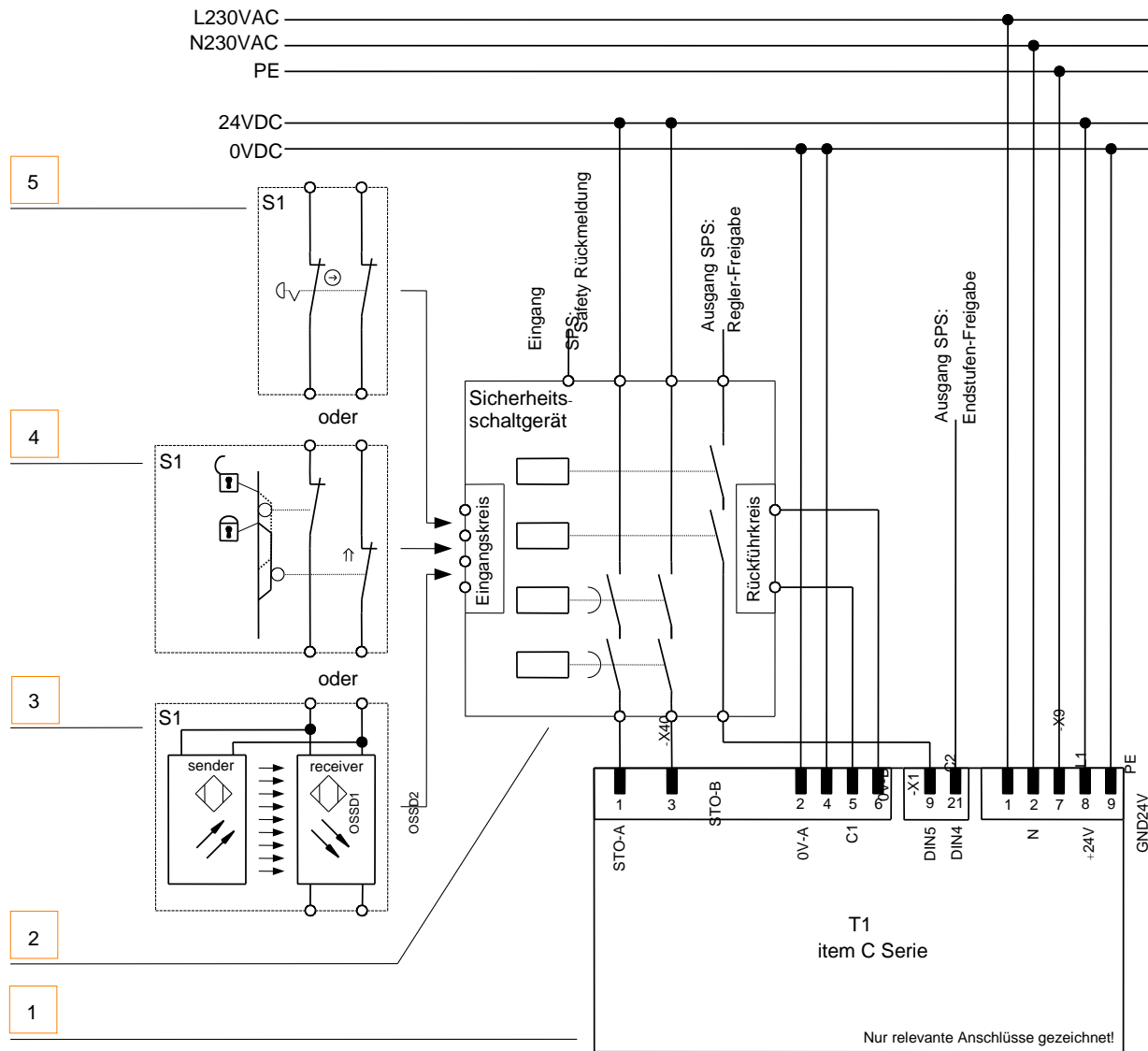
3.3 Schaltungsbeispiele

3.3.1 Sichere Momentabschaltung (STO, „Safe Torque Off“)



- Das Schaltungsbeispiel weist eine 2-kanalige Struktur auf, die für Kategorie 3 und 4 mit zusätzlichen Maßnahmen geeignet ist.
- Welche zusätzlichen Maßnahmen erforderlich sind, hängt vom Anwendungsbereich und Sicherheitskonzept der Maschine ab.

3.3.2 Verzögern und sichere Momentabschaltung (SS1, „Safe Stop 1“)



- 1 Servoregler mit Sicherheitsmodul
(nur relevante Anschlüsse dargestellt)
- 2 Sicherheitsschaltgerät
- 3 Lichtgitter
- 4 Schutztür
- 5 Not-Halt-Schalter

Abbildung 9: Schaltungsbeispiel „Verzögern und sichere Momentabschaltung“ (SS1, „Safe Stop 1“), Beispiel einphasigen item C 1-Serie

Die Sicherheitsfunktion „Sicherer Stopp 1“ (SS1, Typ C) kann durch verschiedene Geräte angefordert werden: → Abbildung 9. Der Schalter S1 in Abbildung 9 kann z. B. ein Not-Halt-Schalter, ein Schutztür-Schalter oder ein Lichtgitter sein. Die Sicherheitsanforderung erfolgt 2-kanalig über den Schalter S1 und zum Sicherheitsschaltgerät. Das Sicherheitsschaltgerät schaltet die Servoreglerfreigabe ab. Wird die Servoreglerfreigabe abgeschaltet, wird automatisch die Bewegung verzögert, bei konfigurierter Bremse auf die Aktivierung der Bremse gewartet und anschließend der Regelkreis abgeschaltet. Nach einer im Sicherheitsschaltgerät eingestellten Zeit wird die Endstufe 2-kanalig über STO-A/B abgeschaltet. Ist die Abschaltung der Endstufe erfolgt, wird dies durch den potentialfreien Kontakt C1-C2 ausgegeben.

Hinweise zum Schaltungsbeispiel

- Das verwendete Sicherheitsschaltgerät muss die Servoreglerfreigabe (X1-9, DIN5) ohne Zeitverzögerung abschalten und mit einer Zeitverzögerung die Eingänge STO-A und STO-B (X40-1, -3).
- Die erforderliche Zeitverzögerung ist abhängig von der Anwendung und muss anwendungsspezifisch bestimmt werden. Die Zeitverzögerung ist so auszulegen, dass der Antrieb auch bei höchster Geschwindigkeit über die Schnellhaltrampe in der item C Serie auf null abgebremst ist, bevor STO-A/B abgeschaltet werden.
- Die elektrische Installation ist entsprechend den Anforderungen der EN 60204-1 erfolgt. Z. B. befinden sich das Sicherheitsschaltgerät und der Servoregler im gleichen Schaltschrank, so dass ein Fehlerausschluss für ein Quer- bzw. Erdschluss zwischen den Leitungen angenommen werden kann (Abnahmeprüfung des Schaltschranks auf fehlerfreie Verdrahtung).
- Das Schaltungsbeispiel weist eine 2-kanalige Struktur auf, die für Kategorie 3 und 4 mit zusätzlichen Maßnahmen geeignet ist.
- Welche zusätzlichen Maßnahmen erforderlich sind, hängt vom Anwendungsbereich und Sicherheitskonzept der Maschine ab.

4 Inbetriebnahme



Hinweis

Gefährdung bei Verlust der Sicherheitsfunktion!

Eine fehlende Sicherheitsfunktion kann zu schweren irreversiblen Verletzungen führen, z. B. durch ungewollte Bewegungen der angeschlossenen Aktorik.

- Sicherheitsmodul nur betreiben:
 - in eingebautem Zustand und
 - wenn alle Schutzmaßnahmen eingeleitet sind.
- Sicherheitsfunktion zum Abschluss der Inbetriebnahme validieren: → Abschnitt 4.4.



Falsche Verdrahtung, Verwendung eines falschen Sicherheitsmoduls oder externer Bauteile, die nicht entsprechend der Sicherheitskategorie ausgewählt wurden, führen zu Verlust der Sicherheitsfunktion.

Führen Sie eine Risikobeurteilung für Ihre Applikation durch und wählen Sie die Beschaltung und die Bauteile entsprechend aus.

Beachten Sie die Beispiele → Abschnitt 3.3.

4.1 Vor der Inbetriebnahme

Führen Sie folgende Schritte zur Vorbereitung der Inbetriebnahme durch:

1. Sicherstellen, dass das Sicherheitsmodul korrekt montiert ist (siehe Abschnitt 3.1).
2. Elektrische Installation prüfen (Anschlusskabel, Kontaktbelegung, siehe Abschnitt 3.2). Alle PE-Schutzleiter angeschlossen?

4.2 DIP-Schaltereinstellung

Auf dem Sicherheitsmodul befinden sich DIP-Schalter zur Aktivierung und Steuerung der Feldbuskonfiguration.

Die Funktionalität der DIP-Schalter ist identisch wie beim Feldbus Aktivierungs-Modul FSM 2.0 – FBA und abhängig von der verwendeten Feldbus-Schnittstelle.



Stellen Sie die DIP-Schalter ein wie in der Dokumentation zu der item Servo Positioning Controller C Serie oder den feldbusspezifischen Produkthandbüchern beschrieben, siehe Tabelle 1, Seite 11.

4.3 Parametrierung mit item Motion Soft™

Für die funktionale Sicherheit besteht die Anforderung an eine Nachvollziehbarkeit von Änderungen. Um dies sicherstellen zu können, werden auf dem integrierten Funktionalen Sicherheitsmodul

FSM 2.0 Angaben zum Modultyp, zur Seriennummer und zur Revision gespeichert. In der item Servo Positioning Controller C Serie werden seinerseits diese Daten als Vergleichswerte abgelegt. Dadurch kann eine Änderung an den Komponenten erkannt werden.

Bei der Erkennung einer Änderung, z.B. einem Modultausch, wird ein nicht quittierbarer Fehler ausgelöst. Um die Applikation mit dem Servoregler wieder in Betrieb setzen zu können, muss die Änderung „projektiert“ werden. Das bedeutet, dass die Änderung explizit übernommen bzw. bestätigt wird. In Bezug auf die integrierten Funktionalen Sicherheitsmodule FSM 2.0 – STO und FSM 2.0 – FBA handelt es sich bei diesen nachvollziehbaren Änderungen um einen Modultausch.

Die Projektierung erfolgt im Fenster **Sicherheitsmodul** des item Motion Soft™, siehe Abschnitt 4.3.3 Fenster „Sicherheitsmodul“.



Abbildung 10: Menü-Führung zum Sicherheitsmodul

Die Parametriersoftware item Motion Soft™ wurde für den Betrieb der item Servo Positioning Controller C Serie mit integriertem Funktionalem Sicherheitsmodul erweitert.

Die wesentlichen Ergänzungen sind:

Anzeige des Typs des integrierten Funktionalen Sicherheitsmoduls FSM 2.0

Statusanzeige der Zustandsmaschine der Firmware der item C Serie

Funktionen zur Projektierung der Kombination aus integriertem Funktionalem Sicherheitsmodul

FSM 2.0 und item Servo Positioning Controller C Serie

Unterstützung der spezifizierten Warn- und Fehlermeldungen



Das integrierte Funktionale Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO selbst erfordert keine Parametrierung.

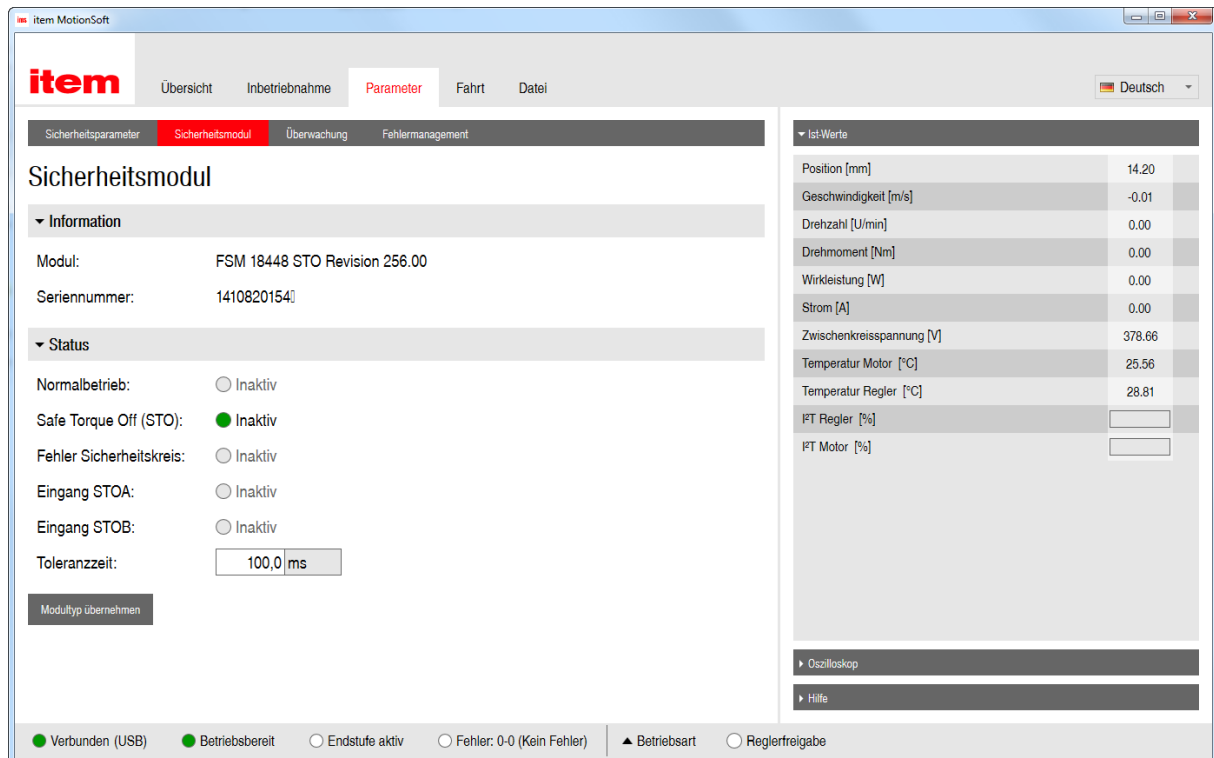


Abbildung 11: Typanzeige des Sicherheitsmoduls und erweitertes Status-Fenster

4.3.1 Typanzeige Servoregler und Sicherheitsmodul

Am unteren Rand des item Motion Soft-Hauptbildschirms befindet sich die **Statusleiste**. Hier werden Betriebsstatus sowie Fehler angezeigt, siehe Abbildung 11.

Zusätzlich werden Typ und Seriennummer im Fenster **Sicherheitsmodul** angezeigt, siehe Abschnitt 4.3.2 Statusanzeige der Zustandsmaschine.

4.3.2 Statusanzeige der Zustandsmaschine

Das **Statusfenster** (permanent angezeigtes Fenster im Online-Modus) wurde um die **Statusanzeige der Zustandsmaschine** erweitert. Hier wird der Status der funktionalen Sicherheit in der Firmware der item C Serie angezeigt, siehe Abbildung 11.

Istwerte

0.000 Nm	Drehmoment
-0.006 mm/s	Drehzahl
14.201 mm	Position

Betriebsbereit
 Endstufe aktiv
 Endschalter links
 Endschalter rechts

Safety Status

Normalbetrieb

Fehler

Kein Fehler

Fehler quittieren

Betriebsart

Drehmoment
 Drehzahlregelung
 Positionierung

Reglerfreigabe

12 %

Dabei handelt es sich nicht um eine Darstellung des Status des Sicherheitsmoduls FSM 2.0 – STO selbst. Hier wird der Status der Zustandsmaschine in der item C Serie angezeigt, der sich aus der Auswertung der Treiberversorgungsspannungen vom Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO ergibt. Unabhängig von der Anzeige kann die Leistungsendstufe der item C Serie durch das Funktionale Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO bereits sicher abgeschaltet sein, siehe auch Abschnitt 4.3.3.2 Status-LEDs.

Der Status der internen Zustandsmaschine wird außerdem im Fenster **Sicherheitsmodul** angezeigt, siehe Abschnitt 4.3.3 Fenster „Sicherheitsmodul“.

4.3.3 Fenster „Sicherheitsmodul“

Für den Betrieb der item C Serie mit integriertem Funktionalem Sicherheitsmodul wurde die Parametriersoftware item Motion Soft™ um das Fenster **Sicherheitsmodul** ergänzt.

Dieses Fenster wird über den Menüpunkt **Parameter** → **Sicherheit** → **Sicherheitsmodul** geöffnet, siehe Abbildung 12.



Abbildung 12: Menü-Führung zum Sicherheitsmodul

Das Fenster „Sicherheitsmodul“ ist in verschiedene Bereiche unterteilt:

4.3.3.1 Information

In diesem Feld werden die Gerätedaten angezeigt, die bei der werksseitigen Inbetriebnahme auf dem Funktionalen Sicherheitsmodul abgespeichert wurden:

- **Modul:**
Genauere Typbezeichnung, z.B. „FSM 2.0 – STO“
- **Seriennummer:**
Die Seriennummer wird bei der Produktion vergeben und auf dem Modul abgespeichert. Sie ist eindeutig für ein Produkt des jeweiligen Typs.

4.3.3.2 Status-LEDs

Die oberen drei LEDs bilden den Status der Zustandsmaschine innerhalb der item C Serie ab, siehe Tabelle 10. Der Status wird über Kommunikationsobjekte aus der item C Serie gelesen und angezeigt.

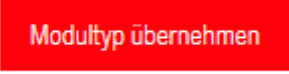
Die unteren beiden LEDs zeigen den Status der Treiberversorgungsspannungen an.

Statusanzeige	Bedeutung	Zustand
<input type="radio"/> Normalbetrieb <input type="radio"/> Safe Torque Off (STO) <input type="radio"/> Fehler Sicherheitskreis	Alle LEDs Aus: Das Funktionale Sicherheitsmodul ist nicht initialisiert / nicht betriebsbereit.	-
<input checked="" type="radio"/> Normalbetrieb <input type="radio"/> Safe Torque Off (STO) <input type="radio"/> Fehler Sicherheitskreis	Normalbetrieb, d.h. „nicht sicherer Zustand“. Das Modul FSM 2.0 – STO ist fehlerfrei initialisiert und betriebsbereit.	Z2, Z3
<input type="radio"/> Normalbetrieb <input checked="" type="radio"/> Safe Torque Off (STO) <input type="radio"/> Fehler Sicherheitskreis	„Sicherer Zustand“ SAFE TORQUE OFF, d.h. die Leistungsendstufe der item C Serie ist sicher abgeschaltet.	Z1
<input type="radio"/> Normalbetrieb <input type="radio"/> Safe Torque Off (STO) <input checked="" type="radio"/> Fehler Sicherheitskreis	Sicherheitsbedingungen sind verletzt. Der erfasste Status der beiden Treiberversorgungsspannungen entspricht keinem als gültig definierten Zustand. Die PWM wurde deaktiviert, die Leistungsendstufe ist nicht sicher abgeschaltet, d.h. es liegt ein „nicht sicherer Zustand“ vor.	Z4

Tabelle 10: Bedeutung der LEDs zur Statusanzeige im Fenster „Sicherheitsmodul“

4.3.3.3 Modultyp übernehmen

Im unteren Bereich des Fensters **Sicherheitsmodul** befindet sich die Schaltfläche **Modultyp übernehmen**:



Modultyp übernehmen

Diese Schaltfläche muss betätigt werden, um einen Modultausch zu bestätigen. Damit wird die integrierte funktionale Sicherheit parametrierbar bzw. projektiert. Eine bis dahin anstehende Fehlermeldung aufgrund eines getauschten Modultyps wird anschließend nach Speichern und Reset nicht mehr generiert.

4.4 Funktionstest, Validierung



Hinweis

Die Funktion STO muss nach der Installation und nach Veränderungen der Installation validiert werden.

Diese Validierung ist vom Inbetriebnehmer zu dokumentieren. Als Hilfe für die Inbetriebnahme sind nachfolgend in Form von Beispiel-Checklisten Fragen zur Risikominderung zusammengestellt.



Die folgenden Checklisten ersetzen keine sicherheitstechnische Ausbildung.

Für die Vollständigkeit der Checklisten kann keine Gewähr übernommen werden.

Nr.	Fragen	Trifft zu		Erledigt
1.	Wurden alle Betriebsbedingungen und alle Eingriffsverfahren berücksichtigt?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2.	Wurde die „3-Stufen-Methode“ zur Risikominderung angewendet, d. h. 1. Inhärent sichere Konstruktion, 2. Technische und evtl. ergänzende Schutzmaßnahmen, 3. Benutzerinformation über das Restrisiko?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
3.	Wurden die Gefährdungen beseitigt oder die Risiken der Gefährdungen soweit vermindert, wie dies praktisch umsetzbar ist?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
4.	Ist sichergestellt, dass die durchgeführten Maßnahmen nicht neue Gefährdungen schaffen?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
5.	Sind die Benutzer hinsichtlich der Restrisiken ausreichend informiert und gewarnt?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
6.	Ist sichergestellt, dass die Arbeitsbedingungen der Bedienpersonen durch die ergriffenen Schutzmaßnahmen nicht verschlechtert worden sind?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
7.	Sind die durchgeführten Schutzmaßnahmen miteinander vereinbar?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
8.	Wurden die Folgen ausreichend berücksichtigt, die durch den Gebrauch einer für gewerbliche/industrielle Zwecke konstruierten Maschine beim Gebrauch im nicht gewerblichen/nicht industriellen Bereich entstehen können?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
9.	Ist sichergestellt, dass die durchgeführten Maßnahmen die Fähigkeit der Maschine zur Erfüllung ihrer Funktion nicht übermäßig beeinträchtigen?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Tabelle 11: Fragen für die Validierung nach EN ISO 12100-1:2010 (Beispiel)

Nr.	Fragen	Trifft zu		Erledigt
1.	Wurde eine Risikobeurteilung durchgeführt?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2.	Wurden eine Fehlerliste und ein Validierungsplan erstellt?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
3.	Wurde der Validierungsplan, inkl. Analyse und Prüfung, abgearbeitet und ein Validierungsbericht erstellt?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Es müssen zumindest folgende Prüfungen im Rahmen der Validierung erfolgen:			
a) Überprüfung der Komponenten: Wird die item C Serie mit dem FSM 2.0 – STO verwendet (Prüfung anhand der Typenschilder)	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
b) Ist die Verdrahtung korrekt (Überprüfung anhand des Schaltplans)?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
– Wurden etwaige Kurzschlussbrücken entfernt?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
– Ist ein Sicherheitsschaltgerät an X40 verdrahtet worden?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
– Ist das Sicherheitsschaltgerät entsprechend den Anforderungen der Anwendung zertifiziert und verdrahtet?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
c) Funktionsprüfungen:	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
– Betätigung des Not-Halts der Anlage. Wird der Antrieb stillgesetzt?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
– Wird nur STO-A aktiviert – wird der Antrieb sofort stillgesetzt und wird nach Ablauf der Diskrepanzzeit der Fehler "Diskrepanzzeitverletzung" (Anzeige 52-1) in der item C Serie gemeldet?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
– Wird nur STO-B aktiviert – wird der Antrieb sofort stillgesetzt und wird nach Ablauf der Diskrepanzzeit der Fehler "Diskrepanzzeitverletzung" (Anzeige 52-1) in der item C Serie gemeldet?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
– Wird ein Kurzschluss zwischen STO-A und STO-B erkannt oder ist ein geeigneter Fehlerausschluss definiert?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
– Nur bei Verwendung eines Sicherheitsschaltgerätes mit Auswertung des Rückmeldekontaktes C1/C2: Wird bei Kurzschluss von C1 nach C2 der Antrieb stillgesetzt?	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
– Ist der Wiederanlauf verhindert? D. h. bei betätigtem Not-Halt und aktiven Enable-Signalen wird ohne vorherige Quittierung bei einem Start-Befehl keine Bewegung erfolgen.	Ja <input type="checkbox"/>	Nein <input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Tabelle 12: Fragen für die Validierung nach EN ISO 13849-1 und -2 (Beispiel)

5 Bedienung und Betrieb

5.1 Verpflichtungen des Betreibers

Die Funktionsfähigkeit der Sicherheitseinrichtung ist in angemessenen Zeitabständen zu prüfen. Es liegt in der Verantwortung des Betreibers, die Art der Überprüfung und die Zeitabstände im genannten Zeitraum zu wählen. Die Prüfung ist so durchzuführen, dass die einwandfreie Funktion der Sicherheitseinrichtung im Zusammenwirken aller Komponenten nachgewiesen wird.

5.2 Wartung und Pflege

Das Sicherheitsmodul ist wartungsfrei.

5.3 Schutzfunktionen

5.3.1 Spannungsüberwachung

Die Eingangsspannungen an STO-A und STO-B werden überwacht. Bei zu geringer oder hoher Eingangsspannung an STO-A oder STO-B wird die Treiberversorgung für die Leistungshalbleiter des Servoreglers sicher abgeschaltet. Die Leistungsendstufe (PWM) wird dadurch abgeschaltet.

5.3.2 Überspannungs- und Verpolschutz

Die Steuereingänge STO-A und STO-B sind gegen Überspannungen und gegen Verpolung der Steuerspannung geschützt → Abschnitt 7.1.4, Tabelle 23.

Die an [X40] herausgeführte 24 V DC Versorgungsspannung des Servoreglers ist kurzschlussfest.

5.4 Diagnose und Störungsbeseitigung

5.4.1 Zustandsanzeige

5.4.1.1 Anzeige am Sicherheitsmodul

Der Betriebszustand wird direkt an der zweifarbigen LED des Sicherheitsmoduls angezeigt.

LED	Zustand	Beschreibung
Aus	Nicht sicher = Zustand STO nicht aktiv	Sicherheitsmodul oder Servoregler hat keine Betriebsspannung.
Grün	Nicht sicher = Zustand STO nicht aktiv	Die Leistungsendstufe im Servoregler für die Speisung des Motors kann aktiv oder inaktiv sein.
Gelb	Sicher = Zustand STO aktiv	Die Leistungsendstufe im Servoregler für die Speisung des Motors ist sicher abgeschaltet.

Tabelle 13: LED-Anzeige am Sicherheitsmodul

5.4.1.2 Anzeige am Servoregler


Anzeige	Beschreibung
	<p>„H“: Der Servoregler befindet sich im „Sicheren Zustand“.</p> <p>Dies ist nicht gleichbedeutend mit der Information über den Status der Sicherheitsfunktion STO (Safe Torque Off). Dies kann nur an der LED des Sicherheitsmoduls abgelesen werden.</p> <p>Für den „unsicheren Zustand“ ist keine spezielle Anzeige vorgesehen, es werden die normalen Statusanzeigen des Servoreglers dargestellt.</p>

Tabelle 14: Sieben-Segment-Anzeige am Servoregler

5.4.2 Störungsmeldungen

Wenn ein Fehler auftritt, zeigt der Servoregler eine Fehlermeldung zyklisch in der Sieben-Segment-Anzeige auf der Frontseite des Servoreglers an. Die Fehlermeldung setzt sich aus einem „E“ (für Error), einem Hauptindex (xx) und ein Subindex (y) zusammen, z. B.: E 5 1 0.

Warnungen haben die gleiche Nummer wie eine Fehlermeldung. Im Unterschied dazu erscheint aber eine Warnung durch einen vorangestellten und nachgestellten Mittelbalken, z. B. - 1 7 0 -.

In Tabelle 15 sind die für die funktionale Sicherheit im Zusammenhang mit dem Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO relevanten Fehlermeldungen aufgelistet.



Weitere Informationen zu anderen Fehlermeldungen finden Sie in der zugehörigen Dokumentation, z.B. den jeweiligen Produkthandbüchern, dem Softwarehandbuch oder den feldbuspezifischen Produkthandbüchern. Siehe Tabelle 1, Seite 11.

Im Falle einer nicht quittierbaren Fehlermeldung müssen Sie die Ursache gemäß den empfohlenen Maßnahmen zunächst beseitigen. Führen Sie danach einen Reset des Servoreglers durch und prüfen Sie, ob die Fehlerursache und damit die Fehlermeldung beseitigt sind.

Fehlermeldung		Bedeutung	Maßnahmen
Hauptindex	Subindex		
51 ¹⁾	0	Kein / unbekanntes Sicherheitsmodul – Kein Sicherheitsmodul erkannt bzw. unbekannter Modultyp	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Für die Firmware und Hardware geeignetes Sicherheits- oder Feldbus Aktivierungs-Modul einbauen. ²⁾ ▪ Eine für das Sicherheits- oder Feldbus Aktivierungs-Modul geeignete Firmware laden, vgl. Typenbezeichnung auf dem Modul.
	1	Sicherheitsmodul: Treiberversorgung fehlerhaft – Interner Spannungsfehler des Sicherheitsmoduls oder Feldbus Aktivierungs-Moduls	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Modul vermutlich defekt. Falls möglich mit einem anderen Modul tauschen.
	2	Sicherheitsmodul: Ungleicher Modultyp – Typ oder Revision des Moduls passt nicht zur Projektierung	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Bei Modultausch: Modultyp noch nicht projektiert. Aktuell eingebautes Sicherheits- oder Feldbus Aktivierungs-Modul als akzeptiert übernehmen, siehe Abschnitt 4.3.3.
	3	Sicherheitsmodul: Ungleiche Modulversion – Typ oder Revision des Moduls wird nicht unterstützt	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Für die Firmware und Hardware geeignetes Sicherheits- oder Feldbus Aktivierungs-Modul einbauen. ²⁾ ▪ Eine für das Modul geeignete Firmware laden, vergleiche Typenbezeichnung auf dem Modul. ²⁾
52	1	Sicherheitsmodul: Diskrepanzzeit abgelaufen	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Steuereingänge STO-A und STO-B werden nicht gleichzeitig betätigt. ▪ Steuereingänge STO-A und STO-B sind nicht gleichsinnig beschaltet. ▪ Diskrepanzzeit prüfen.
	2	Sicherheitsmodul: Ausfall Treiberversorgung bei aktiver PWM-Ansteuerung	<ul style="list-style-type: none"> ▪ Der sichere Zustand wurde bei freigegebener Leistungsendstufe angefordert. Einbindung in die sicherheitsgerichtete Anschaltung prüfen.
<p>1) Die Meldungen der Fehlergruppe 51 sind nicht quittierbar.</p> <p>2) Siehe Abschnitt „Produktidentifikation“ auf Seite 10.</p>			

Tabelle 15: Störungsmeldungen in Zusammenhang mit dem Sicherheitsmodul

6 Umbau und Modultausch

6.1 Tauschen des Sicherheitsmoduls

6.1.1 Reparatur



Eine Reparatur oder Instandsetzung des Moduls ist nicht zulässig. Falls erforderlich, tauschen Sie das komplette Modul.

6.1.2 Ausbau und Einbau



Informationen zum Aus- und Einbau des Sicherheitsmoduls finden Sie hier:

- Montage / Demontage des Sicherheitsmoduls siehe Abschnitt 3.1.
- Übernehmen der Seriennummer des getauschten Sicherheitsmoduls, siehe Abschnitt 4.3.3.

6.2 Außerbetriebnahme und Entsorgung

Beachten Sie die Hinweise zur Demontage des Sicherheitsmoduls in Abschnitt 3.1.

6.2.1 Entsorgung



Beachten Sie die örtlichen Vorschriften zur umweltgerechten Entsorgung von Elektronik-Baugruppen.

7 Technischer Anhang

7.1 Technische Daten

7.1.1 Sicherheitstechnik

Sicherheitskennzahlen		
Sicherheitsfunktion	STO	<ul style="list-style-type: none"> – Sichere Anlaufsperrung (STO, Safe Torque Off) nach EN 61800-5-2 mit SIL3 – Sichere Anlaufsperrung (STO, Safe Torque Off) nach EN ISO 13849-1 mit Kategorie 4 und PL e
SIL	SIL 3 / SIL CL 3	Sicherheitsstufe (Safety Integrity Level) nach EN 61800-5-2
Kategorie	4	Einstufung in Kategorie nach EN ISO 13849-1
PL	PL e	Leistungsgrad (Performance Level) nach EN ISO 13849-1
DCavg [%]	97,5	Mittlerer Diagnosedeckungsgrad (Average Diagnostic Coverage)
HFT	1	Hardware-Fehlertoleranz (Hardware Failure Tolerance)
SFF [%]	99,2	Safe Failure Fraction (Safe Failure Fraction)
PFH	$1,07 \times 10^{-10}$	Wahrscheinlichkeit eines gefahrbringenden Ausfalls pro Stunde (Probability of dangerous Failure per Hour)
PDF	$2,3 \times 10^{-5}$	Wahrscheinlichkeit eines gefahrbringenden Ausfalls bei Anforderung (Probability of dangerous Failure on Demand)
T [Jahre]	20	Prüfintervall (Proof Test Interval) Gebrauchsdauer nach EN ISO 13849-1
MTTFd [Jahre]	100	Mittlere Zeit bis zu einem gefährlichen Ausfall (Mean time to dangerous failure) Rechnerisch 1450 Jahre, begrenzt auf 100 Jahre

Tabelle 16: Technische Daten: Sicherheitskennzahlen

Sicherheitsangaben	
Baumusterprüfung	Die funktionale Sicherheitstechnik des Produkts wurde entsprechend Abschnitt 1.1.4 von einer unabhängigen Prüfstelle zertifiziert, siehe EG-Baumusterprüfbescheinigung auf http://www.item24.com .
Zertifikat ausstellende Stelle	TÜV 01/205/5506.00/16
Bewährtes Bauteil	Ja

Tabelle 17: Technische Daten: Sicherheitsangaben

7.1.2 Allgemein

Mechanisch		
Abmessungen (L x B x H)	[mm]	ca. 112,6 x 87,2 x 28,3
Gewicht	[g]	ca. 75
Steckplatz		Steckplatz für Funktionale Sicherheitsmodule
Werkstoff-Hinweis		RoHS-konform

Tabelle 18: Technische Daten: Mechanisch

Zulassungen (Sicherheitsmodul FSM 2.0 – STO für die item C Serie)	
CE-Zeichen (siehe Konformitätserklärung auf http://www.item24.com).	nach EU-EMV-Richtlinie
	nach EU-Maschinen-Richtlinie
	Das Gerät ist für den Einsatz im Industriebereich vorgesehen. Im Wohnbereich müssen evtl. Maßnahmen zur Funkentstörung getroffen werden.

Tabelle 19: Technische Daten: Zulassungen

7.1.3 Betriebs- und Umweltbedingungen

Transport		
Zulässiger Temperaturbereich	[°C]	-25 ... +70
Luftfeuchtigkeit	[%]	0 ... 95, bei max. 40 °C Umgebungstemperatur
Maximale Transportdauer	[Wo- chen]	maximal 4 im gesamten Produktlebenszyklus

Tabelle 20: Technische Daten: Transport

Lagerung		
Zulässiger Temperaturbereich	[°C]	-25 ... +55
Luftfeuchtigkeit	[%]	5 ... 95, nicht betauend, bzw. gegen Betauung geschützt
Zulässige Höhe	[m]	< 3000 (über NN)

Tabelle 21: Technische Daten: Lagerung

Umgebungsbedingungen		
Umgebungstemperatur	[°C]	0 ... +40 (außerhalb des Gehäuses des Servoreglers)
Kühlung		Über die Umgebungsluft im Servoregler, keine Zwangsbelüftung
Zulässige Aufstellhöhe	[m]	< 2000 (über NN)
Schutzart		IP20 (montiert in der item C Serie)
Luftfeuchtigkeit	[%]	Relative Luftfeuchte bis 90%, nicht betauend
Verschmutzungsgrad nach EN 61800-5-1		2 Die integrierte Sicherheitstechnik erfordert die Einhaltung des Verschmutzungsgrades 2 und somit einen geschützten Einbauraum (IP54). Dies ist durch geeignete Maßnahmen immer zu gewährleisten, z. B. durch Einbau in einen Schaltschrank.

Tabelle 22: Technische Daten: Umgebungsbedingungen

7.1.4 Elektrische Daten

Steuereingänge STO-A, 0V-A / STO-B, 0V-B [X40]		
Nennspannung	[V]	24 (bezogen auf 0V-A/B)
Spannungsbereich	[V]	19,2 ... 28,8
Zulässige Restwelligkeit	[%]	2 (bezogen auf Nennspannung 24 V)
Überspannungsabschaltung	[V]	31 (Abschaltung im Fehlerfall)
Nennstrom	[mA]	20 (typisch; maximal 30)
Einschaltstrom	[mA]	450 (typisch, Dauer ca. 2 ms; maximal 600 bei 28,8 V)
Eingangsspannungsschwelle		
Einschalten	[V]	ca. 18
Abschalten	[V]	ca. 12,5
Schaltzeit von High auf Low (STO-A/B_OFF)	[ms]	10 (typisch; maximal 20 bei 28,8 V)
Schaltzeit von Low auf High (STO-A/B_ON)	[ms]	1 (typisch; maximal 5)
Maximale positive Testimpulslänge bei 0-Signal	[µs]	< 300 (bezogen auf Nennspannung 24 V und Intervallen, > 2 s zwischen den Impulsen)

Tabelle 23: Technische Daten: Elektrische Daten der Eingänge STO-A und STO-B

Abschaltzeit bis Leistungsstufe inaktiv und maximale Toleranzzeit für Testimpulse											
Eingangsspannung (STO-A/B)	[V]	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28
Typische Abschaltzeit (STO-A/B_OFF)	[ms]	4,0	4,5	5,0	6,0	6,5	7,0	7,5	8,0	8,5	9,5
Maximale Toleranzzeit für Testimpulse bei 24 V-Signal	[ms]	<2,0	<2,0	2,0	2,5	3,0	3,5	4,5	5,0	5,5	6,0

Tabelle 24: Typische Abschaltzeit und minimale Toleranzzeit für Testimpulse (OSSD-Signale)

Rückmeldekontakt C1, C2 [X40]		
Ausführung		Relaiskontakt, Schließer
Max. Spannung	[V DC]	< 30 (überspannungsfest bis 60 V DC)
Nennstrom	[mA]	< 200 (nicht kurzschlussfest)
Spannungsabfall	[V]	≤ 1
Reststrom (Kontakt geöffnet)	[μA]	< 10
Schaltzeit Schließen (T_C1/C2_ON)	[ms]	< (STO-A/B_OFF ¹⁾ + 5 ms
Schaltzeit Öffnen (T_C1/C2_OFF)	[ms]	< (STO-A/B_ON ¹⁾ + 5 ms
1) STO-A/B_OFF, STO-A/B_ON Tabelle 23		

Tabelle 25: Technische Daten: Elektrische Daten des Rückmeldekontaktes C1/C2

Hilfsversorgung 24V, 0V [X40] – Ausgang		
Ausführung		Aus dem Servoregler durchgeleitete Logikversorgungsspannung (eingespeist an [X9], nicht zusätzlich gefiltert oder stabilisiert). Verpolungsgeschützt, überspannungsfest bis 60 V DC.
Nennspannung	[V]	24
Nennstrom	[mA]	100 (kurzschlussfest, max 300 mA)
Spannungsabfall	[V]	≤ 1 (bei Nennstrom)

Tabelle 26: Technische Daten: Elektrische Daten des Hilfsversorgungs-Ausgangs

Galvanische Trennung	
Galvanisch getrennte Potentialbereiche	STO-A / 0V-A
	STO-B / 0V-B
	C1 / C2
	24V / 0V (Logikversorgung des Servoreglers)

Tabelle 27: Technische Daten: Galvanische Trennung [X40]

Verkabelung		
Max. Kabellänge		
ungeschirmt	[m]	30
geschirmt	[m]	> 30
Schirmung	bei Verdrahtung außerhalb des Schaltschranks und Kabellängen ≥ 30 m Schirmung bis in den Schaltschrank führen.	
Leiterquerschnitt (flexible Leiter, Aderendhülse mit Isolierkragen)		
ein Leiter	mm ²	0,25 ... 0,5
zwei Leiter	mm ²	2 x 0,25 (mit Zwillingsaderendhülsen)
Anzugsdrehmoment M2	[Nm]	0,22 ... 0,25

Tabelle 28: Technische Daten: Verkabelung an [X40]

8 Glossar

Begriff/Abkürzung	Beschreibung
CCF	Common Cause Failure, Fehler gemeinsamer Ursache nach EN ISO 13849-1.
DC avg	Average Diagnostic Coverage, Diagnosedeckungsgrad nach IEC 61508 und EN 61800-5-2.
HFT	Hardware Fault Tolerance, Hardware-Fehlertoleranz nach IEC 61508.
Kat.	Sicherheitskategorie nach EN ISO 13849-1, Stufen 1-4.
MTTFd	Mean Time To dangerous Failure, Zeit in Jahren bis der erste gefährlichen Ausfall mit 100 % Wahrscheinlichkeit aufgetreten ist, nach EN ISO 13849-1.
Not-Aus	Nach EN 60204-1: Elektrische Sicherheit im Notfall durch Ausschalten der elektrischen Energie in der ganzen Installation oder einem Teil davon. Not-Aus ist einzusetzen, falls das Risiko eines elektrischen Schlags oder ein anderes Risiko elektrischen Ursprungs besteht.
Not-Halt	Nach EN 60204-1: Funktionale Sicherheit im Notfall durch Stillsetzen einer Maschine oder bewegter Teile. Not-Halt ist dazu bestimmt, einen Prozess oder eine Bewegung anzuhalten, sofern dadurch eine Gefährdung entstanden ist.
OSSD	Output Signal Switching Device, Ausgangssignale mit 24 V Pegel-Taktung für Fehleraufdeckung.
PFd	Probability of Failure on Demand, Ausfallwahrscheinlichkeit im Anforderungsfall nach IEC 61508.
PFH	Probability of Dangerous Failures per Hour, Gesamte Wahrscheinlichkeit eines gefährlichen Ausfalls pro Stunde nach IEC 61508.
PL	Performance Level nach EN ISO 13849-1: Stufen a ... e.
PWM	Pulsweitenmodulation. Bezeichnet hier die digitale Ansteuerung der Leistungshalbleiter mit einem variablen Tastverhältnis, um eine Spannung am Motorausgang einstellen zu können.
SFF	Safe Failure Fraction [%], Verhältnis der Ausfallraten sicherer und gefährlicher (aber erkennbarer) Ausfälle zu der Summe aller Ausfälle nach IEC 61508.
Sicherheits-schaltgerät	Gerät für die Ausführung von Sicherheitsfunktionen oder herbeiführen eines sicheren Zustands der Maschine durch Abschalten der Energiezuführung zu gefährlichen Maschinenfunktionen. Die gewünschte Sicherheitsfunktion wird nur in Kombination mit weiteren Maßnahmen zur Risikominderung erreicht, wobei die Abschaltung beispielsweise ein Servoregler sein kann.
SIL	Sicherheits-Integritätslevel, diskrete Stufen zur Festlegung der Anforderungen zur Sicherheitsintegrität von Sicherheitsfunktionen nach IEC 61508, EN 62061 und EN ISO 13849.
SIL CL	Maximaler SIL, der von einem Teilsystem beansprucht werden kann.
SS1	Safe Stop 1, Sicherer Stopp 1 nach EN 61800-5-2.
STO	Safe Torque Off, Sicher abgeschaltetes Moment nach EN 61800-5-2.
T	Gebrauchsdauer nach EN ISO 13849-1.

Tabelle 29: Begriffe und Abkürzungen