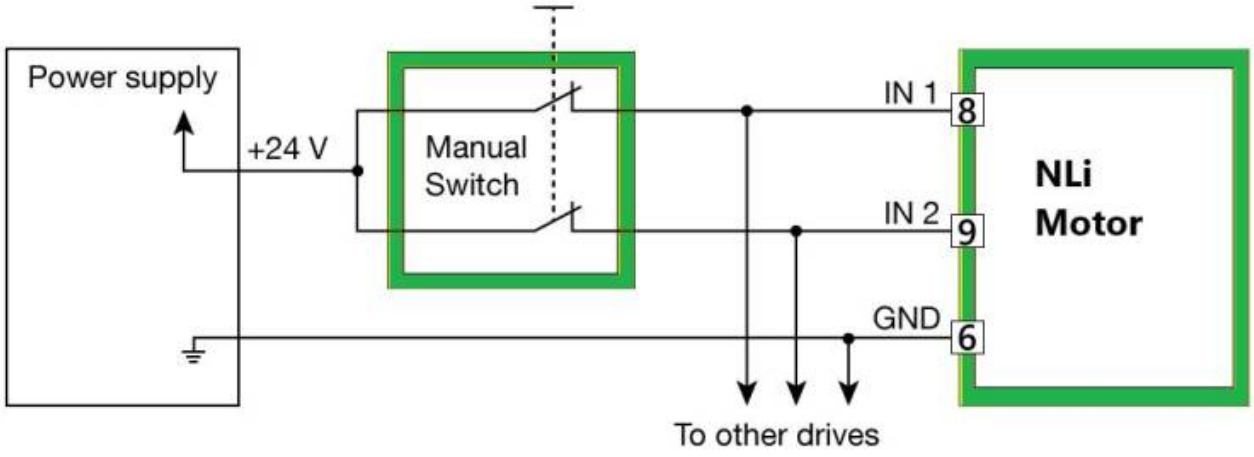
Safe Torque Off

Diese Seite beschreibt die **Safe-Torque-Off (STO)**-Funktion des GDi-EtherCAT-Motors. Die STO-Eingänge ermöglichen das sichere Anhalten des Motors über einen manuellen Not-Aus-Knopf oder über ein Sicherheitssteuerungssystem.

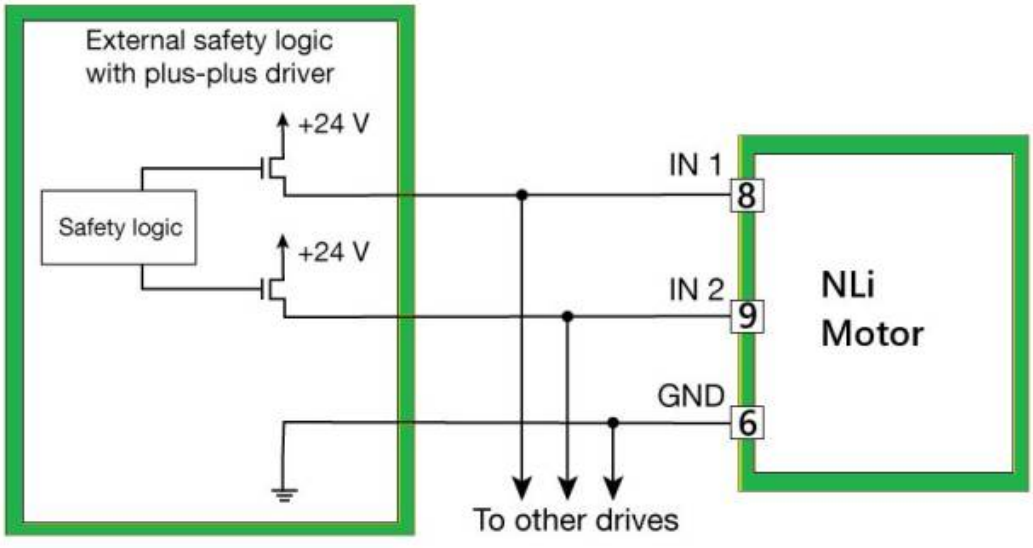
Manueller Schalter (Not-Aus-Knopf)

Die folgende Abbildung zeigt eine typische Verbindung mit einem manuellen Not-Aus-Knopf.



Sicherheits-SPS

Die STO-Funktion kann auch von einem Sicherheitssystem gesteuert werden, zum Beispiel über einen Ausgang einer Sicherheits-SPS oder Sicherheitssensoren (z. B. ein Sicherheitslichtgitter, ein Sicherheitsscanner usw.).



So funktioniert STO

- Die STO-Eingänge deaktivieren den Antriebsausgang, sodass der Motor kein Drehmoment erzeugen kann. - Die Funktion wird für das sichere Anhalten der Maschine im Notfall verwendet. - Die STO kann durch einen manuellen Not-Aus oder durch ein Sicherheitssteuerungssystem ausgelöst werden. - Für die Verdrahtung und die Sicherheitsparameter verweisen Sie auf die Verbindungsseite und die Sicherheitsdokumentation.

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:gdi_ethercat:sto

Last update: **2026/09/11 09:55**