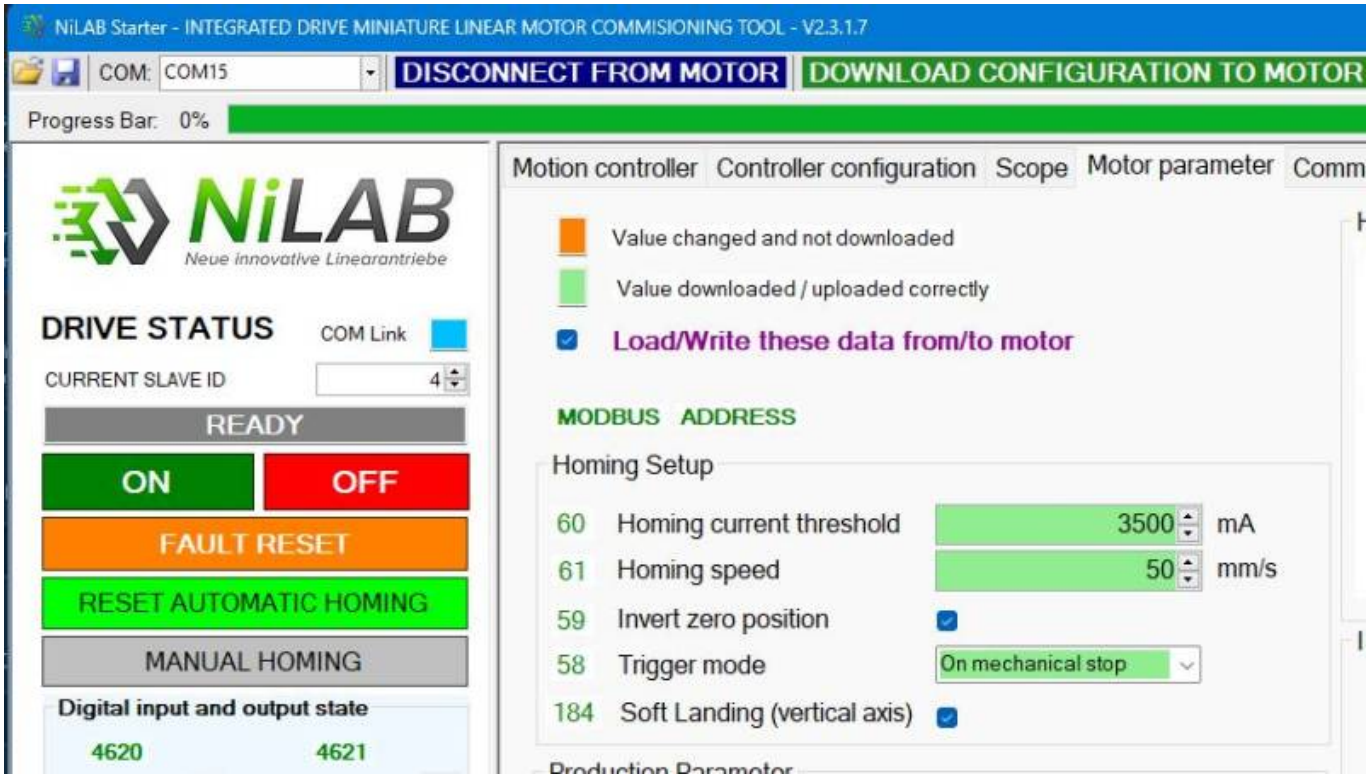
Sicherheit

Safe-Stop-Bedingung

Wenn der Motor mit Digitaleingang 0 (Enable) und Digitaleingang 1 (Trigger) auf 24 VDC (hoher Pegel) versorgt wird, geht der integrierte Antrieb nach der Boot-Sequenz in einen Fehlerzustand namens **SAFE STOP**.
In diesem Zustand ist die interne SPS deaktiviert und der MODBUS-RTU-Debug-Modus sendet eine Zeichenfolge auf dem MODBUS. Siehe:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:modbus_debug

Soft-Landing-Funktion

Für vertikale Anwendungen ist es möglich, eine Funktion namens Soft Landing zu aktivieren. Diese Funktion führt bei jedem Ausschalten (Disable-Befehl über Software oder digitaleingang) automatisch eine Homing-Prozedur aus.
Dies, um zu vermeiden, dass der Motor jedes Mal, wenn er ausgeschaltet wird, nach unten fällt. Die Funktion kann mit der NILAB-Starter-Software im Fenster Motorparameter aktiviert werden.



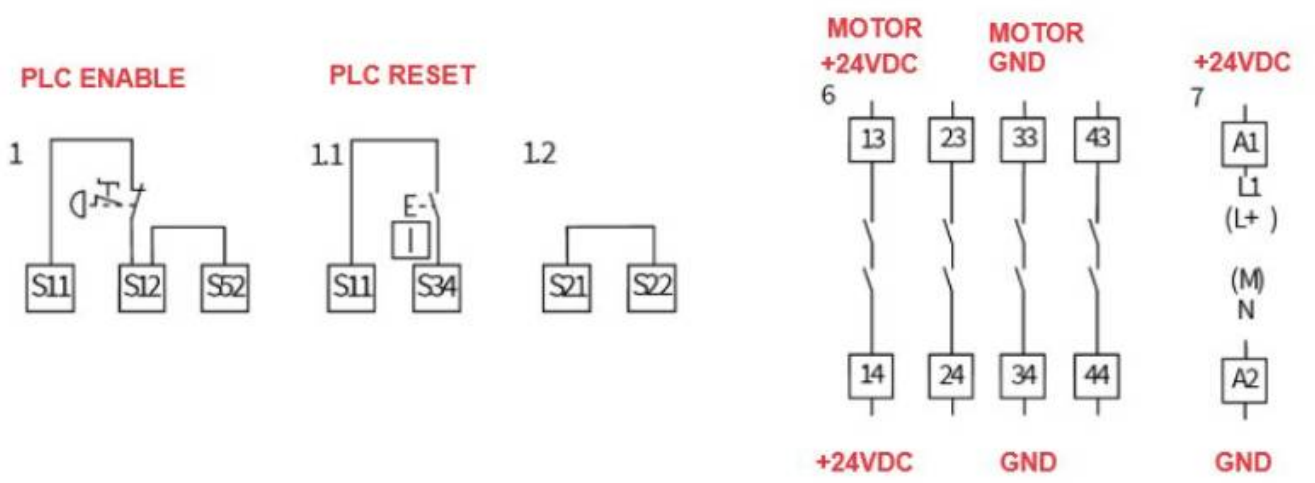
Sicherheitsrelais - Externe STO-Funktion

Um die STO-Funktion zu emulieren, kann ein externes Sicherheitsrelais verwendet werden, um die 24-VDC-Stromversorgung zum integrierten Linearmotor ein- und auszuschalten.



Zum Beispiel mit Wieland **SNA 4043K (https://eshop.wieland-electric.com/products/en/device-for-monitoring-of-safetyrelated-circuits-sna4043ka-acdc-24v-a/r1.188.1810.0?locale=en)**

Die Verbindung wird wie folgt sein:



SPS-Enable muss hoch gesetzt werden (Pin S12) und anschließend muss das SPS-Reset-Signal (Pin 34) angelegt werden, um das Relais einzuschalten. Im Notfall muss SPS-Enable niedrig gesetzt werden, um das Relais auszuschalten und die 24-VDC-Stromversorgung abzuschneiden.

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

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

Last update: **2026/09/11 17:03**