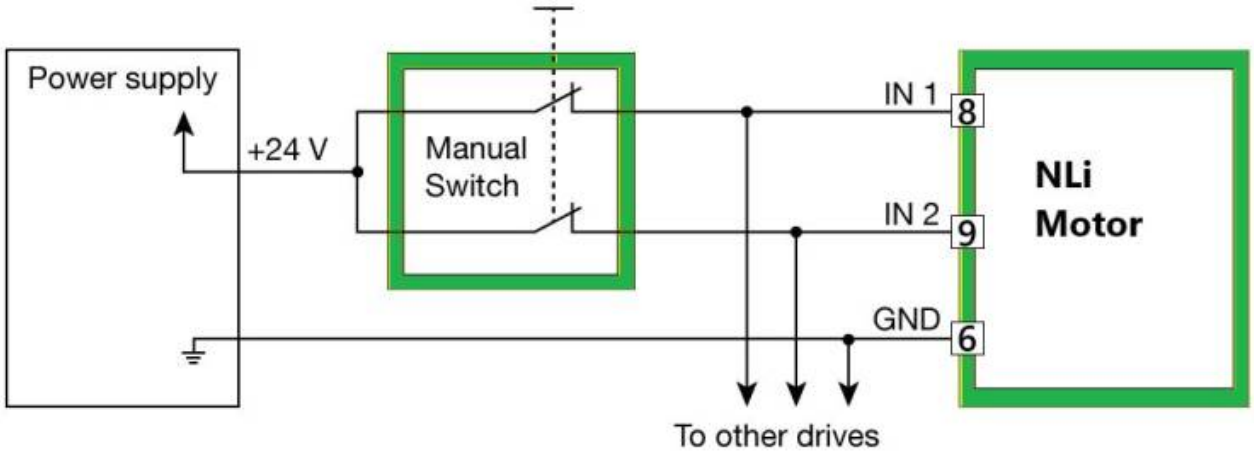
Safe Torque Off

Questa pagina descrive la funzione **Safe Torque Off (STO)** del motore GDi-EtherCAT. Gli ingressi STO consentono l'arresto sicuro del motore da un pulsante di emergenza manuale o da un sistema di controllo di sicurezza.

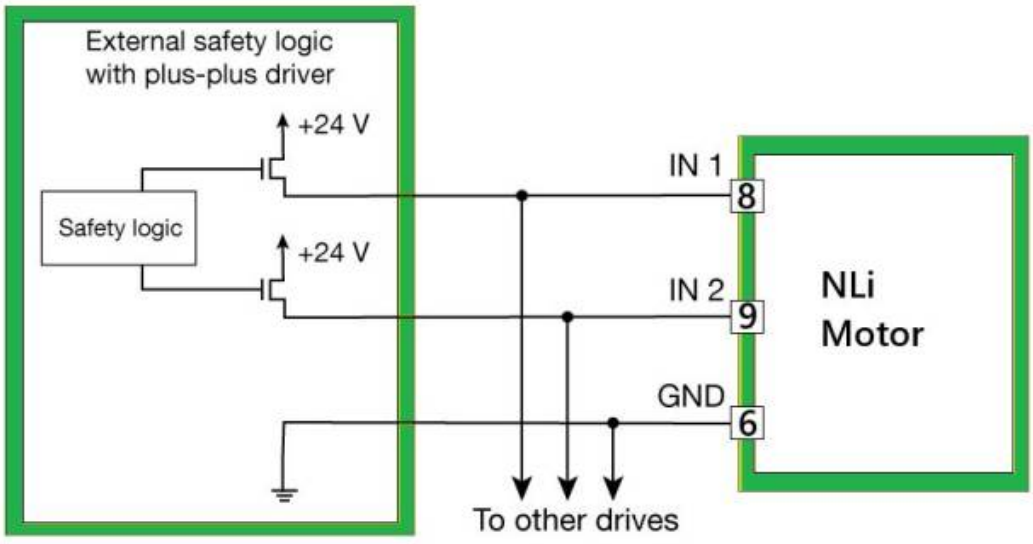
Interruttore manuale (pulsante di emergenza)

L'illustrazione seguente mostra un collegamento tipico con un pulsante di arresto di emergenza manuale.



PLC di sicurezza

La funzione STO può essere controllata anche da un sistema di sicurezza, ad esempio dall'uscita di un PLC di sicurezza o da sensori di sicurezza (es. una barriera fotoelettrica di sicurezza, uno scanner di sicurezza, ecc.).



Come funziona STO

- Gli ingressi STO disabilitano l'uscita dell'azionamento, così il motore non può produrre coppia. - La funzione viene usata per l'arresto sicuro della macchina in caso di emergenza. - La STO può essere attivata da un arresto di emergenza manuale o da un sistema di controllo di sicurezza. - Per il cablaggio e i parametri di sicurezza, fai riferimento alla pagina dei collegamenti e alla documentazione di sicurezza.

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

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

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