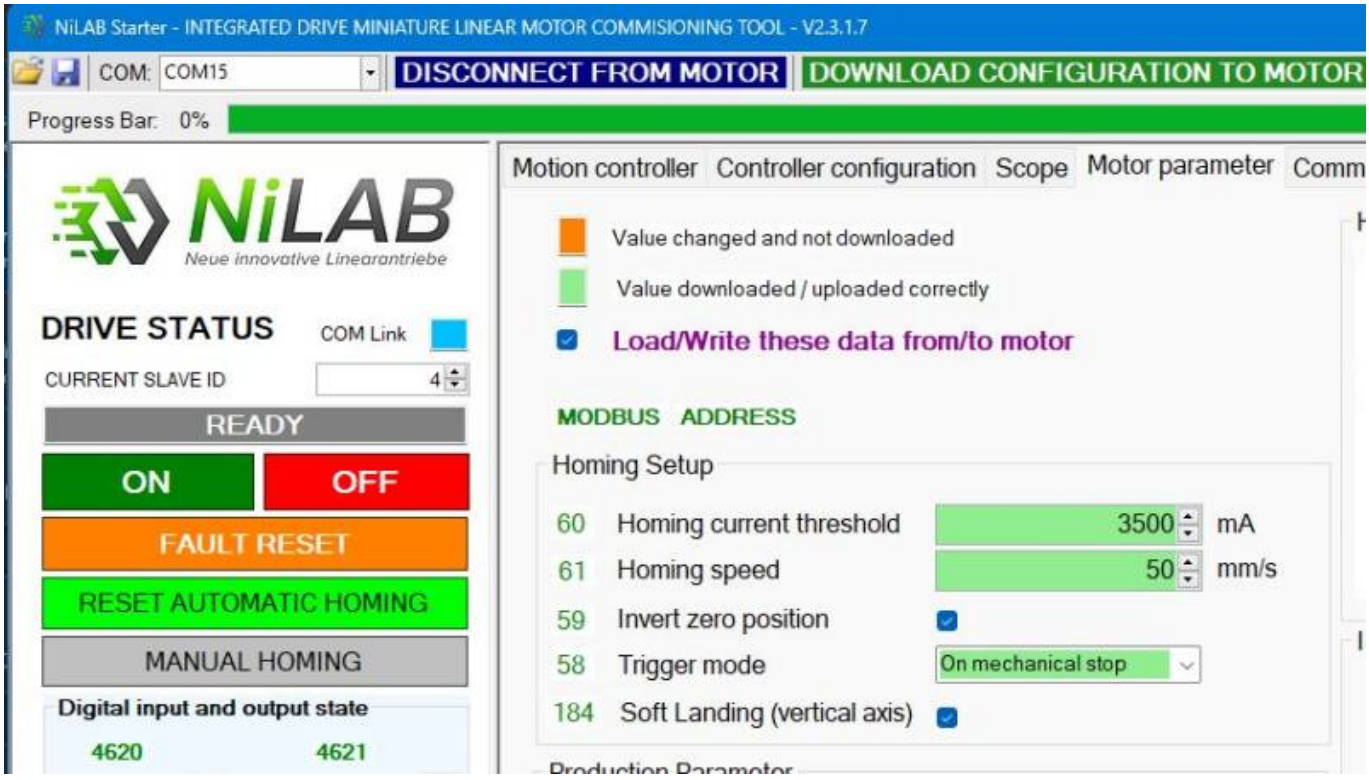
Sicurezza

Condizione Safe Stop

Se il motore è alimentato con Ingresso Digitale 0 (Enable) e Ingresso Digitale 1 (Trigger) impostati a 24VDC (livello alto), dopo la sequenza di boot, il drive integrato va in una condizione di guasto chiamata **SAFE STOP**.
In questa condizione, il PLC interno è disabilitato e la modalità debug MODBUS RTU invierà una stringa sul MODBUS. Vedi:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=integrated_drive_motors:modbus_debug

Funzione soft landing

Per applicazioni verticali, è possibile attivare una funzione chiamata soft landing. Questa funzione esegue automaticamente a ogni spegnimento (comando Disable via software o via ingresso digitale) una procedura di homing.
Questo per evitare che il motore cada ogni volta che viene spento. La funzione può essere attivata usando il software NILAB Starter nella finestra Motor parameter.



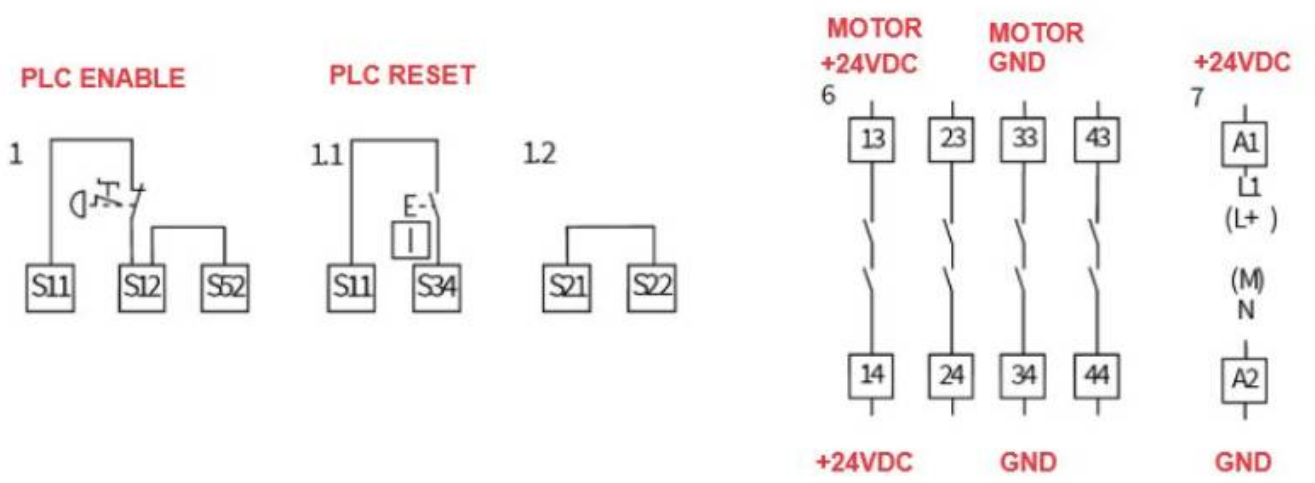
Relè di sicurezza - Funzione STO esterna

Per emulare la funzione STO, un relè di sicurezza esterno può essere usato per accendere e spegnere l'alimentazione 24VDC al motore lineare integrato.



Ad esempio usando 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)**

La connessione sarà la seguente:



PLC Enable deve essere impostato alto (Pin S12) e successivamente il segnale PLC Reset (Pin 34) deve essere applicato per accendere il relè. In caso di evento di emergenza, PLC Enable deve essere impostato basso per spegnere il relè tagliando l'alimentazione 24VDC.

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

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

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