

# JetMove 204-480

## Digitaler Servoverstärker



Betriebsanleitung

**Jetter**

60870616

Artikel-Nr.: 60870616  
Version 2.01  
Oktober 2012 / Printed in Germany

Die Firma Jetter AG behält sich das Recht vor, Änderungen an ihren Produkten vorzunehmen, die der technischen Weiterentwicklung dienen. Diese Änderungen werden nicht notwendigerweise in jedem Einzelfall dokumentiert.

Diese Betriebsanleitung und die darin enthaltenen Informationen wurden mit der gebotenen Sorgfalt zusammengestellt. Die Firma Jetter AG übernimmt jedoch keine Gewähr für Druck- oder andere Fehler oder daraus entstehende Schäden.

Die in diesem Buch genannten Marken und Produktnamen sind Warenzeichen oder eingetragene Warenzeichen der jeweiligen Titelhälter.

## So können Sie uns erreichen

Jetter AG  
Gräterstrasse 2  
D-71642 Ludwigsburg  
Germany

Telefon - Zentrale:	++49 7141/2550-0
Telefon - Vertrieb:	++49 7141/2550-433
Telefon - Technische Hotline:	++49 7141/2550-444

Fax:	++49 7141/2550-484
E-Mail - Vertrieb:	<a href="mailto:sales@jetter.de">sales@jetter.de</a>
E-Mail - Technische Hotline:	<a href="mailto:hotline@jetter.de">hotline@jetter.de</a>
Internetadresse:	<a href="http://www.jetter.de">http://www.jetter.de</a>

## Diese Betriebsanleitung gehört zum JetMove 204-480:

Modell:

Serien-Nr.:

Baujahr:

Auftrags-Nr.:



Vom Kunden einzutragen:

Inventar-Nr.:

Ort der Aufstellung:

## Bedeutung dieser Betriebsanleitung

Die Betriebsanleitung ist Bestandteil des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480.

- Deshalb ist sie immer, also bis zur Entsorgung des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 griffbereit aufzubewahren.
- Bei Verkauf, Veräußerung oder Verleih des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 ist sie ebenfalls weiterzugeben.

Wenden Sie sich unbedingt an den Hersteller, wenn Sie etwas aus der Betriebsanleitung nicht eindeutig verstehen.

Wir sind dankbar für jede Art von Anregung und Kritik von Ihrer Seite und bitten Sie, diese uns mitzuteilen bzw. zu schreiben. Dieses hilft uns die Handbücher noch anwenderfreundlicher zu gestalten und auf Ihre Wünsche und Erfordernisse einzugehen.

Vom Servoverstärker JetMove 204-480 können unvermeidbare Restgefahren für Personen und Sachwerte ausgehen. Deshalb muss jede Person die mit dem Transport, Aufstellen, Bedienen, Warten und Reparieren des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 zu tun hat, eingewiesen sein und die möglichen Gefahren kennen. Dazu müssen die Betriebsanleitung und besonders die Sicherheitshinweise sorgfältig gelesen, verstanden und beachtet werden.

Fehlende oder unzureichende Kenntnisse der Betriebsanleitung führen zum Verlust jeglicher Haftungsansprüche gegen die Firma Jetter AG. Dem Betreiber wird deshalb empfohlen, sich die Einweisung der Personen schriftlich bestätigen zu lassen.

## Historie

Version	Bedeutung
1.00	Originalausgabe der Betriebsanleitung
1.01	Änderungen siehe Anhang A der Betriebsanleitung Version 1.01
2.00	Änderungen siehe Anhang A der Betriebsanleitung Version 2.00
2.01	Stil und Rechtschreibung korrigiert

## Symbolerklärung



**Gefahr**

Sie werden auf eine mögliche drohende Gefährdung hingewiesen, die zu schweren Körperverletzungen oder zum Tode führen kann.



**Achtung**

Sie werden auf eine mögliche drohende Gefährdung hingewiesen, die zu leichten Körperverletzungen führen kann. Dieses Signal finden Sie auch für Warnungen vor Sachschäden.



Sie werden auf Lebensgefahr durch hohe Betriebsspannung und Stromschlag hingewiesen.



Sie werden auf eine mögliche drohende Gefährdung bei Berühren hingewiesen, die zu schweren Körperverletzungen oder zum Tode führen kann.



Sie werden angewiesen, eine Schutzbrille zu tragen. Bei Nichtbefolgung kann es zu Körperverletzungen kommen.



Sie werden auf Sachschaden durch harte mechanische Schläge oder Stöße auf die Motorwelle hingewiesen.



**Wichtig**

Sie werden auf eine mögliche drohende Situation hingewiesen, die zu Schäden am Produkt oder in der Umgebung führen kann.  
Es weist außerdem auf Voraussetzungen zu einwandfreiem Funktionieren hin.



**Hinweis**

Sie werden auf Anwendungen und andere nützliche Informationen hingewiesen. Hier werden auch Ratschläge erteilt, wie Hardware und Software effektiv und wirtschaftlich genutzt werden können.

• / -

Mit Punkten oder Spiegelstrichen werden Aufzählungen markiert.



Mit diesen Pfeilen werden Handlungsanweisungen markiert.



Mit diesem Pfeil werden automatisch ablaufende Vorgänge oder Ergebnisse markiert, die erreicht werden sollen.



Darstellung der Tasten auf der PC-Tastatur und der Bediengeräte.



Unter diesem Symbol finden sich weitere Referenzen (Datenblätter, Literatur usw.) zum gegebenen Thema, Produkt usw. Hier werden Sie auch durch das Handbuch geführt.

# Inhalt

<b>1</b>	<b>Sicherheitshinweise</b>	<b>11</b>
1.1	Allgemein	11
1.1.1	Bestimmungsgemäße Verwendung	11
1.1.2	Nicht bestimmungsgemäße Verwendung	11
1.1.3	Wer darf den Servoverstärker JetMove 204-480 bedienen?	12
1.1.4	Umbauten und Veränderungen am Gerät	12
1.1.5	Reparatur und Wartung des Servoverstärkers JetMove 204-480	12
1.1.6	Stilllegung und Entsorgung des JetMove 204-480	13
1.2	Zu Ihrer eigenen Sicherheit	14
1.2.1	Störungen	14
1.2.2	Hinweisschilder und Aufkleber	14
1.2.3	Gehäuseerdung	15
1.3	Restgefahren	17
1.3.1	Gefahren während des Betriebes	17
1.3.2	Gefahren nach dem ABSCHALTEN	19
1.4	Hinweise zur EMV	20
<b>2</b>	<b>Installation JetMove 204-480</b>	<b>23</b>
2.1	Lieferumfang	23
2.2	Mechanische Installation	24
2.3	Elektrische Installation	26
2.4	Prüfung der Installation	27
2.5	Sicherheitshinweise zur Installation	27
2.6	Sicherheitshinweise zur Inbetriebnahme	28
<b>3</b>	<b>Betriebsbedingungen</b>	<b>29</b>
<b>4</b>	<b>Mechanische Abmessungen</b>	<b>33</b>
<b>5</b>	<b>Technische Daten</b>	<b>35</b>
5.1	Elektrische Spezifikation	35
5.2	Motorschutz	39
5.2.1	Eingebauter Temperatursensor	39
5.2.2	I <sup>2</sup> t-Berechnung	39
5.2.3	Motorüberlast-Schutz nach UL	41
<b>6</b>	<b>Reglerstruktur</b>	<b>43</b>
<b>7</b>	<b>Anschlussbeschreibung</b>	<b>45</b>
7.1	Anschluss der Spannungsversorgung	45
7.2	Motoranschluss	46

7.2.1	Allgemeine Hinweise	46
7.2.2	Belegung und Spezifikation	47
7.2.3	Motorleistungskabel mit Gegenstecker SC	48
7.2.4	Motorleistungskabel mit Gegenstecker SM	51
7.2.5	Klemmenkasten-Belegung	54
7.3	Resolver-Anschluss	55
7.3.1	Spezifikation	55
7.3.2	Resolverkabel mit Gegenstecker	55
7.4	HIPERFACE-Anschluss	57
7.4.1	Spezifikation	57
7.4.2	HIPERFACE-Kabel mit Gegenstecker	57
7.5	Sin-Cos-Geber-Anschluss	60
7.5.1	Adapter	60
7.5.2	Spezifikation	60
7.5.3	Anschlussbild	61
7.6	Externer Ballastwiderstand und Zwischenkreis-Verbindung	64
7.7	Digitale Eingänge, Versorgung der Logik	70
7.8	Beschaltung der digitalen Ausgänge	72
7.9	Jetter Systembus	73
7.9.1	Spezifikation Jetter Systembus-Kabel	73
<b>8</b>	<b>Betriebsüberwachung</b>	<b>75</b>
<b>9</b>	<b>Diagnose</b>	<b>77</b>
9.1	Fehlermeldungen	77
9.2	Warnungen	82
<b>10</b>	<b>Anschlusspläne</b>	<b>83</b>
<b>11</b>	<b>Analogeingang (Option)</b>	<b>87</b>
11.1	Funktion	87
11.2	Technische Daten	87
11.3	Anschlussbeschreibung	88
<b>12</b>	<b>Ethernet-Schnittstelle (Option)</b>	<b>89</b>
12.1	Funktion	89
12.2	Anschlussbeschreibung	89
12.2.1	Verbindung JetMove 204-480...-OEM - PC oder JetControl	90
12.2.2	Verbindung JetMove 204-480...-OEM - PC oder JetControl über einen Switch	90
12.3	Logik-LEDs, Schalter	91
12.3.1	Leuchtdioden	91



12.3.2	Die DIP-Schalter	92
12.4	Einstellung der IP-Adresse	92
12.4.1	Feste IP-Adresse	92
12.4.2	IP-Adresse aus Konfigurationsspeicher	92
12.4.3	IP-Adresse aus Schalterstellung	94
<b>13</b>	<b>Sicherer Halt (Option)</b>	<b>95</b>
13.1	Einleitung	95
13.2	Antriebssystem JM-204-480-S1	96
13.3	Sicherheitshinweise	97
13.4	Funktionsprüfung	97
13.5	Anforderung an das Sicherheitssystem	98
13.5.1	Ansteuervarianten für den sicheren Halt	99
13.5.2	Applikation 1	100
13.5.3	Applikation 2	101
13.5.4	Applikation 3	102
13.5.5	Applikation 4	103
13.6	Blockschaltbild JM-204-480 mit Funktion Sicherer Halt	104
<b>14</b>	<b>Zählereingang (Option)</b>	<b>107</b>
14.1	Funktion	107
14.2	EnDat 2.2	107
14.2.1	Technische Daten	107
14.2.2	Anschlussbeschreibung	108
14.2.3	EnDat-Kabel mit Gegenstecker	108
14.2.4	Spannungsversorgung Geber	110
14.3	Synchron Serielles Interface (SSI)	111
14.3.1	Technische Daten	111
14.3.2	Anschlussbeschreibung	111
14.3.3	SSI-Kabel	112
14.4	Inkrementalgeber	113
14.4.1	Technische Daten	113
14.4.2	Anschlussbeschreibung	113
14.4.3	Inkrementalgeber-Kabel	114
<b>15</b>	<b>Bestellinformationen</b>	<b>115</b>
15.1	Dokumentenübersicht	115
15.2	Optionen	115
 <b>Anhang</b>		
Anhang A: Aktuelle Änderungen		119

Anhang B: Glossar	120
Anhang C: Abkürzungsverzeichnis	122
Anhang D: Abbildungsverzeichnis	123
Anhang E: Stichwortverzeichnis	124

# 1 Sicherheitshinweise

## 1.1 Allgemein

Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 erfüllt die geltenden Sicherheitsbestimmungen und Normen. Auf die Sicherheit der Anwender wurde besonderer Wert gelegt.

Für den Anwender gelten zusätzlich die

- einschlägigen Unfallverhütungsvorschriften;
- allgemein anerkannten sicherheitstechnischen Regeln;
- EG-Richtlinien oder sonstige länderspezifische Bestimmungen.

### 1.1.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Die bestimmungsgemäße Verwendung beinhaltet das Vorgehen gemäß der Betriebsanleitung.

**Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 darf nur im geschlossenen Schaltschrank und innerhalb der Grenzen der angegebenen Daten betrieben werden.**

**Legen Sie an den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 keine höhere als die vorgeschriebene Betriebsspannung an.**

Die Betriebsspannung des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 beträgt dreiphasig zwischen AC 340 V and AC 530 V. Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 fällt somit unter die EG-Niederspannungsrichtlinie.

**Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 ist ausschließlich dazu bestimmt, bürstenlose Synchron-Servomotoren, Asynchronmotoren und dreiphasige Schrittmotoren drehmoment-, drehzahl-, und/oder lagegeregelt anzutreiben. Die Nennspannung der Motoren muss höher oder mindestens gleich der vom Servoverstärker gelieferten Zwischenkreisspannung sein.**

Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 wird zum Antreiben von Maschinen wie z. B. Förderanlagen, Produktionsanlagen und Handling-Maschinen verwendet.

### 1.1.2 Nicht bestimmungsgemäße Verwendung

**Verwenden Sie den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 nicht in technischen Systemen, für die eine hohe Ausfallsicherheit vorgeschrieben ist, wie z. B. bei Seilbahnen und Flugzeugen.**

**Verwenden Sie die integrierte Bremsschaltung nicht bei sicherheitskritischen Systemen.**

**Der Servoverstärker JetMove 204-480 ist kein Sicherheitsbauteil gemäß Maschinenrichtlinie 2006/42/EG. Deshalb ist der Einsatz des Servoverstärkers für sicherheitsrelevante Aufgaben im Sinne de Personenschutzes ungeeignet un unzulässig.**

### 1.1.3 Wer darf den Servoverstärker JetMove 204-480 bedienen?

Nur eingewiesene, geschulte und dazu beauftragte Personen dürfen den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 bedienen.

<b>Transport:</b>	Nur durch Personen mit Kenntnissen in der Behandlung elektrostatisch gefährdeter Bauelemente.
<b>Installation:</b>	Nur durch Fachleute mit elektrotechnischer Ausbildung.
<b>Inbetriebnahme:</b>	Nur durch Fachleute mit weitreichenden Kenntnissen und Erfahrung in den Bereichen Elektrotechnik / Antriebstechnik.

### 1.1.4 Umbauten und Veränderungen am Gerät

**Aus Sicherheitsgründen sind Öffnen, Umbauten und Veränderungen des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 und von dessen Funktion nicht gestattet.**

Nicht ausdrücklich durch den Hersteller genehmigte Umbauten am Servoverstärker JetMove 204-480 führen zum Verlust jeglicher Garantie- und Haftungsansprüche gegen die Firma Jetter AG.

**Die Originalteile sind speziell für den Servoverstärker JetMove 204-480 konzipiert. Teile und Ausstattungen anderer Hersteller sind von uns nicht geprüft und deshalb auch nicht freigegeben.**

Ihr An- und Einbau kann die Sicherheit und einwandfreie Funktion des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 beeinträchtigen.

Für Schäden, die durch die Verwendung von nicht originalen Teilen und Ausstattungen entstehen, ist jegliche Haftung durch die Firma Jetter AG ausgeschlossen.

### 1.1.5 Reparatur und Wartung des Servoverstärkers JetMove 204-480

Reparaturen an dem digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 dürfen nicht vom Betreiber selbst durchgeführt werden. Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 enthält keine vom Betreiber reparierbaren Teile.

Der Servoverstärker JetMove 204-480 ist zur Reparatur an die Firma Jetter AG einzuschicken.

Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 ist wartungsfrei. Daher sind für den laufenden Betrieb keine Inspektions- und Wartungsintervalle nötig.

### **1.1.6 Stilllegung und Entsorgung des JetMove 204-480**

Für die Stilllegung und Entsorgung des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 gelten für den Standort der Betreiberfirma die Umweltrichtlinien des jeweiligen Landes.

Sie können den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 über Schraubverbindungen in Hauptkomponenten zerlegen (Aluminium-Kühlkörper und -Seitenteil, Stahl-Gehäusedeckel, Elektronikplatinen).

## 1.2 Zu Ihrer eigenen Sicherheit



**Gefahr**

- Trennen Sie den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 vom Stromnetz, wenn Arbeiten zur Instandhaltung durchgeführt werden. Dadurch werden Unfälle durch elektrische Spannung und bewegliche Teile verhindert.  
Beachten Sie Kapitel 1.3 "Restgefahren", Seite 17.
- Schutz- und Sicherheitseinrichtungen, wie die Schutzabdeckung und die Verkleidung des Klemmenkastens, dürfen in keinem Fall überbrückt oder umgangen werden.
- Demontierte Sicherheitseinrichtungen, wie z. B. die Sicherungen und die Motorschutzschalter, müssen vor Inbetriebnahme wieder angebracht und auf ihre ordnungsgemäße Funktion überprüft werden.
- Vor der Inbetriebnahme muss der Maschinenhersteller eine Gefahrenanalyse für die Maschine erstellen und geeignete Maßnahmen treffen, dass unvorhergesehene Bewegungen nicht zu Verletzungen von Personen und zu Sachschäden führen können.

### 1.2.1 Störungen

- **Im Falle von Störungen oder sonstigen Schäden trennen Sie sofort den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 vom Stromnetz.**  
Beachten Sie Kapitel 1.3 "Restgefahren", Seite 17.
- Melden Sie Störungen oder sonstige Schäden unverzüglich einer dafür zuständigen Person.
- Sichern Sie den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 gegen missbräuchliche oder versehentliche Benutzung.

### 1.2.2 Hinweisschilder und Aufkleber

- Beachten Sie unbedingt die Beschriftungen, Hinweisschilder und Aufkleber und halten Sie sie lesbar.
- Erneuern Sie beschädigte oder unlesbare Hinweisschilder und Aufkleber.

### 1.2.3 Gehäuseerdung



Schrauben Sie das Gehäuse des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 auf eine gut leitende, geerdete Montageplatte.



Verwenden Sie den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 nur am dreiphasigen, geerdeten Industrienetz (TN-Netz, TT-Netz mit geerdetem Sternpunkt, max. 5.000 A symmetrischer Nennstrom bei 400/480 V + 10 %).

Der digitale Servoverstärker darf nicht an ungeerdeten Netzen und nicht an unsymmetrisch geerdeten Netzen betrieben werden.



**Der Ableitstrom des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 ist größer als 3,5 mA. Zum Schutz vor Körperströmen wird ein zweiter Schutzleiter benötigt.**

Im Zusammenhang damit müssen die folgenden Vorkehrungen getroffen werden:

- Es ist der Schutzleiter am Bolzen der Gehäuseoberseite (GND) (1) und an der PE-Anschlussklemme X1 (GND) (2) anzuschließen, vgl. hierzu Abb. 1).  
Der Durchmesser der beiden Erdungsleitungen muss gleich wie, oder größer als der Durchmesser der Versorgungsleitungen (mindestens 1,5 mm<sup>2</sup> / AWG 16).
- Es ist eine dauerhafte Verbindung zur Netzspannung des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 herzustellen.
- Es ist eine korrekte Verkabelung der Erdung (PE) nach den Kabelanschlussplänen gemäß Kapitel 10 "Anschlusspläne", Seite 83, durchzuführen.

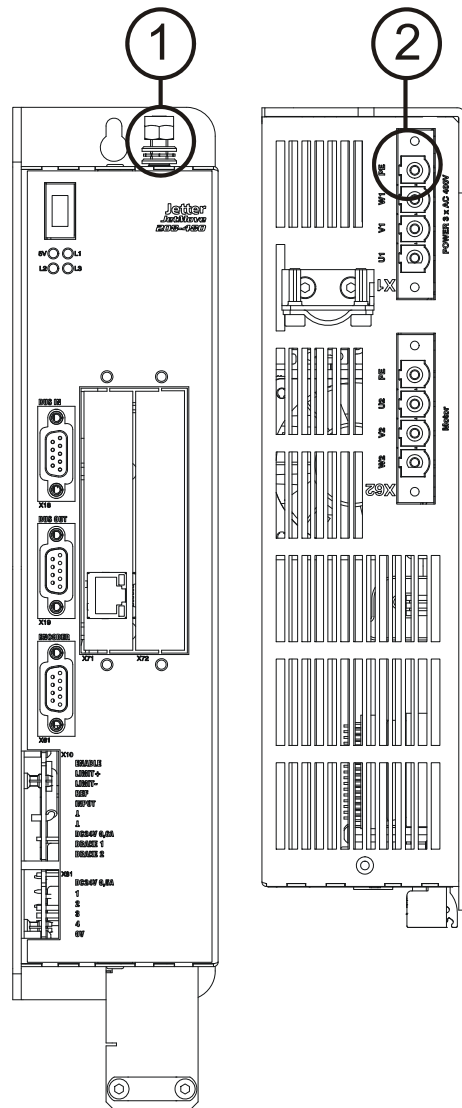


Abb. 1: Doppelte Erdung



### Wichtig!



**Schleifen Sie keinen Fehlerstromschutzschalter in die Netzspannungsversorgung ein.**

Keinen Fehlerstromschutzschalter in die Netzspannungsversorgung einbauen. Wird trotzdem ein Fehlerstromschutzschalter eingebaut, so schaltet er den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 ab, obwohl keine Fehlfunktion vorhanden ist.

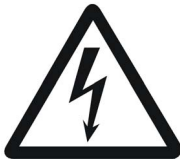
Wenn es erforderlich ist, einen Fehlerstromschutzschalter in den JetMove 204-480 einzubauen, muss ein Trenntrafo verwendet werden.



## 1.3 Restgefahren

### 1.3.1 Gefahren während des Betriebes

#### GEFAHR durch hohe Betriebsspannung!



Warnung

#### Es treten lebensgefährliche Spannungen bis 850 V auf!

Diese Spannungen führen zu Muskelverkrampfungen, Verbrennungen, Bewusstlosigkeit, Atemstillstand und Tod.



Halten Sie während des Betriebes alle Abdeckungen und Schaltschranktüren geschlossen.



Öffnen Sie das Gerät nicht.



Lösen Sie die elektrischen Anschlüsse des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 nie unter Spannung.



**Berühren Sie während des Betriebs nicht die Anschlussklemmen X1, X62 und X63.**

Hierbei haben die Klemmen folgende Bedeutung:

**X1:** AC 400/480 V Spannungsversorgung

**X62:** DC Motorspannung bis 850 V

**X63:** Zwischenkreisspannung bis 850 V



Warnung

#### ACHTUNG! Heiße Oberflächen!



Warnung

Während des Betriebs können die Oberflächen bzw. Kühlkörper des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 heiß werden. Der interne Kühlkörper kann Temperaturen bis 85 °C erreichen.



**Berühren Sie keinesfalls das Gehäuse in der Nähe des internen Kühlkörpers des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 während des Betriebs und in der Abkühlphase nach dem Abschalten.**



Stellen Sie sicher, dass keine temperaturempfindlichen Teile an den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 angeschlossen sind.



Warnung

## GEFAHR in explosionsgefährdeten Bereichen!



Setzen Sie den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 nicht in explosionsgefährdeten Bereichen ein.



Vorsicht

## GEFAHR durch mechanische Krafteinwirkung!

Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 betreibt einen Servomotor. Dieser Servomotor bewegt mechanische Teile oder scharfe Kanten. Deshalb können Versagen bzw. Fehlfunktionen des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480, je nach Anlage, zu einer Gefährdung des Menschen oder einem Schaden an der Anlage führen. Dies sollte durch Einbauen von zusätzlichen Sicherheitsmaßnahmen verhindert werden.

- Eine Sicherheitsmaßnahme ist ein zweiter Satz Endschalter, die die Leistungsversorgung des Motors unterbrechen.
- Eine weitere Sicherheitsmaßnahme ist eine Schutzabdeckung.



Stellen Sie sicher, dass auch bei ungewollter Bewegung des Antriebs keine personelle Gefährdung eintreten kann.



Entfernen Sie keine erforderlichen Schutzabdeckungen.



**Tragen Sie keine Handschuhe**, damit Sie nicht doch damit versehentlich in der drehenden Antriebswelle hängen bleiben.



**Greifen Sie niemals mit den Händen in die sich drehende Antriebswelle.**



Warnung

## 1.3.2 Gefahren nach dem ABSCHALTEN

### GEFAHR durch Stromschlag!



**Warnung**

Kondensatoren führen bis zu 7 Minuten nach Abschalten der Betriebsspannungen gefährliche Restspannungen.



Messen Sie zur Sicherheit die Spannung im Zwischenkreis (Anschlussklemme X63) und warten Sie, bis die Spannung unter DC 40 V abgesunken ist.



Warten Sie **immer** mindestens diese 7 Minuten nach dem Abschalten, bevor Sie das Gerät vom Netz trennen oder Anschlüsse lösen.



Warten Sie **immer** mindestens 10 Minuten nach dem Abschalten, bevor Sie

- die Schrauben der Anschlussklemmen X1, X62 und X63 berühren;
- die Anschlussklemmen trennen und die Kontakte berühren.

## 1.4 Hinweise zur EMV

Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 ist für den Einsatz in industrieller Umgebung vorgesehen. Dieses Modul kann im Wohnbereich Funkstörungen verursachen. Der Betrieb dieses Moduls geschieht auf eigene Gefahr.

Die Störsicherheit einer Anlage verhält sich wie die schwächste Komponente in der Anlage. Deshalb ist auch der Anschluss der Leitungen, bzw. die richtige Schirmung für die Störsicherheit wichtig.



### Wichtig!

Maßnahmen zur Erhöhung der Störsicherheit in Anlagen:

- Erden Sie das Gehäuse entsprechend Kapitel 1.2.3 "Gehäuseerdung", Seite 15.
- Schließen Sie alle Erdanschlüsse des JetMove 204-480 an. Es ist ein doppelter Erdanschluss notwendig!
  - Den Erdanschluss an das Gehäuse anschließen. Dazu siehe Abb. 1 auf Seite 16.
  - Verbinden Sie die Schutz Erde (PE / GND) mit Klemme X1
- Der Abstand von den optionalen Netzfiltern zum digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 ist möglichst kurz zu halten.
- Wenn ein Motorkabel mit integrierten Bremsleitungen verwendet wird, müssen diese separat geschirmt werden.
- Beachten Sie die von der Firma Jetter AG erstellte Application Note 016 "EMV-gerechte Schaltschrankinstallation".

**Die folgenden Anweisungen sind ein Auszug aus der Application Note 016:**

- Signal- und Leistungsleitungen grundsätzlich **räumlich trennen**. Wir empfehlen einen Abstand größer als 20 cm. Leitungskreuzungen sollten unter einem Winkel von 90° erfolgen.
- Für folgende Leitungen **sind** geschirmte Kabel zu verwenden:  
Analoge Leitungen, Datenleitungen, Motorleitungen von Wechselrichterantrieben (Servo-Endstufe, Frequenzumformer), Leitungen zwischen Komponenten und Entstörfiler, wenn das Entstörfiler nicht direkt an der Komponente platziert ist.
- Schirm **beidseitig** auflegen.
- Ungeschirmte Aderenden von geschirmten Leitungen möglichst kurz halten.

- Der Schirm muss **in seinem ganzen Umfang** hinter die Isolierung zurückgezogen und dann großflächig unter eine flache geerdete Kabelschelle geklemmt werden.

#### Bei Verwendung von Steckern:

- Der Schirm **muss** in seinem ganzen Umfang (niederohmig) unter die Schrimmbefestigung der metallisierten Steckergehäuse bzw. der EMV gerechten Verschraubungen und großflächig unter die Zugentlastung geklemmt werden.
- Verwenden Sie nur metallisierte Stecker, zum Beispiel Sub-D mit metallisiertem Gehäuse. Auch hier ist auf direkte Verbindung der Zugentlastung mit dem Gehäuse zu achten (siehe Abb. 2).

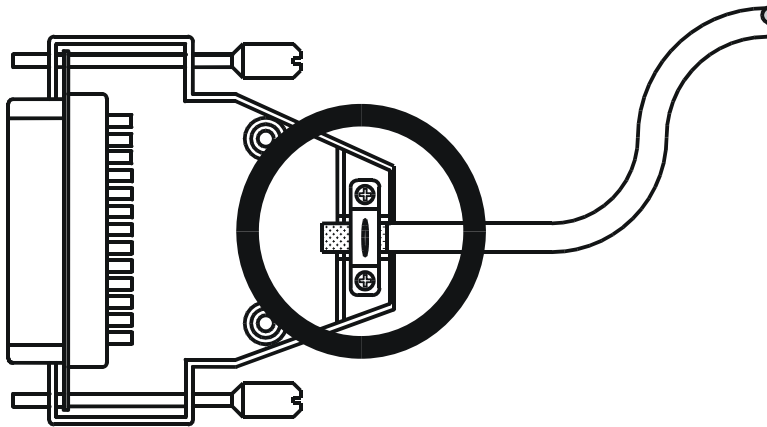
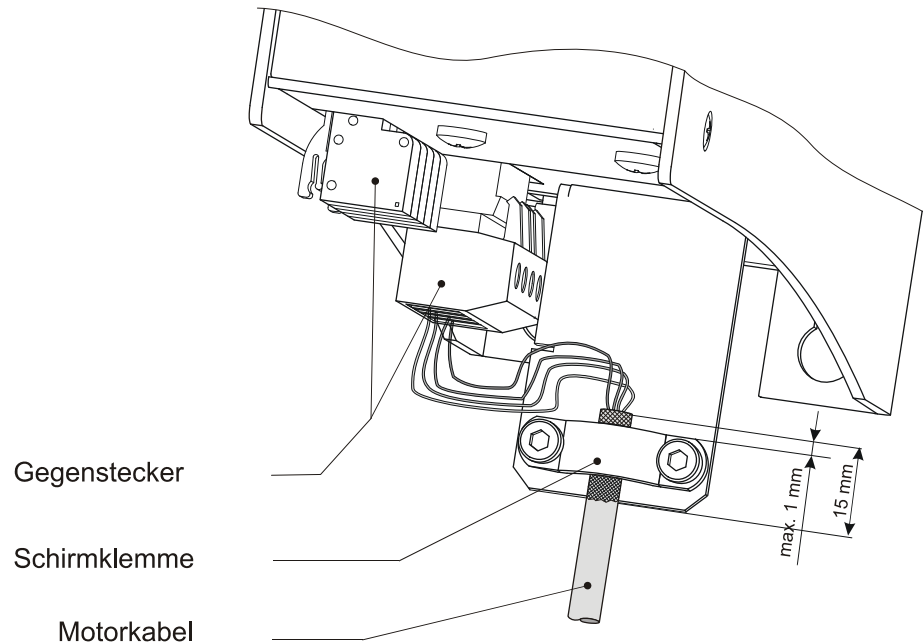


Abb. 2: EMV-konformer Schirmanschluss bei Sub-D-Steckern

**Falls der Schirm nicht direkt am Stecker aufgelegt werden kann, z. B. bei Anschluss des Signals an Schraubklemmen:**

- Der Schirm und die Zugentlastung muss niederohmig und großflächig mit einer geerdeten Fläche verbunden sein. Die Erdung muss dabei so erfolgen, dass das ungeschirmte Stück der Leitung möglichst kurz gehalten wird.



**Abb. 3: EMV-konforme Befestigung der Motorkabel**

## 2 Installation JetMove 204-480

### 2.1 Lieferumfang

- Digitaler Servoverstärker JetMove 204-480
- Gegenstecker aufgesteckt
- Befestigungsschelle zur Zugentlastung und Schirmung des Motorkabels
- Betriebsanleitung

#### Montagezubehör (nicht im Lieferumfang enthalten)

(Bitte fordern Sie ein individuelles Angebot beim Jetter Stammhaus, bei den Jetter Tochtergesellschaften oder beim Händler an.)

- Systembus-Kabel mit KABEL-KONF-NR. 530 x.x m; Länge: 0,2 m bis 5,0 m. Vgl. hierzu Kapitel 7.9 "Jetter Systembus", Seite 73
- Motorleistungskabel, vgl. hierzu Kapitel 7.2 "Motoranschluss", Seite 46
- Resolverkabel, vgl. hierzu Kapitel 7.3 "Resolver-Anschluss", Seite 55
- HIPERFACE-Kabel, vgl. hierzu Kapitel 7.4 "HIPERFACE-Anschluss", Seite 57
- Synchron-Servomotoren, z. B. die Jetter Motorentypen JL, JK oder JH
- Motorschutzschalter, vgl. hierzu Kapitel 5 "Technische Daten", Seite 35
- Leistungsschutzschalter, vgl. hierzu Kapitel 5 "Technische Daten", Seite 35
- Motor-Temperaturschutzschalter, vgl. hierzu Kapitel 7 "Anschlussbeschreibung", Seite 45
- Befestigungsschrauben 2 Stück, vgl. hierzu Abb. 5, Seite 33



#### Hinweis:

Sollten Sie nicht sicher sein, welches Montagezubehör Sie benötigen, kontaktieren Sie bitte die Jetter AG.

## 2.2 Mechanische Installation



Prüfen Sie den digitalen Servoverstärker auf eventuell vorhandene Transportschäden, bevor Sie ihn installieren.



Überprüfen Sie, ob alle Teile der Lieferung vollständig vorhanden sind.



Überprüfen Sie, ob die Montageplatte des Schaltschranks unlackiert ist, damit die einwandfreie Funktion des JetMove 204-480 gewährleistet ist.



Einbaulage ist nur senkrecht - siehe "Rück- und Frontansicht des Gehäuses des JetMove 204-480 mit Bohrungen" auf Seite 25.



Für ungehinderte Luftzirkulation ist oberhalb und unterhalb des Gehäuses des JetMove 204-480 ein Freiraum von mindestens 100 mm einzuhalten.



Markieren Sie auf der Montageplatte zwei Stellen für die Befestigungsgewinde des JetMove 204-480 (siehe Abb. 4, Seite 25).



Bohren Sie die Löcher und schneiden Sie die passenden Gewinde in die Montageplatte.

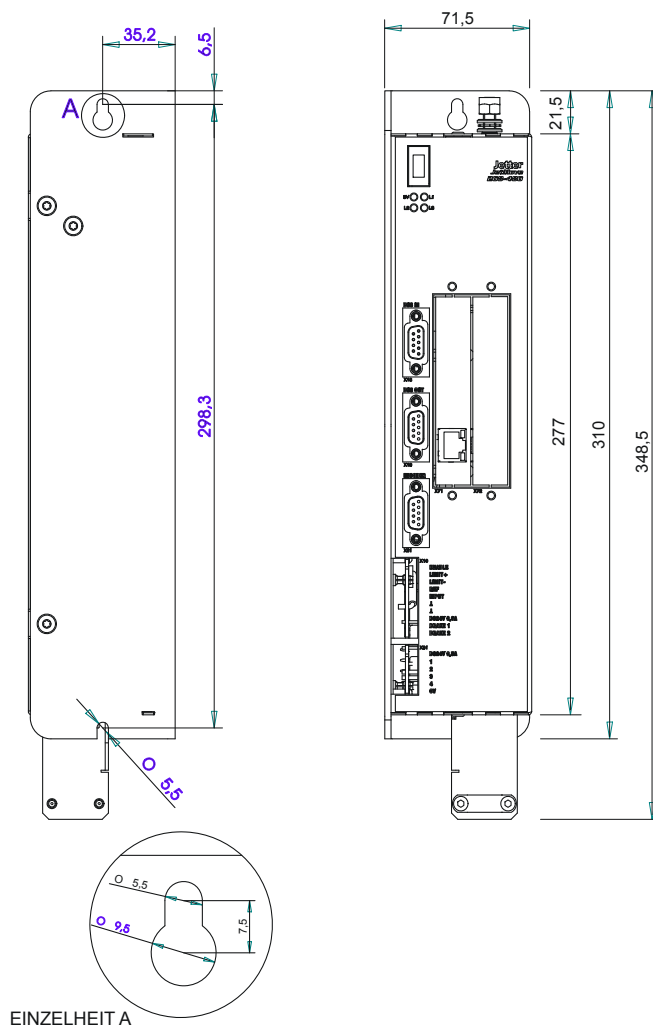


Schrauben Sie die entsprechenden Montageschrauben ungefähr zur Hälfte in das Gewinde.



Hängen Sie den JetMove 204-480 mit Hilfe der in der Rückplatte vorhandenen Langlöcher auf die Montageschrauben und schrauben Sie diese fest.





**Abb. 4: Rück- und Frontansicht des Gehäuses des JetMove 204-480 mit Bohrungen**

## 2.3 Elektrische Installation



Überprüfen Sie, ob die Zuordnung von Servoverstärker und Motor richtig ist.



Vergleichen Sie die Nennspannung und den Nennstrom von Servoverstärker und Motor.  
Der Motor muss für eine Spannung von mindestens DC 850 V isoliert sein, siehe auch "Kompatible Synchron-Servomotoren" auf Seite 39.



Schließen Sie den JetMove 204-480 nach den zutreffenden Kabelanschlussplänen an, entsprechend Kapitel 10 "Anschlusspläne", Seite 83.  
Insbesondere kontrollieren Sie auf richtiges Absichern der Starkstromleitungen, siehe "Überlastschutz" auf Seite 35.  
Absichern der Motorleitungen ist nicht zu empfehlen.



Wählen Sie Leitungen gemäß der geltenden Normen aus.



Prüfen Sie, ob alle Erdungskabel angeschlossen sind (doppelte Erdung), siehe Kapitel 1.2.3 "Gehäuseerdung", Seite 15.



Sie können für Resolver- und Leistungsanschlüsse unsere vorkonfektionierten Leitungen verwenden oder diese auch selbst anfertigen. Siehe hierzu Kapitel 7 "Anschlussbeschreibung", Seite 45.



Für die EMV-gerechte Installation sind besonders folgende Punkte zu beachten:

- Leistungs- und Steuerkabel möglichst getrennt verlegen;
- Den Geber anschließen (Resolver oder HIPERFACE-Geber);
- Schirmklemmen bzw. EMV-Stecker verwenden;
- Motor-Haltebremse anschließen, sofern vorhanden, und Abschirmung beidseitig auflegen;
- Motorleitungen anschließen nach Abb. 3, Seite 22.

Beachten Sie darüber hinaus das Kapitel 1.4 "Hinweise zur EMV", Seite 20.

## 2.4 Prüfung der Installation

- Prüfen Sie die Verdrahtung und Anschlüsse an Motor und Servoverstärker anhand der Anschlusspläne.
- Prüfen Sie die Funktion der Haltebremse, sofern vorhanden.
- Prüfen Sie, ob alle erforderlichen Berührungsschutz-Maßnahmen für bewegte und spannungsführende Teile getroffen wurden.
- Führen Sie weitere für Ihre Anlage spezifischen und notwendigen Prüfungen durch.

## 2.5 Sicherheitshinweise zur Installation

### GEFAHR durch hohe Betriebsspannung und Stromschlag!



**Gefahr**

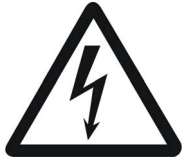
### Es treten lebensgefährliche Spannungen bis 850 V auf!

Beachten Sie die folgenden Maßnahmen, um Muskelverkrampfungen, Verbrennungen, Bewusstlosigkeit, Atemstillstand usw., und Tod zu vermeiden:

- Lassen Sie die Installations- und Wartungsarbeiten nur von qualifiziertem Fachpersonal durchführen, siehe Kapitel 1.1.3 "Wer darf den Servoverstärker JetMove 204-480 bedienen?", Seite 12.
- Schalten Sie die Betriebsspannung ab.
- Beachten Sie die Hinweise auf Restgefahren in Kapitel 1.3.2 "Gefahren nach dem ABSCHALTEN", Seite 19.
- Trennen Sie den Servoverstärker JetMove 204-480 und alle mit ihm verbundenen Geräte vom Stromnetz (Netzstecker ziehen), bevor Sie jetzt Installations- und Wartungsarbeiten durchführen.

## 2.6 Sicherheitshinweise zur Inbetriebnahme

### GEFAHR durch hohe Betriebsspannung und Stromschlag!



**Gefahr**

### Es treten lebensgefährliche Spannungen bis 850 V auf!

Beachten Sie die folgenden Maßnahmen, um Muskelverkrampfungen, Verbrennungen, Bewusstlosigkeit, Atemstillstand usw., und Tod zu vermeiden:

- Lassen Sie die Inbetriebnahme nur von qualifiziertem Fachpersonal durchführen, siehe Kapitel 1.1.3 "Wer darf den Servoverstärker JetMove 204-480 bedienen?", Seite 12.

### Vor der Inbetriebnahme:

- Entfernte Sicherheitseinrichtungen sind wieder zu installieren und ein Funktionstest der Sicherheitseinrichtungen ist durchzuführen. Dies kann vor beweglichen Teilen der Maschine schützen.
- Den Servoverstärker JetMove 204-480 vor der unbeabsichtigten Berührung mit leitenden Teilen und Komponenten zu schützen.
- Nur Einheiten oder elektrische Komponenten mit den Signalleitungen des JetMove 204-480 (Enable, Limit+/-, REF, BRAKE 1 und BRAKE 2) verbinden, wenn sie ausreichend vom angeschlossenen Stromkreis isoliert sind. Diese Signalleitungen dürfen nur mit Einheiten verbunden werden, die das Massepotential der DC 24 V-Spannungsversorgung haben.
- Der Ableitstrom des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 ist größer als 3,5 mA. Zum Schutz vor Körperströmen wird ein zweiter Schutzleiter benötigt. Im Zusammenhang damit müssen die in Kapitel 1.2.3 "Gehäuseerdung", Seite 15, beschriebenen Vorkehrungen getroffen werden.
- Es ist jede Inbetriebnahme, auch nur ein kurzer Funktionstest, grundsätzlich mit richtig angeschlossener Erdung (PE, GND) durchzuführen.

### 3 Betriebsbedingungen

Betriebsparameter		
Umgebungsbedingungen		Bezug
Transportbedingungen (in Originalverpackung)	Temperatur: -25 °C ... 70 °C  Luftfeuchtigkeit: 5 % ... 95 % nicht kondensierend	DIN EN 50178
Lagerungsbedingungen (in Originalverpackung)	Temperatur: -25 °C ... 55 °C Veränderung max. 20 K/h  Luftfeuchtigkeit: 5 % ... 95 % nicht kondensierend  Maximale Lagerungszeit: 1 Jahr	DIN EN 50178
Umgebungstemperatur	0 ... 45 °C (45 °C ... 55 °C mit einer Leistungsminderung von 2,5 %/K) bitte achten Sie auf ausreichende Kühlung	DIN EN 50178
Luftfeuchtigkeit	5 % ... 85 % nicht kondensierend	DIN EN 50178
Verschmutzungsgrad	2	DIN EN 50178
Korrosions- / chemische Beständigkeit	Hinsichtlich Korrosion sind keine besonderen Maßnahmen getroffen. Die Umgebungsluft muss frei sein von höheren Konzentrationen an Säuren, Laugen, Salz, Metaldämpfen, korrosiven Verunreinigungen oder elektrisch leitenden Verunreinigungen	DIN EN 50178
Betriebshöhe	bis 1.000 m über NN. 1.000 bis 2.500 m über NN mit einer Minderung von 1,5 % pro 100 m	DIN EN 50178

Betriebsparameter		
Mechanische Bedingungen		Bezug
Transportfestigkeit	Gerät hält in Originalverpackung dem Umkippen um jede seiner Kanten stand	DIN EN 50178 DIN EN 60068-2-31
Schwingfestigkeit	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 10 Hz ... 57 Hz: bei einer Amplitude von 0,075 mm</li> <li>• 57 Hz ... 150 Hz: 1,0 g konstante Beschleunigung</li> <li>• 1 Oktave pro Minute, 10 Frequenzdurchläufe (sinusförmig), alle drei Raumachsen</li> </ul>	DIN EN 50178 DIN EN 60068-2-6
Schutzart	IP20	DIN EN 60529
Einbaulage	Senkrecht (siehe hierzu Abb. 4 Seite 25) Für ausreichende Luftzirkulation ist oberhalb und unterhalb des Gehäuses ein Freiraum von mindestens 100 mm einzuhalten.	
Betriebsbedingungen für elektrische Sicherheit		Bezug
Schutzklasse	I	DIN EN 50178
Spannungsfestigkeit	Netz - Schutzleiter und Netz - Logik  2,65 kV, 2 s	DIN EN 61800-5-1 DIN EN 60146-1-1 DIN EN 60204
Isolation	Netz - Schutzleiter und Netz - Logik  > 1 MOhm bei 500 V	
Schutzleiterverbindung	12 V, 25 A, 0,1 Ohm	DIN EN 60204
Überspannungskategorie	III	DIN EN 50178 DIN VDE 0110-1



### Wichtig!

Maßnahmen zur Vermeidung von Transport- und Lagerschäden:



Wählen Sie das Verpackungsmaterial und den Lagerort so, dass die Werte aus obiger Tabelle "Betriebsparameter" auf Seite 29 eingehalten werden.

EMV		
Störaussendung		
Parameter	Wert	Bezug
Gehäuse	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Frequenzbereich 30 ... 230 MHz, Grenzwert 30 dB (<math>\mu\text{V/m}</math>) in 30 m</li> <li>• Frequenzbereich 230 ... 1.000 MHz, Grenzwert 37 dB (<math>\mu\text{V/m}</math>) in 30 m (Klasse B)</li> </ul>	DIN EN 61800-3
Netzwechselstrom	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Frequenzbereich 0,15 ... 0,5 MHz, Grenzwert 79 dB (<math>\mu\text{V}</math>)</li> <li>• Frequenzbereich 0,5 ... 30 MHz, Grenzwert 73 dB(<math>\mu\text{V}</math>)</li> </ul>	DIN EN 61800-3



### Wichtig!



Dies ist ein Produkt mit eingeschränkter Erhältlichkeit nach IEC/EN 61800-3. In einer Wohnumgebung kann dieses Produkt Funkstörungen verursachen, in welchem Fall angemessene Maßnahmen vom Benutzer vorgenommen werden müssen.

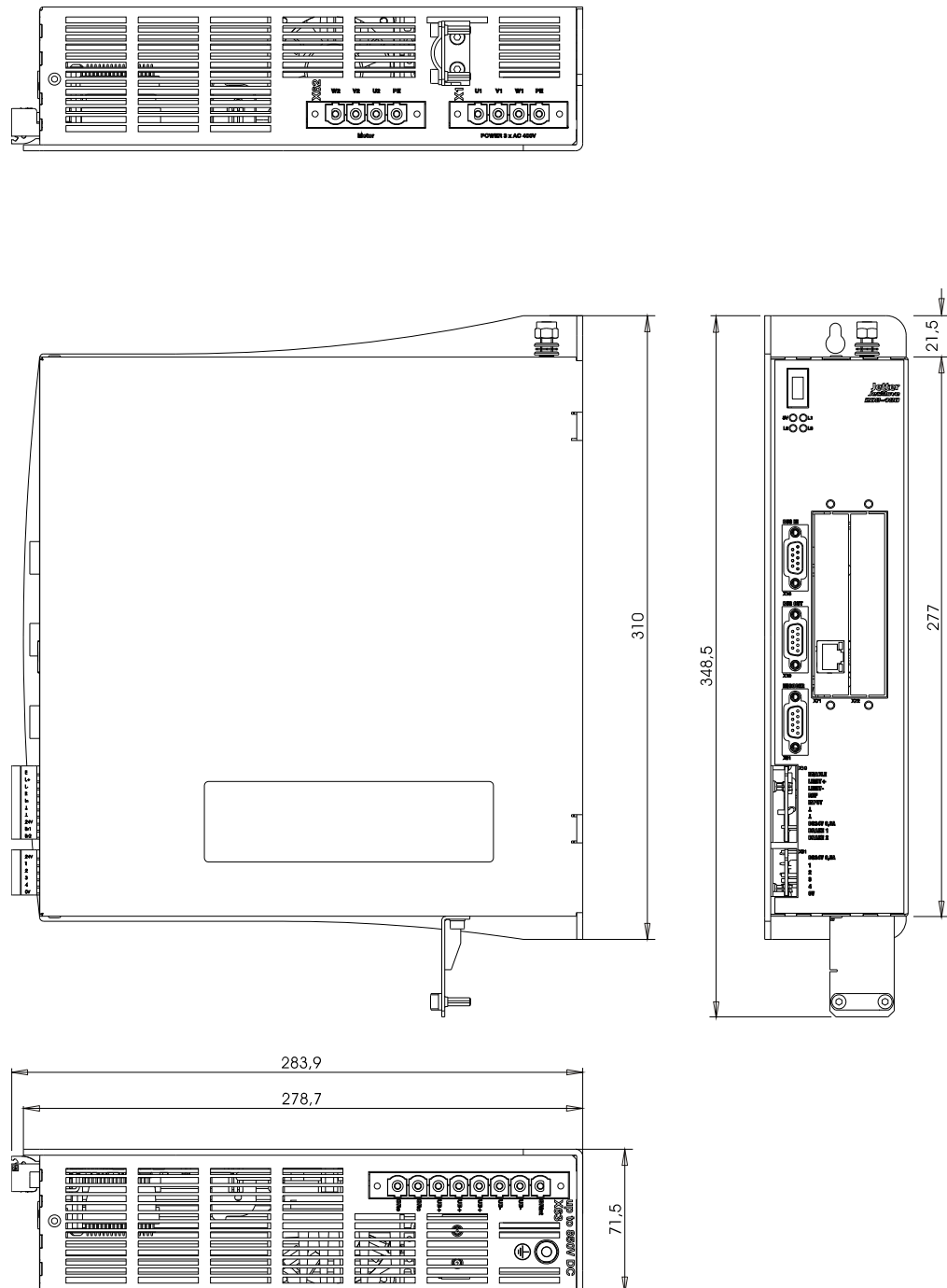
In diesem Fall können zusätzliche Netzfilter verwendet werden. Siehe "Netzfilter" auf Seite 36.

EMV		
Störfestigkeit: Gehäuse		
Parameter	Wert	Bezug
HF-Feld amplitudenmoduliert	Frequenzbereich 80 ... 1.000 MHz; Prüffeldstärke 10 V/m AM 80 % mit 1 kHz Kriterium A	DIN EN 61000-4-3 DIN EN 61800-3
ESD	Kontaktentladung: Prüfscheitelspannung 6 kV Kriterium B	DIN EN 61800-3 DIN EN 61000-4-2

<b>EMV</b>		
<b>Störfestigkeit: Leistungsanschlüsse und Leistungsschnittstellen</b>		
<b>Parameter</b>	<b>Wert</b>	<b>Bezug</b>
Leistungsgeführte hochfrequente Störungen	Frequenz 0,15 ... 80 MHz Prüfspannung 10 V AM 80 % mit 1 kHz Kriterium A	DIN EN 61800-3 DIN EN 61000-4-6
Burst (schnelle Transienten)	Prüfspannung 2 kV tr/tn 5/50 ns Wiederholfrequenz 5 kHz Kriterium B	DIN EN 61800-3 DIN EN 61000-4-4
Stoßspannungen	tr/th 1,2/50 µs, 8/20 µs 1 kV (Einkopplung Außenleiter gegen Außenleiter) 2 kV (Einkopplung Außenleiter gegen Erdpotential) Kriterium B	DIN EN 61800-3 DIN EN 61000-4-5
<b>Störfestigkeit: Anschlüsse für prozessnahe Mess- und Regelleitungen</b>		
<b>Parameter</b>	<b>Wert</b>	<b>Bezug</b>
Leistungsgeführte hochfrequente Störungen	Frequenz 0,15 ... 80 MHz Prüfspannung 10 V AM 80 % mit 1 kHz Kriterium A	DIN EN 61800-3 DIN EN 61000-4-6
Burst (schnelle Transienten)	Prüfspannung 2 kV tr/tn 5/50 ns Wiederholfrequenz 5 kHz Kriterium B	DIN EN 61800-3 DIN EN 61000-4-4
<b>Störfestigkeit: Signalschnittstellen</b>		
<b>Parameter</b>	<b>Wert</b>	<b>Bezug</b>
Leistungsgeführte hochfrequente Störungen	Frequenz 0,15 ... 80 MHz Prüfspannung 10 V AM 80 % mit 1 kHz Kriterium A	DIN EN 61800-3 DIN EN 61000-4-6
Burst (schnelle Transienten)	Prüfspannung 1 kV tr/tn 5/50 ns Wiederholfrequenz 5 kHz Kriterium B	DIN EN 61800-3 DIN EN 61000-4-4



## 4 Mechanische Abmessungen



**Abb. 5: Mechanische Abmessungen JetMove 204-480 (in mm)**



## 5 Technische Daten

### 5.1 Elektrische Spezifikation

Elektrische Spezifikation	
Nennspannungsversorgung	<ul style="list-style-type: none"> <li>3-Phasen Direkte Versorgung <math>V_{\text{rms}} = 3 \times 400/480 \text{ V}</math> Assymetrie der Spannung max. 2 % (Spannungsunterbrechung max. 10 ms bei Dauerleistung)</li> <li>48 ... 62 Hz (Frequenzänderung max. 2 %/s)</li> </ul>
Toleranz der Spannungsversorgung	-15 % ... + 10 %
Einschaltstrombegrenzung	< 10 A begrenzt für < 500 ms während des Einschaltvorgangs
Überlastschutz	<p>Für den Überlastschutz ist eine externe Absicherung notwendig; für jede Phase wahlweise mit</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– Leitungsschutzschalter 10 A C</li> <li>– Schmelzsicherung 10 A M (mittelträge)</li> <li>– Motorschutzschalter 10 A</li> </ul> <p>Benützen Sie einen UL-zertifizierten Überlastschutz (UL 508) (NKJH) und eine Motorsteuerung mit eigener Schutzkombination (Spezifikation: 480 V, 16 A) für <b>UL-zertifizierte Systeme</b>. Der JetMove 204-480 eignet sich für die Verwendung in einem Stromkreis mit maximal 50 kA (symmetrisch) bei maximal 600 Volt eff.</p>
Zuleitung Kabelquerschnitt Material Temperaturklasse	4 * 1,5 mm <sup>2</sup> min. (AWG 16) Kupfer > 60 °C
Max. Motorausgangsspannung	850 V
Motorausgangsstrom bei einer Umgebungstemperatur von 45 °C	Nominalstrom: $I_{\text{rms}} = 4 \text{ A}$ Spitzenstrom für max. 3 Minuten: $I_{\text{rms}} = 8 \text{ A}$ (Zeit hängt von der Kühlkörpertemperatur ab)  Siehe "Hinweis 1!" auf Seite 38.
Dauerleistung	2 kW (1,5 hp)

<b>Elektrische Spezifikation</b>	
Motorseitiger Schutz gegen Kurzschluss	ist ausgelegt für: <ul style="list-style-type: none"> <li>• Phase gegen Phase</li> <li>• Phase gegen Erde</li> </ul>
Motorüberlast-Schutz	Siehe "Motorschutz" auf Seite 39
Motorkabel Kabelquerschnitt Material Kapazität Temperaturklasse Maximale Länge des Motorkabels	4 * 1,0 mm <sup>2</sup> min. (AWG 16) Kupfer < 150 pF/m > 60 °C max. 50 m (wenn Sie größere Längen brauchen, wenden Sie sich bitte an die Jetter AG)
Netzfilter	Netzfilter, um Elektromagnetische Verträglichkeit in Wohnbereichen gemäß DIN EN 61800-3 zu gewährleisten. Die folgenden Filter können für die Eingangsbeschaltung verwendet werden: <ul style="list-style-type: none"> <li>– FMAC-932-1610 mit <math>I_r = 16</math> A</li> <li>– FMAC-932-2510 mit <math>I_r = 25</math> A</li> <li>– FMAC-934-3610 mit <math>I_r = 36</math> A</li> </ul> Siehe "Hinweis 2!" auf Seite 38.
Spannungsversorgung der Rechnerlogik (Netzteilanforderungen)	<ul style="list-style-type: none"> <li>• DC 24 V (20 ... 30 V)</li> <li>• <math>\leq 0,6</math> A</li> <li>• Netzteilausgang muss Spannungsversorgung vom Typ SELV oder PELV entsprechen.</li> </ul>
Einschaltstrombegrenzung der Rechnerlogik	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Der JM-204-480 besitzt zur Pufferung einen 220 µF Kondensator. Der Einschaltstrom wird nicht begrenzt.</li> </ul>
Interner Ballastwiderstand	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Widerstand: ca. 120 Ω (PTC)</li> <li>• Dauerleistung: 75 Watt</li> </ul> Die Energieaufnahme ist abhängig von der momentanen Kühlkörpertemperatur <ul style="list-style-type: none"> <li>• Spitzenleistung: 1 kW für 0,6 s</li> <li>• Interner Überlastschutz (Warnung und Fehler)</li> </ul>
Externer Ballastwiderstand	Um eine höhere Bremsleistung zu erzeugen, kann ein externer Ballastwiderstand installiert werden. Siehe hierzu "Verbindung zwischen externem Ballastwiderstand und dem Zwischenkreis eines anderen JM-204-480" auf Seite 64.

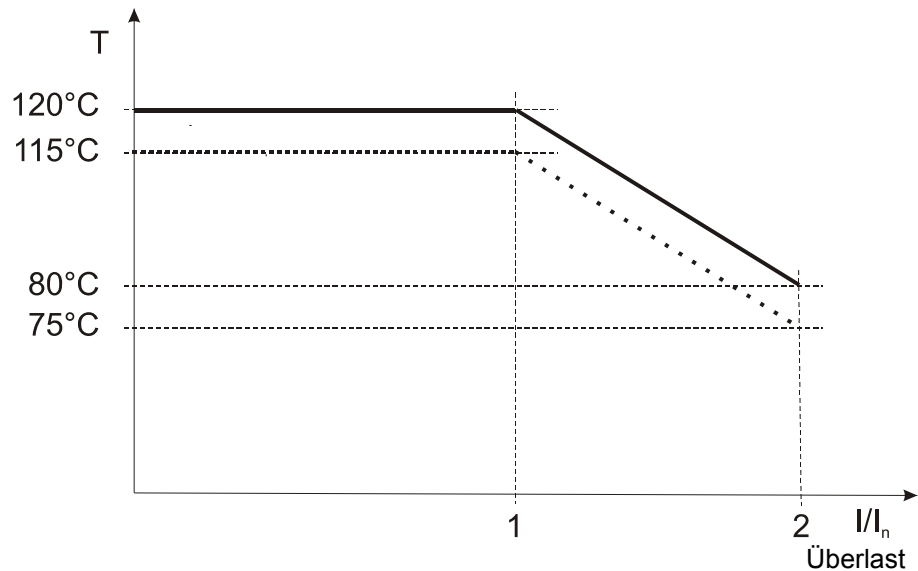
<b>Elektrische Spezifikation</b>	
Restspannung	Der digitale Servoverstärker muss mindestens 7 Minuten abgeschaltet sein, bevor er ohne die Gefahr eines Stromschlags ausgesteckt und demontiert werden kann (siehe Seite 19).
Ableitstrom	> 3,5 mA  <b>Siehe "Gefahr" auf Seite 38.</b>
Digitaleingänge – Freigabe (E), – Referenzschalter (R); – Endschalter rechts (L+); – Endschalter links (L-); – Input (Inp)	DC 20 V ... 30 V bezogen auf das Schutzleiterpotential der Spannungsversorgung für die Prozessorlogik bei je maximal 7,5 mA.  Siehe "Digitale Eingänge, Versorgung der Logik" auf Seite 70.
Bremsrelais	$V_{\max}$ = DC 30 V $I_{\max}$ = DC 2 A Kontakt: Schließer verbunden mit BR1 und BR2 an X10  Diese Leitungen dürfen nur mit Geräten verbunden werden, die auf dasselbe Potential bezogen sind wie die Spannungsversorgung der Rechnerlogik;  Kann durch das Steuerungsprogramm der SPS oder durch das Betriebssystem des JetMove 204-480 zusammen mit dem Software-Enable-Kommando geschaltet werden.
Digitale Ausgänge  Anzahl der Ausgänge Art der Ausgänge Nennspannung Spannungsbereich  Laststrom Potenzialtrennung Schutzschaltung  Schutz gegen induktive Lasten Signalspannung EIN	4 Transistor-pnp-Typ 24 V 20 ... 30 V bezogen auf das Potential der Spannungsversorgung für die Rechnerlogik max. 0,5 A / Ausgang keine Kurzschlussfest, Überlast, Überspannung, Übertemperatur Ja Typ $V_{\text{Versorgung}} - 1,5 \text{ V}$
Verlustleistung $P_V$	Endstufe: maximal 65 W Logik: maximal 20 W



### Hinweis 1!

#### Aktive Kühlung:

- Der Lüfter schaltet bei 60 °C ein und bei 40 °C wieder ab.
- Die Kühlkörper-Grenztemperatur für die Übertemperaturabschaltung wird dynamisch je nach Überlastpunkt eingestellt.



**Abb. 6: Maximale Kühlkörpertemperatur in Abhängigkeit des Motorstroms**

- Abschaltschwelle für die Kühlkörpertemperaturüberwachung
- ..... Warnschwelle für die Kühlkörpertemperaturüberwachung

- Die Zeitspanne für den Betrieb mit maximalem Motorstrom wird bei einer Starttemperatur von 45 °C am Kühlkörper ermittelt.



### Hinweis 2!

Ein Netzfilter kann mehrere digitale Servoverstärker versorgen, sobald  $I_f$  (der Strom des Netzfilters) größer ist als der Gesamtstrom, welcher von allen angeschlossenen Servoverstärkern benötigt wird.



**Gefahr**



Erden Sie zur Vermeidung von Stromschlägen den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 **unbedingt** über zwei Punkte, siehe dazu in das Kapitel 1.2.3 "Gehäuseerdung", Seite 15.

### GEFAHR durch Stromschlag!

### Kompatible Synchron-Servomotoren

Motorentypen	Jetter Motortypen JL, JK und JH. Bitte beachten Sie auch den "Jetter Motorenkatalog", oder wenden Sie sich an die Vertriebsabteilung der Jetter AG.
--------------	--



#### Hinweis:

Wenn Sie andere Typen von Motoren als die oben beschriebenen verwenden wollen, halten Sie dazu bitte Rücksprache mit der Firma Jetter AG.

## 5.2 Motorschutz

Es gibt drei Arten von Motorschutz.

### 5.2.1 Eingebauter Temperatursensor

Der Servoverstärker JetMove 204-480 kann drei verschiedene Temperaturfühler auslesen und die Daten verarbeiten:

Sensortyp	Art der Verarbeitung des Sensorsignals
KTY83-110	Die Temperatur wird in °C gemessen. Die Warnschwelle ist frei einstellbar. Auslösen eines Fehlers bei maximaler Motortemperatur.
PTC	gut-schlecht-Entscheidung Auslösen eines Fehlers bei maximaler Motortemperatur.
Temperaturschalter	gut-schlecht-Entscheidung Auslösen eines Fehlers bei maximaler Motortemperatur.

### 5.2.2 I<sup>2</sup>t-Berechnung

Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 berechnet das Modell der Motorverlustleistung mittels einer I<sup>2</sup>t-Berechnung. Der ermittelte Wert steht in Relation zur Durchschnittsverlustleistung des Motors. Er wird in Prozent der maximalen Verlustleistung des Motors angegeben.

Für diese Berechnung ist es wichtig, dass die folgenden Parameter richtig eingegeben werden:

- Nennstrom (das ist der kleinere von Motor- oder Verstärkernennstrom)
- Überlastfaktor
- und die Zeitkonstante des Motors

Die I<sup>2</sup>t-Berechnung muss durch JetSym oder das Steuerungsprogramm aktiviert werden.

Es ist möglich, eine Warnschwelle zu parametrieren. Die Fehlerschwelle (Error 30) liegt bei 100 %.

Der I<sup>2</sup>t-Wert kann mittels JetSym oder über die Steuerung in einem Register des JetMove 204-480 ausgelesen werden.

Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 berechnet den Wert für die prozentuale Motorverlustleistung nach folgender Formel:

$$x(t) = 100\% \times \left( \frac{\text{durchschn. Motorstrom}}{\text{Nennstrom}} \right)^2 \times \left( 1 - e^{-\frac{t}{T}} \right)$$

$x(t)$  = angezeigter Wert der Motorverlustleistung in %

$t$  = Zeit seit dem Start des Motors, betrieben mit diesem durchschnittlichen Dauerstrom (in Sekunden)

$T$  = Motorzeitkonstante (in Sekunden)

Daraus ist ersichtlich, dass der 100 %-Wert nie erreicht wird, solange der durchschnittliche Motorstrom nicht größer als der Nennstrom des Motors ist. Außerdem beginnt die Berechnung immer mit 0 (bei  $t = 0$  beträgt das Ergebnis der Gleichung 0). Das Ergebnis ändert sich nach einer Zeit, die sehr viel größer als die Motorzeitkonstante ist, praktisch nicht mehr.

Die Zeit bis zur Fehlerrückmeldung ( $x = 100\%$ ) ergibt sich aus folgender Formel:

$$t = -T \times \ln \left[ 1 - \left( \frac{\text{Nennstrom}}{\text{durchschn. Motorstrom}} \right)^2 \right]$$

Nach dem Reset haben die maßgeblichen Parameter folgende Werte:

Nennstrom:	4 A
Überlastfaktor:	2
Motorzeitkonstante	1.800 s (30 min)

Mit diesen Parametern wird die 100 %-Fehlerschwelle erreicht, wenn der Motor zum Beispiel etwa 8 Minuten und 30 Sekunden lang mit 8 A betrieben wird.



**Wichtig**

Weil nach einem Reset die I<sup>2</sup>t-Berechnung immer mit null beginnt, ist die Berechnung der Motorüberlast falsch, wenn beim Einschalten (d.h. 24 V-Logik-Spannungsversorgung angelegt und Parametrierung der I<sup>2</sup>t-Berechnung abgeschlossen) des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 der Motor schon heiß ist.



### 5.2.3 Motorüberlast-Schutz nach UL

Die UL-Norm schreibt die Erkennung der Motorüberlast für Servoverstärker nach folgenden Gesichtspunkten vor:

Der "Trip-Strom" wird definiert als das 1,15-fache des eingestellten Nennstroms.

- Entspricht der durchschnittliche Motorstrom dem Trip-Strom, muss der Überlastschutz den Motor nach einer endlichen Zeit abschalten.
- Ist der durchschnittliche Motorstrom zweimal größer als der Trip-Strom, muss der Überlastschutz den Motor spätestens nach 8 Minuten abschalten.
- Ist der durchschnittliche Motorstrom sechsmal größer als der Trip-Strom, muss der Überlastschutz den Motor nach spätestens nach 20 Sekunden abschalten.

Diese Überwachung (Fehler 31 wird ausgelöst) kann nur über den Parameter "Nennstrom" eingestellt werden.

Der Motorüberlast-Schutz ist immer aktiv und kann nicht deaktiviert werden.



**Wichtig**

Weil nach einem Reset die Motorüberlast-Berechnung immer mit null beginnt, ist das Ergebnis falsch, wenn beim Einschalten (d.h. 24 V-Logik-Spannungsversorgung angelegt) des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 der Motor schon heiß ist.



## 6 Reglerstruktur

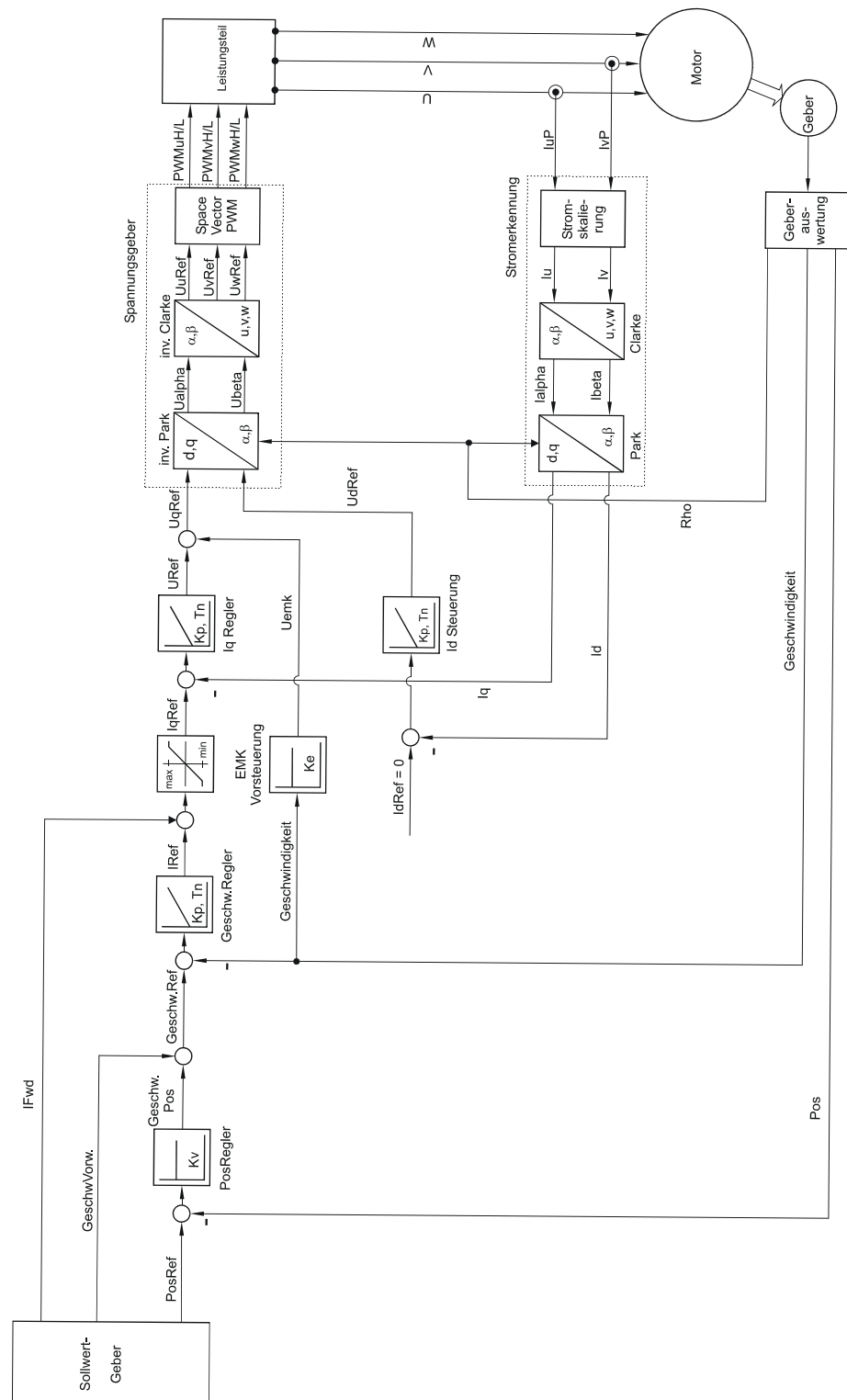


Abb. 7: Blockschaltbild der Reglerstruktur

---

## Regler-Spezifikation

Alle Regler sind mit dem Steuerungsprogramm parametrierbar.

Funktion	Bedeutung
<b>Ansteuerung des Motors</b> (Kommutierung)	Raum-Zeiger-Modulation
<b>PWM-Frequenz</b>	8 kHz
<b>Stromregler</b> – Zykluszeit	62,5 µs
<b>Drehzahlregler</b> – Zykluszeit – Stromvorsteuerung	125 µs einstellbar
<b>Lageregler</b> – Zykluszeit – Geschwindigkeitsvorsteuerung	250 µs einstellbar
<b>Lage-Sollwerterzeugung</b> – Sinusquadrat- und lineare Start- und Stopprampen – Sollwertausgabezyklus (Interpolation Lageregler)	einzeln parametrierbar 2 ms
<b>Lageerfassung</b> <b>Resolver:</b> – Auflösung – Abtastzeit T <b>Sinus-Cosinus-Geber</b> (Multi- und Single-Turn): – Schnittstelle – Auflösung für Absolutposition – Auflösung für Geschwindigkeitserfassung – Abtastzeit T	12 Bit pro Umdrehung 62,5 µs  HIPERFACE 15 Bit pro Umdrehung 20 Bit pro Umdrehung 62,5 µs

## 7 Anschlussbeschreibung

### 7.1 Anschluss der Spannungsversorgung

#### Spezifikation Klemme X1

- 4-poliger Stecker; Schraubverbinder (Typ: Phoenix PC 6 / 4 - ST - 10,16)
- Anschließbarer Kabelquerschnitt: max. 0,5 ... 6 mm<sup>2</sup> (AWG 20 ... 7)
- Moment: 1,2 ... 1,5 Nm (10.6 ... 13.3 lbf-inch)
- Umgebungstemperatur: max. 45 °C
- Prozessbedingte Verdrahtung

#### Spezifikation Anschlusskabel

- Kabelquerschnitt: min. 4 \* 1,0 mm<sup>2</sup> (AWG 18)
- Material: Kupfer
- Temperaturklasse: 60 °C

#### Schirmung

- Nicht erforderlich.

Spannungsversorgung		
Anschlussklemmen Verstärker X1	Stromleitungen	Spezifikation
U1	L1	• AC 400 ... 480 V zwischen den Phasen
V1	L2	
W1	L3	
PE (GND)	PE Schutzleiter	

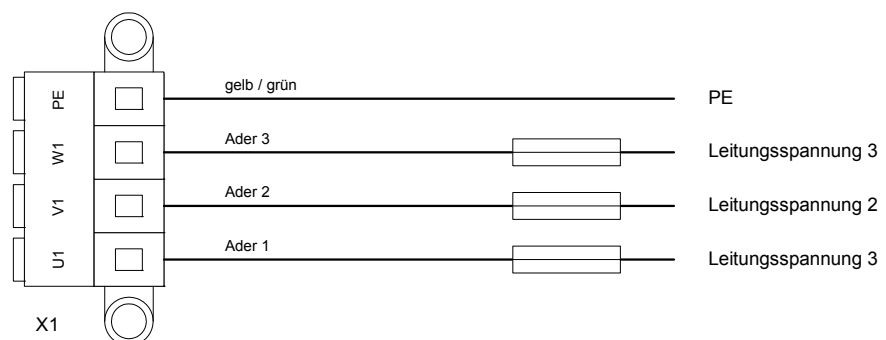


Abb. 8: Anschluss der Spannungsversorgung

## 7.2 Motoranschluss

### 7.2.1 Allgemeine Hinweise



#### **Wichtig!**

Maßnahme zur Vermeidung von Funktionsstörungen bei Steuerung und Motor:



Die Bremsleitungen immer an einer separaten Spannungsversorgung DC 24 V anschließen, falls die Brems- und Motorleitungen in einem Kabelstrang zusammengefasst und nicht getrennt geschirmt sind.



#### **Wichtig!**

Maßnahme zur Vermeidung der Oszillation und Blockierung des Motors:



Verwechseln der Phasenleitungen vermeiden bzw. auf die richtige Pinbelegung der Phasenleitungen achten.

## 7.2.2 Belegung und Spezifikation

### Spezifikation Klemme X62

- 4-poliger Stecker (Typ: Phoenix PC 6 / 4 - ST - 10,16)
- Anschließbarer Kabelquerschnitt: max. 0,5 ... 6 mm<sup>2</sup> (AWG 20 ... 7)
- Moment: 1,2 ... 1,5 Nm (10,6 ... 13,3 lbf-inch)
- Umgebungstemperatur: max. 45 °C
- Prozessbedingte Verdrahtung

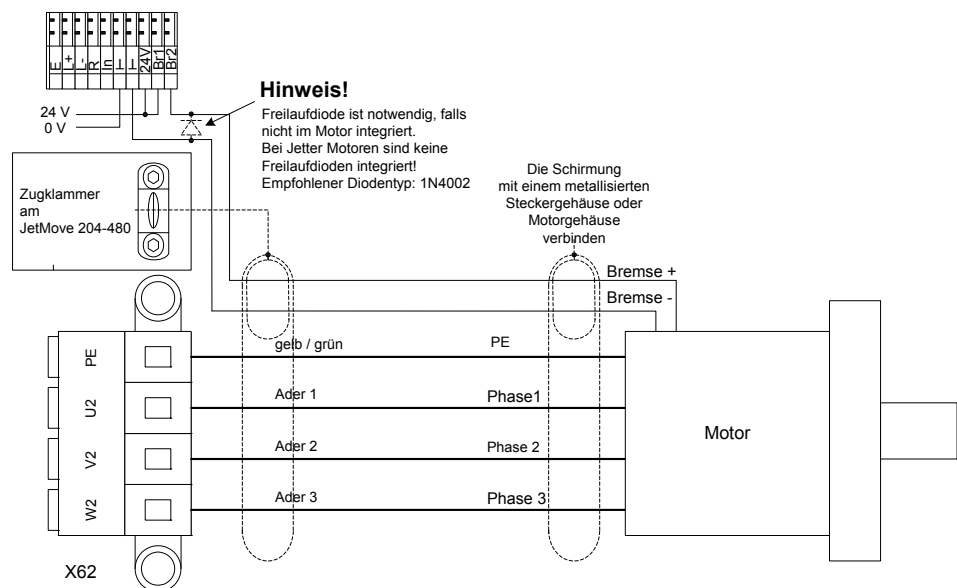
### Spezifikation Anschlusskabel

- Kabelquerschnitt: min. 4 \* 1,0 mm<sup>2</sup> (AWG 18)
- Material: Kupfer
- Temperaturklasse: 60 °C

### Schirmung

- Kupfergeflecht mit min. 80 % Bedeckung

Der Anschluss des Motors an den Servoverstärker JetMove 204-480 erfolgt nach folgendem Schaltplan. Der Anschluss der Bremse ist optional. In diesem Fall müssen die Adern für die Bremse min. 300 mm länger sein, als die Adern für den Motor.



**Abb. 9: Anschluss der Motorleitungen**

## 7.2.3 Motorleistungskabel mit Gegenstecker SC



### Hinweis!

Der passende Motorgegenstecker SC (Buchse) kann bei der Jetter AG unter folgenden Angaben bezogen werden:

Art.-Nr. 15100070	Motorgegenstecker für die Jetter Motortypen JH2, JH3, JH4, JH5, JL2, JL3, JL4, JK4, JK5, JK6 ohne Bremse
Art.-Nr. 15100105	Motorgegenstecker für die Jetter Motortypen JH2, JH3, JH4, JH5, JL2, JL3, JL4, JK4, JK5, JK6 mit Bremse



### Hinweis!

Das Motorleistungskabel mit Gegenstecker SC, passend zu den Jetter Motorentypen JL2, JL3, JL4, JK5, JK6, JH2, JH3, JH4 und JH5, kann von der Jetter AG bezogen werden. Es wird mit dem passenden Motorgegenstecker konfektioniert und kann unter Angabe der folgenden KABEL-KONF-Nummern bestellt werden:

#### Ohne Bremse:

KABEL-KONF-NR. 26.1

#### Mit Bremse:

KABEL-KONF-NR. 24.1

### Motorgegenstecker (Lötseite)

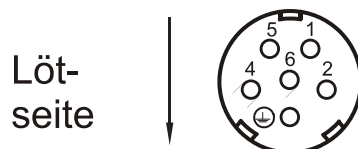
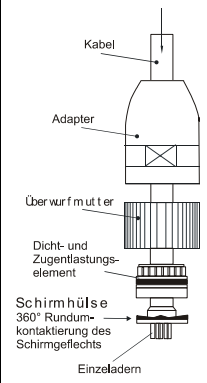
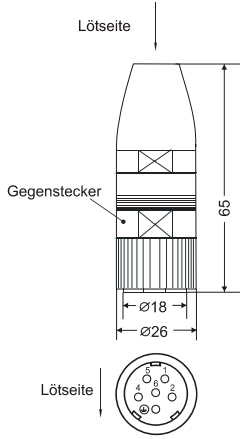
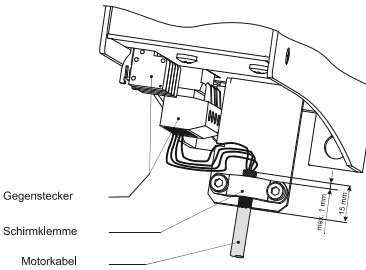



Abb. 10: Sicht auf Motorgegenstecker der Serie SC (Gewinde M23)



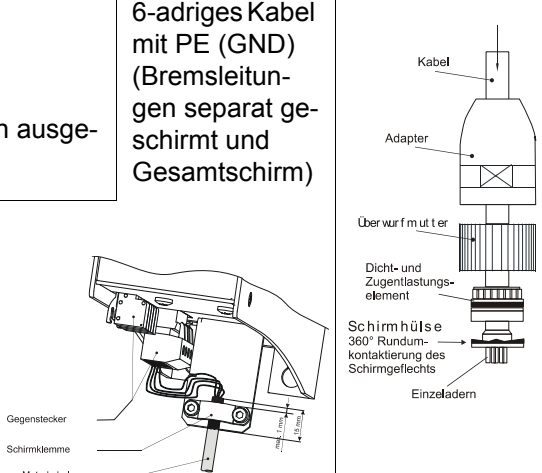
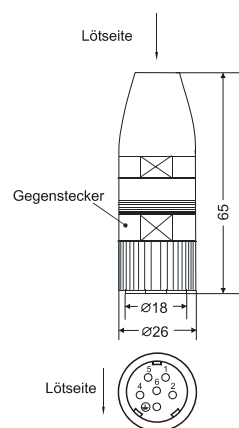

## Kabelspezifikation des Motorleistungskabels mit Gegenstecker SC für JetMove 204-480

Anschluss ohne Motorhaltebremse

Motorleistungskabel - KABEL-KONF-NR. 26.1			
Anschlussklemmen JetMove 204-480	Schirmung		Motorgegenstecker (Buchse, Lötseite)
<p>4 x 1,5 mm<sup>2</sup> (AWG 16(4))</p> <p>Adern sind mit Aderendhülsen ausgeführt.</p>	<p>Abgeschirmtes hochflexibles 4-adriges Kabel mit PE (GND)</p>	 <p>Kabel</p> <p>Adapter</p> <p>Überwurfmutter</p> <p>Dicht- und Zuglastungselement</p> <p>Schirmhülse 360° Rundumkontaktierung des Schirmgeflechts</p> <p>Einzeladern</p>	 <p>Lötseite</p> <p>Gegenstecker</p> <p>Lötseite</p>
 <p>Gegenstecker</p> <p>Schirmklemme</p> <p>Motor-kabel</p>		<p>Schirm beidseitig und großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!</p>	
Pin	Adernummer	Signal	Pin
X62.U2	1	Phase 1	1
X62.V2	2	Phase 2	5
X62.W2	3	Phase 3	2
X62.PE (GND)	gelb-grün	PE / GND Erdleiter	

Die Maße des Motorgegensteckers sind in Millimeter angegeben.

## Anschluss mit Motorhaltebremse

Motorleistungskabel - KABEL-KONF-NR. 24.1			
Anschlussklemmen JetMove 204-480	Schirmung		Motorgegenstecker (Buchse, Lötseite)
<p>(4 x 1,5 mm<sup>2</sup> (2 x 1,5 mm<sup>2</sup>)) (AWG 16(6))</p> <p>Adern sind mit Aderendhülsen ausgeführt.</p>	<p>Hochflexibles 6-adriges Kabel mit PE (GND) (Bremsleitungen separat geschirmt und Gesamtschirm)</p>	 <p>Kabel Adapter Überwurfmutter Dicht- und Zugentlastungselement Schirmhülse 360° Rundumkontaktierung des Schirmgeflechts Einzeladern</p>	 <p>Lötseite Gegenstecker Lötseite</p>
	<p>Schirm beidseitig und großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!</p>		
Pin	Adernummer	Signal	Pin
X62.U2	1	Phase 1	1
X62.V2	2	Phase 2	5
X62.W2	3	Phase 3	2
X62.PE (GND)	gelb-grün	PE / GND Erdleiter	
X10.BRAKE2	5	Bremse +	6
X10.GND	4	Bremse -	4

Die Maße des Motorgegensteckers sind in Millimeter angegeben.

## 7.2.4 Motorleistungskabel mit Gegenstecker SM



### Hinweis!

Der passende Motorgegenstecker SM (Buchse) kann bei der Jetter AG unter folgenden Angaben bezogen werden:

Art.-Nr. 60860443

Motorgegenstecker für die Motortypen JL5, JL6, JL7, JL8 und JK7



### Hinweis!

Das Motorleistungskabel mit Gegenstecker SM, passend zu den Jetter Motorentypen JL5 bis JL8 und JK7, kann von der Jetter AG bezogen werden. Es wird mit dem passenden Motorgegenstecker konfektioniert und kann unter Angabe der folgenden KABEL-KONF-Nummern bestellt werden:

#### Ohne Bremse:

KABEL-KONF-NR. 201

#### Mit Bremse:

KABEL-KONF-NR. 202

### Motorgegenstecker (Lötseite)

Löt-  
seite

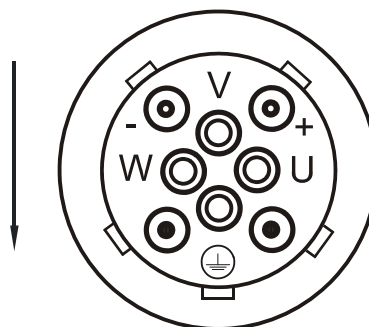
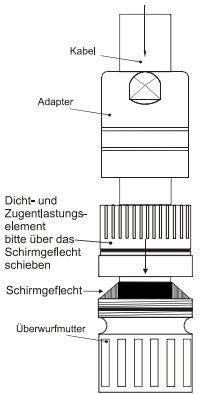
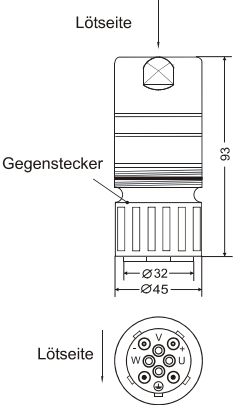
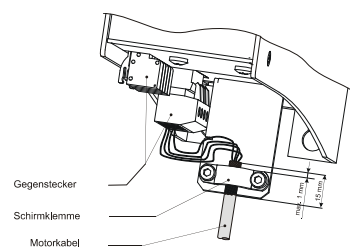



Abb. 11: Motorgegenstecker für die SM-Serie (Gewinde M40)

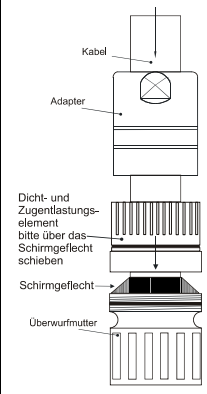
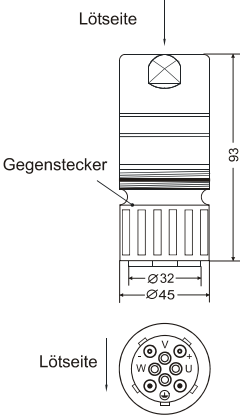
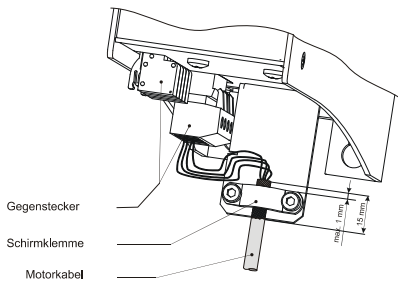

## Kabelspezifikation des Motorleistungskabels mit Gegenstecker SM für JetMove 204-480

Anschluss ohne Motorhaltebremse

Motorleistungskabel - KABEL-KONF-NR. 201			
Anschlussklemmen JetMove 204-480	Schirmung		Motorgegenstecker (Buchse, Lötseite)
<p>4 x 4 mm<sup>2</sup> (AWG 12(4))</p> <p>Adern sind mit Aderendhülsen ausgeführt.</p>	<p>Abgeschirmtes hochflexibles 4-adriges Kabel mit PE (GND)</p>		
		<p>Schirm beidseitig und großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!</p>	
Pin	Adernummer	Signal	Pin
X62.U2	1	Phase 1	U
X62.V2	2	Phase 2	V
X62.W2	3	Phase 3	W
X62.PE (GND)	gelb-grün	PE Schutzleiter	


Die Maße des Motorgegensteckers sind in Millimeter angegeben.

## Anschluss mit Motorhaltebremse

Motorleistungskabel - KABEL-KONF-NR. 202			
Anschlussklemmen JetMove 204-480	Schirmung		Motorgegenstecker (Buchse, Lötseite)
<p>(4 x 4 mm<sup>2</sup> + (2 x 0,5 mm<sup>2</sup>)) (AWG 12(4) + AWG 20(2))</p> <p>Adern sind mit Aderendhülsen ausgeführt.</p>	<p>Hochflexibles 6-adriges Kabel mit PE (GND) (Bremsleitungen separat geschirmt und Gesamtschirm)</p>	 <p>Kabel Adapter Dicht- und Zugentlastungselement bitte über das Schirmgeflecht schieben Schirmgeflecht Überwurfmutter</p>	 <p>Lötseite Gegenstecker Lötseite</p>
 <p>Gegenstecker Schirmklemme Motorkabel</p>	<p>Schirm beidseitig und großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!</p>		
Pin	Adernummer	Signal	Pin
X62.U2	1	Phase 1	U
X62.V2	2	Phase 2	V
X62.W2	3	Phase 3	W
X62.PE (GND)	gelb-grün	PE Schutzleiter	
X10.BRAKE2	5	Bremse +	+
X10.GND	6	Bremse -	-

Die Maße des Motorgegensteckers sind in Millimeter angegeben.

## 7.2.5 Klemmenkasten-Belegung

Klemmenkasten-Belegung*) für die Jetter Motortypen		
Anschlussklemmen Verstärker	Klemmenkastenbelegung Motor	
X62.U2	PIN 1	Phase 1
X62.V2	PIN 2	Phase 2
X62.W2	PIN 3	Phase 3
X62.PE (GND)	PIN 4	 PE Schutzleiter
X10.BRAKE2	PIN 7	Bremse +
X10.GND	PIN 8	Bremse -

\*) optional zu den Motor-Steckverbindungen

## 7.3 Resolver-Anschluss

### 7.3.1 Spezifikation

#### Spezifikation des Gegensteckers für X61 (ENCODER)

- 9-poliger Sub-D-Stecker (male)
- Metallisiertes Gehäuse

#### Spezifikation des Resolverkabels

- Kabelquerschnitt:  $4 \times 2 \times 0,14 \text{ mm}^2$  (AWG 26(8))
- Adern paarweise verdreht und geschirmt mit Gesamtschirm
- Der Schirm muss auf beiden Seiten einen großflächigen Kontakt zu den Steckergehäusen haben.
- Material: Kupfer
- Temperaturklasse: 60 °C
- max. Kabellänge: 50 m

### 7.3.2 Resolverkabel mit Gegenstecker



#### Hinweis!

Der Resolver- bzw. HIPERFACE-Gegenstecker der Jetter Motortypen JL, JK und JH kann bei der Jetter AG unter folgenden Angaben bezogen werden:

Art.-Nr. 15100069                      Resolver / HIPERFACE

Das komplette Resolverkabel zwischen der Servoverstärker-Serie JetMove 2xx und den Jetter Motortypen JL, JK und JH kann von der Jetter AG bezogen werden. Es kann durch Angabe der folgenden KABEL-KONF-Nummer bestellt werden:

KABEL-KONF-NR. 23                      für die Servoverstärker-Serie JetMove 2xx

#### Gegenstecker für den Resolver (Lötseite)

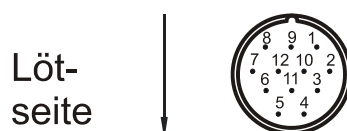
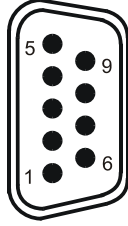
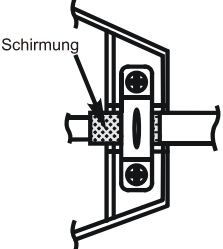
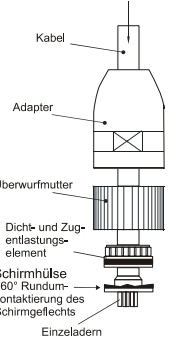
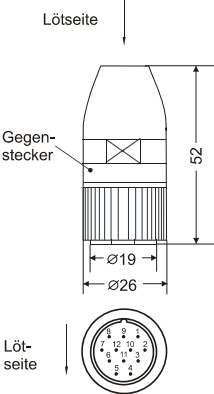


Abb. 12: Resolver-Gegenstecker der Serie RC (Gewinde M23)

Resolverkabel mit KABEL-KONF-NR. 23			
JetMove 2xx (Sub-D-Stecker X61)	Schirmung		Motor (Resolver) (Buchse, Lötseite)
 <p>Befestigungs- schrauben müssen metrisches Gewinde haben!</p>	 <p>Schirmung</p>	 <p>Kabel Adapter Überwurfmutter Dicht- und Zug- entlastungs- element Schirmhülse 360° Rundum- kontaktierung des Schirmgeflechts Einzeladern</p>	 <p>Lötseite Gegen- stecker 52 Ø19 Ø26 Löt- seite</p>
	Schirm großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!		
Pin	Signal	Adernfarbe	Pin
8	Cosinus +	rot	1
3	Cosinus -	blau	2
2	Sinus -	gelb	3
7	Sinus +	grün	4
1	R1R (Erregerwicklung +)	rosa	5
6	R2L (Erregerwicklung -)	grau	6
9	Th1 (Thermosensor)	weiß	7
4	Th2 (Thermosensor)	braun	8
-	frei	-	9 - 12

Die Maße des Resolver-Gegensteckers sind in Millimeter angegeben.



## 7.4 HIPERFACE-Anschluss

### 7.4.1 Spezifikation

#### Spezifikation des Gegensteckers für X61 (ENCODER)

- 9-poliger Sub-D-Stecker (male)
- Metallisiertes Steckergehäuse

#### Spezifikation HIPERFACE-Kabel

- Kabelquerschnitt:  $4 \times 2 \times 0,14 \text{ mm}^2 + 2 \times 0,5 \text{ mm}^2$  (AWG 26(8) + AWG 20(2))  
 $2 \times 0,5 \text{ mm}^2$  (AWG 20(2)) ist für die Spannungsversorgung und die GND-Leitung zu verwenden.
- Die Adern müssen paarweise verdreht und mit Gesamtschirm ausgeführt sein.
- Die folgenden Signalleitungen müssen paarig verdreht sein:  
 Sinus + und Referenz-Sinus  
 Cosinus + und Referenz-Cosinus  
 DATA - und DATA +  
 0 V und Spannungsversorgung
- Der Schirm muss auf beiden Seiten einen großflächigen Kontakt zu den Steckergehäusen haben.
- Material: Kupfer
- Temperaturklasse: 60 °C
- max. Kabellänge: 50 m

### 7.4.2 HIPERFACE-Kabel mit Gegenstecker



#### Hinweis!

Der Resolver- bzw. HIPERFACE-Gegenstecker der Jetter Motortypen JL, JK und JH kann bei der Jetter AG unter folgenden Angaben bezogen werden:

Art.-Nr. 15100069                      Resolver / HIPERFACE

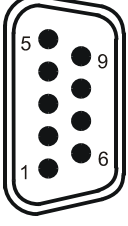
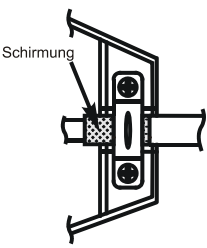
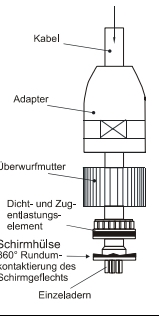
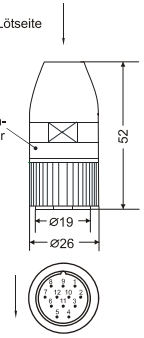
Das komplette HIPERFACE-Kabel zwischen der Servoverstärker-Serie JetMove 2xx und den Jetter Motortypen JL, JK und JH kann von der Jetter AG bezogen werden. Es kann durch Angabe der folgenden KABEL-KONF-Nummern bestellt werden:

KAY\_0923-xxxx                      für die digitale Servoverstärker-Serie JetMove 2xx

### Sicht auf HIPERFACE-Gegenstecker (Lötseite)



**Abb. 13: Sicht auf HIPERFACE-Gegenstecker der Serie RC (Gewinde M23)**

HIPERFACE-Kabel mit KAY_0923-xxxx			
JetMove 2xx (SUB-D-Stecker X61)	Schirmung		Motor HIPERFACE (Buchse, Löt- seite)
 <p>Befestigungsschrauben müssen metrisches Gewinde haben!</p>			
	Schirm großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!		
Pin	Signal	Adernfarbe	Pin
-	frei	-	1
-	frei	-	2
7	Sinus +	weiß	3
2	Referenz Sinus	braun	4
8	Cosinus +	grün	5
3	Referenz Cosinus	gelb	6
6	DATA - (RS-485)	grau	7
1	DATA + (RS-485)	rosa	8
4	0 V	blau	9 *)
5	Spannungsversorgung (7 bis 12 V)	rot	10
9	Thermosensor	schwarz	11
	Thermosensor	-	12 *)

\*) Pin 9 und Pin 12 sind gebrückt

Die Maße des HIPERFACE-Gegensteckers sind in Millimeter angegeben.

## 7.5 Sin-Cos-Geber-Anschluss

### 7.5.1 Adapter

Der Anschluss eines Sin-Cos-Gebers ist nur mit Hilfe eines Adapters möglich. Dieser Adapter ist bei der Jetter AG unter der folgenden Bezeichnung zu beziehen:

JM-200-ENC-ADAP (Artikel-Nr: 10000430)

An diesen Adapter kann wiederum ein 9-poliger Sub-D-Stecker des Geber-Kabels angeschlossen werden. Außerdem ermöglicht er den separaten Anschluss des Motortemperatursensors, dessen Signale bei Verwendung von Sin-Cos-Gebern meistens nicht im Geber-Kabel mitgeführt werden.

### 7.5.2 Spezifikation

#### Spezifikation des Gegensteckers für X61 (ENCODER)

- 9-poliger Sub-D-Stecker (male)
- Metallisiertes Steckergehäuse

#### Spezifikation Sin-Cos-Geber-Kabel

- Kabelquerschnitt:  $2 \times 2 \times 0,14 \text{ mm}^2 + 2 \times 0,5 \text{ mm}^2$  (AWG 26(4) + AWG 20(2)), wenn kein Index-Signal vorhanden ist.
- Kabelquerschnitt:  $3 \times 2 \times 0,14 \text{ mm}^2 + 2 \times 0,5 \text{ mm}^2$  (AWG 26(6) + AWG 20(2)), wenn ein Index-Signal vorhanden ist.
- $2 \times 0,5 \text{ mm}^2$  (AWG 20(2)) ist für die Spannungsversorgung und die GND-Leitung zu verwenden.
- Die Adern müssen paarweise verdreht und mit Gesamtschirm ausgeführt sein.
- Die folgenden Signalleitungen müssen paarig verdreht sein:
  - Sinus + und Referenz-Sinus
  - Cosinus + und Referenz-Cosinus
  - Index + und Referenz Index
  - 0 V und Spannungsversorgung
- Der Schirm muss auf beiden Seiten einen großflächigen Kontakt zu den Steckergehäusen haben.
- Material: Kupfer
- Temperaturklasse: 60 °C
- max. Kabellänge: 100 m

### 7.5.3 Anschlussbild

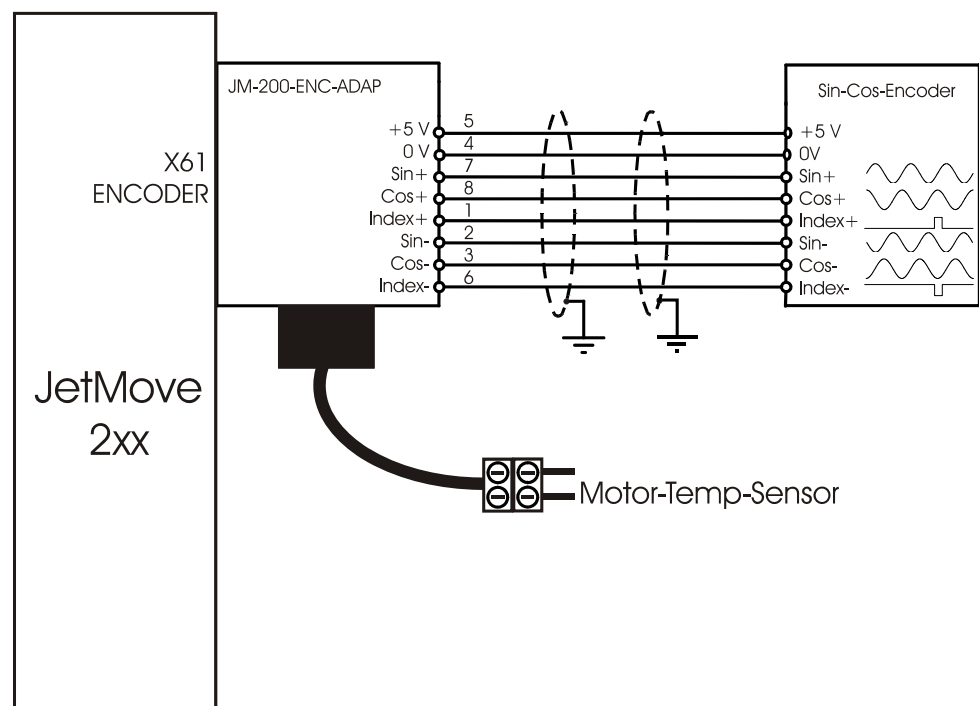
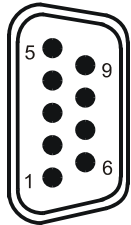
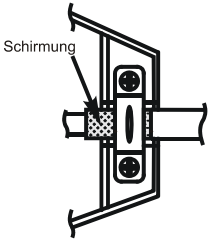


Abb. 14: Anschluss Sin-Cos-Geber mit Adapter

Sin-Cos-Geber-Kabel	
<b>JetMove 2xx (Sub-D-Stecker X61) mit Adapter JM-200-ENC-ADAP</b>	<b>Schirmung</b>
	
Befestigungsschrauben müssen metrisches Gewinde haben!	Schirm großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!
Pin	Signal
7	Sinus +
2	Referenz Sinus
8	Cosinus +
3	Referenz Cosinus
1	Index +
6	Referenz Index
4	0 V
5	Spannungsversorgung (5 V - max. 100 mA )
9	frei



## Wichtig!

### Zu beachten beim Anschluss von Sin-Cos-Gebern

- Bei Verwendung eines Sin-Cos-Gebers muss vor dem ersten Freigeben nach dem Anlegen der Logik-Versorgungsspannung am JetMove 2xx **immer** eine Kommutierungssuche durchgeführt werden. Wird dies nicht beachtet, kann der Motor unkontrollierte Bewegungen ausführen.
- Die Zählrichtung der Position im JetMove 2xx wird in folgenden Fällen herumgedreht:  
Fall 1: Vertauschen der Signale von Sinus+ mit Cosinus+ und Referenz-Sinus mit Referenz-Cosinus  
Fall 2: Vertauschen des Signals Sinus mit Referenz-Sinus  
Fall 3: Vertauschen des Signals Cosinus mit Referenz-Cosinus
- Durch Leitungsverluste kann am Geber eine kleinere Spannung als 5 V anstehen. Wenn notwendig müssen die Adern für die Gebersversorgung einen größeren Querschnitt haben.
- Wird kein Motor-Temperatur-Sensor verwendet, müssen die Eingänge am Adapter kurzgeschlossen werden, damit der JetMove 2xx keinen Fehler anzeigt.

## 7.6 Externer Ballastwiderstand und Zwischenkreis-Verbindung

Verbindung zwischen externem Ballastwiderstand und dem Zwischenkreis eines anderen JM-204-480	
Anschlussklemmen Verstärker X63	Steckerbelegung
$U_{B-}$	Negativer Pol der Zwischenkreisspannung
$U_{B+}$	Positiver Pol der Zwischenkreisspannung
$BR_{int}$	Verbindung mit dem internen Ballastwiderstand (muss zu diesem Zweck mit $BR_c$ verbunden werden)
$BR_c$	Bezugspotential für den Ballastkreis

### GEFAHR durch hohe Betriebsspannung und Stromschlag!



Gefahr

### Es treten lebensgefährliche Spannungen bis 850 V auf!

Beachten Sie die folgenden Maßnahmen, um Muskelverkrampfungen, Verbrennungen, Bewusstlosigkeit, Atemstillstand usw. und Tod zu vermeiden:

**Alle 8 Anschlussklemmen von X63 sind mit einer hohen Zwischenkreisspannung verbunden!**



Stellen Sie **niemals** eine Verbindung zu diesen Anschlussklemmen her, während der JetMove 204-480 mit Spannung versorgt wird oder bis zu 7 Minuten, nachdem der JetMove 204-480 von der Spannungsversorgung getrennt ist.

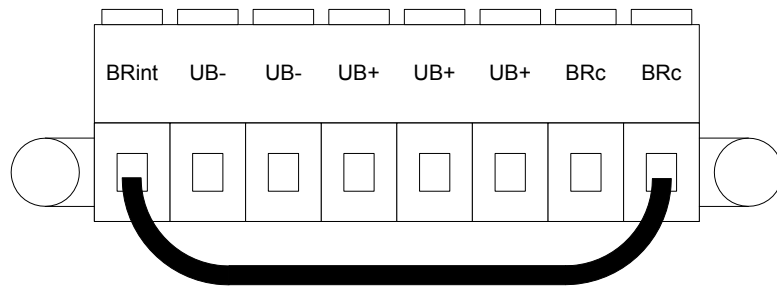
### Ballastsystem

Wenn ein mechanisches System durch den Motor gebremst wird, wird die Energie an den Servoverstärker zurückgegeben. Diese Energie wird an den Ballastwiderstand umgeleitet; dort wird sie in Wärme umgewandelt. Der Ballastwiderstand wird mit Hilfe der Ballastschaltung auf den Zwischenkreis geschaltet.

Der JetMove 204-480 wird mit einem internen Ballastwiderstand geliefert. Wenn die Energie, die an den internen Widerstand zurückgegeben wird, zu hoch ist, kann zusätzlich ein externer Ballastwiderstand verwendet werden. Man kann den JetMove 204-480 auch nur mit einem externen Ballastwiderstand betreiben.



### Der Gebrauch des internen Ballastwiderstands (Auslieferungszustand)

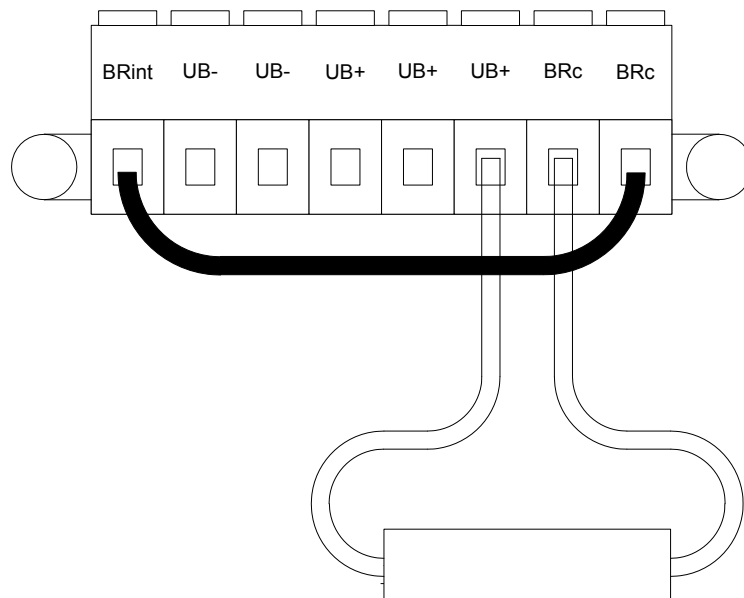


**Abb. 15: Verdrahtung von X63 zum Anschluss des internen Ballastwiderstands**

Für den Gebrauch des internen Ballastwiderstands muss eine Verbindung mit der Anschlussklemme BRint und mit einer zu X63 gehörigen Anschlussklemme BRc hergestellt werden. Dies ist die Standard-Verdrahtung des JetMove 204-480 im Auslieferungszustand von der Jetter AG.

JetMove 204-480 ermittelt die Belastung des Ballastwiderstands und setzt ein Warnungs-Bit, wenn die Last einen bestimmten Wert erreicht. Wenn der Widerstand überlastet ist, kommt eine Fehlermeldung (Fehler F06). In diesem Fall muss ein externer Ballastwiderstand verwendet werden.

### Gebrauch des externen Ballastwiderstandes zusätzlich zum internen Ballastwiderstand



**Abb. 16: Verdrahtung von X63 zum Anschluss des internen und externen Ballastwiderstands**

Bringen Sie den externen Ballastwiderstand zwischen einer Anschlussklemme UB+ und einer Anschlussklemme BR<sub>c</sub> an.

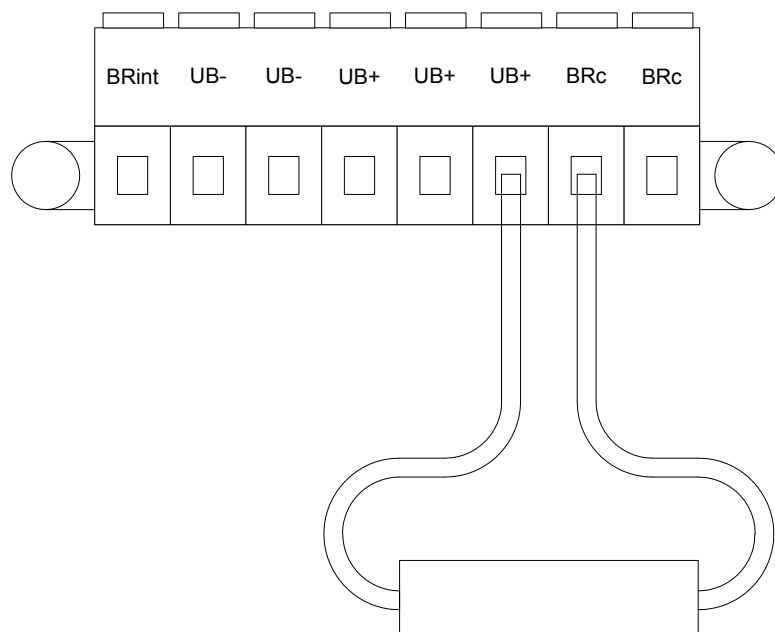
Parameter des externen Ballastwiderstands bei dieser Konfiguration:

Wert des Widerstands: 120  $\Omega$   
 Dauerleistung: 75 W oder höher  
 Spitzenleistung: 1 kW für 0,6 s  
 Typ: Niedrige Induktivität

Bei dieser Konfiguration ist die Energieaufnahme doppelt so hoch wie bei der Konfiguration mit nur dem internen Widerstand.  
 Dennoch wird immer noch die Hälfte der Wärme unter der Abdeckung des Verstärkers abgegeben.

Um das zu vermeiden, kann man eine dritte Konfiguration wählen:

#### Gebrauch des externen Ballastwiderstandes statt des internen Ballastwiderstands



**Abb. 17: Verdrahtung von X63 zum Anschluss des externen Ballastwiderstands**

Bringen Sie den externen Ballastwiderstand zwischen einer Anschlussklemme UB+ und einer Anschlussklemme BR<sub>c</sub> an.  
 Beseitigen Sie die Brücke zwischen BR<sub>int</sub> und BR<sub>c</sub>.

Parameter des externen Ballastwiderstands bei dieser Konfiguration:

Wert des Widerstands:	120 $\Omega$
Dauerleistung:	75 W oder höher
Spitzenleistung:	1 kW für 0,6 s
Typ:	Niedrige Induktivität

Das sind dieselben Werte wie beim internen Widerstand.

Alternativ dazu können folgende Parameter für den Widerstand gelten:

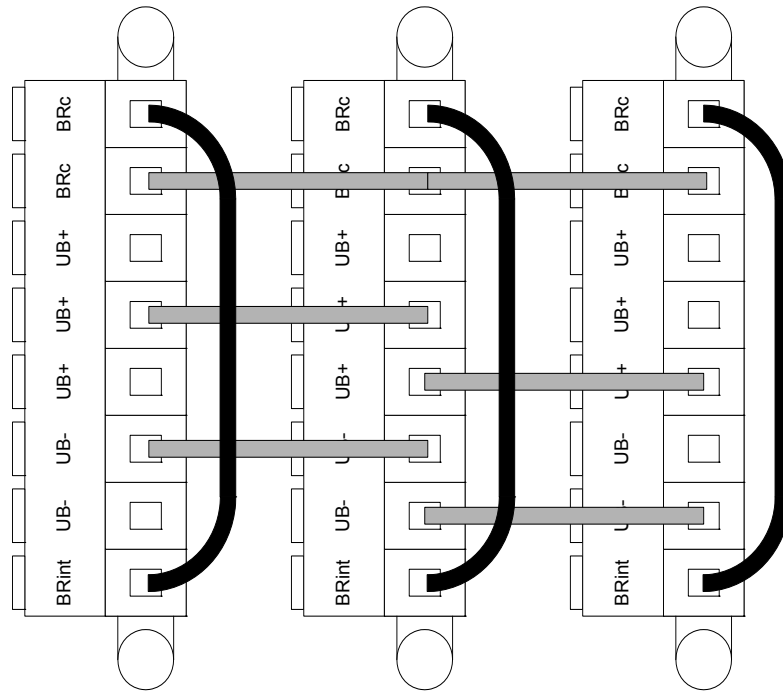
Wert des Widerstands:	60 $\Omega$
Dauerleistung:	150 W oder höher
Spitzenleistung:	2 kW für 0,6 s
Typ:	Niedrige Induktivität

Bei dieser Konfiguration ist die Energieaufnahme doppelt so hoch wie bei der Konfiguration mit nur dem internen Widerstand.  
Bei beiden Widerständen funktioniert die interne Überwachung der Überlast genauso, als wenn nur der interne Ballastwiderstand benutzt würde.

## **Zwischenkreise von zwei oder drei JetMove 204-480 verbinden**

Eine andere Art, die Energie, die während des Bremsvorgangs vom Motor kommt, nutzbar zu machen, ist das Verkoppeln der Zwischenkreise mehrerer JetMove 204-480. In den meisten Fällen müssen in einer Maschine nicht alle Achsen gleichzeitig bremsen. So können andere Achsen die rückgeführte Energie zur Beschleunigung nutzen.

Durch das Verkoppeln wird die Wärme im Verstärker, die durch den Ballastwiderstand erzeugt wurde, vermindert, während eine höhere Dynamik entsteht, wenn nicht alle Achsen gleichzeitig beschleunigen.



**Abb. 18: Verdrahtung von X63 zum Verkoppeln von Zwischenkreisen bei bis zu drei JetMove 204-480**

Das Verkoppeln garantiert eine gleichmäßig verteilte Last für alle internen Ballastwiderstände. Ein spezieller Ballastkreis stellt sicher, dass die Bremsenergie, die von keinem anderen Verstärker genutzt wird, gleichmäßig unter allen Ballastwiderständen verteilt wird.



### Wichtig!

#### Anforderungen beim Verkoppeln von Zwischenkreisen:

- Verbinden Sie vollständig alle Drähte von X63 vor dem Zuschalten eines gekoppelten JetMove 204-480.  
**Andernfalls kann das Gerät beschädigt werden!**
- Verkoppeln Sie nicht mehr als drei JetMove 204-480.
- Verkoppeln Sie nicht JetMove 204-480 mit anderen Verstärkertypen.
- Schalten Sie die anderen JetMove 204-480 nicht frei, wenn eines der verkoppelten Geräte nicht funktionsbereit ist.



Die Stromversorgungen verkoppelter JetMove 204-480 müssen gleichzeitig ein- und ausgeschaltet werden. Verbinden Sie deshalb bitte die Versorgungsleitungen der verkoppelten JetMove 204-480 mit ein- und demselben Schütz und derselben Sicherung und verwenden Sie einen einheitlichen Kabelquerschnitt und eine einheitliche Kabellänge (Unterschied < 0,5 m).



Der minimale Kabelquerschnitt für eine Zwischenkreisverbindung beträgt 4 mm<sup>2</sup> (AWG 12).



Die maximale Kabellänge zwischen zwei JetMove 204-480 beträgt 0,5 m.

Es ist auch möglich, verkoppelte Zwischenkreise mit externen Ballastwiderständen zu kombinieren. In diesem Fall ist es wichtig, dieselben Widerstände und dieselben Kabel bei allen miteinander verkoppelten JetMove 204-480 zu verwenden.

## 7.7 Digitale Eingänge, Versorgung der Logik

### Spezifikation Klemme X10

- 10-polige Federkraftklemme (Typ: ZEC 1,0/10-ST-3,5)
- Anschließbarer Aderquerschnitt: 0,2 ... 1 mm<sup>2</sup> (AWG 24 ... AWG 16)  
mit Aderendhülse mit Kunststoffhülse: 0,25 ... 0,75 mm<sup>2</sup> (AWG 24 ... AWG 18)
- Schraubendreher mit Klinge: 0,4 x 2,5 mm

Digitale Eingänge, Versorgung der Logik			
Anschluss-Klemmen X10 am Verstärker	Signal	Funktion	Spezifikation
ENABLE	Hardware-Enable für die Stromversorgung des Motors (Eingang)	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Ein High-Signal an diesem Eingang ist notwendig, dass der Motor bestromt werden kann (dieses muss vor dem Software-Enable anliegen).</li> <li>• Ein Low-Signal macht den Motor sofort stromlos.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• DC 24 V</li> <li>• max. 7,5 mA</li> <li>• Schaltschwelle: &lt; 6 V low, &gt; 15 V high</li> </ul>
REF	Referenzschalter (Eingang)	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Abhängig von der Parametrierung wird dieser Eingang für die Referenzierung verwendet.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• DC 24 V</li> <li>• max. 7,5 mA</li> <li>• Schaltschwelle: &lt; 6 V low, &gt; 15 V high</li> </ul> <p>Öffner oder Schließer</p>
LIMIT +	positiver Endschalter (Eingang)	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Abhängig von der Parametrierung wird dieser Eingang als positiver Endschalter verwendet.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• DC 24 V</li> <li>• max. 7,5 mA</li> <li>• Schaltschwelle: &lt; 6 V low, &gt; 15 V high</li> </ul> <p>Öffner oder Schließer Öffner empfohlen</p>

LIMIT -	negativer Endschalter (Eingang)	<ul style="list-style-type: none"> <li>Abhängig von der Parametrierung wird dieser Eingang als negativer Endschalter verwendet.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>DC 24 V</li> <li>max. 7,5 mA</li> <li>Schaltschwelle: &lt; 6 V low, &gt; 15 V high</li> </ul> <p>Öffner oder Schließer Öffner empfohlen</p>
INPUT	Digitaleingang	<ul style="list-style-type: none"> <li>Abhängig von der Parametrierung kann dieser Eingang für Schnellhalt, Positions-Capture oder Referenzieren ohne Anhalten verwendet werden.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>DC 24 V</li> <li>max. 7,5 mA</li> <li>Schaltschwelle: &lt; 6 V low, &gt; 15 V high</li> </ul>
⊥	Bezugsmasse		Masse <sup>*)</sup> für alle Eingänge und die Versorgung der Logik
⊥	Bezugsmasse		Masse <sup>*)</sup> für alle Eingänge und die Versorgung der Logik
DC 24 V	Spannungsversorgung der Rechnerlogik		DC 20 ... 30 V (I < 0.8 A)
BRAKE 1	Bremsrelaiskontakt Br1	Relaiskontakt für die Motorhaltebremse.	V <sub>max.</sub> = DC 30 V I <sub>max.</sub> = DC 2 A
BRAKE 2	Bremsrelaiskontakt Br2	<p>Das Relais kann durch das Steuerungsprogramm oder durch die Firmware des JetMove 204-480 beim Freigeben des Motorstroms geschaltet werden.</p> <p><b>Wichtiger Hinweis!</b> Eine Freilaufdiode ist notwendig, falls diese nicht im Motor integriert ist. Bei Jetter Motoren sind keine Freilaufdioden integriert! Empfohlener Diodentyp: 1N4002</p>	<p>Kontakt: Typ NO</p> <p>Diese Anschlüsse dürfen nur mit Geräten verbunden werden, die den gleichen Massebezug haben wie die Versorgung der Logik.</p>

<sup>\*)</sup> ist mit der Masse der Steuerung verbunden

Anschlussplan siehe "Anschlusspläne", Seite 83.

## 7.8 Beschaltung der digitalen Ausgänge

Digitale Ausgänge		
Anschlussklemmen X31 am Verstärker	Signal	Spezifikation
DC 24V	Stromversorgung für die Ausgänge	DC 20 ... 30 V bei I = max. 2 A (max. 0,5 A pro Ausgang)
1 2 3 4	Digitale Ausgangssignale (PNP-Ausgänge)	Siehe "Digitale Ausgänge", Seite 37.
0 V	Bezugsmasse	Masse <sup>*)</sup>

<sup>\*)</sup> ist mit der Masse der Steuerung verbunden

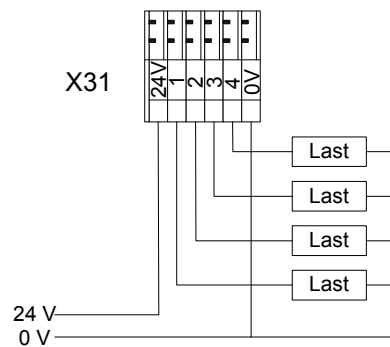


Abb. 19: Beschaltung der digitalen Ausgänge



## 7.9 Jetter Systembus

Der Jetter Systembus verbindet den JetMove 204-480 mit der SPS und anderen JetMoves oder Jetter SPS-Modulen. Dabei ist der Systembuseingang BUS-IN ein 9-poliger Sub-D-Stecker, während der Busausgang BUS-OUT eine 9-polige Sub-D-Buchse ist.

### 7.9.1 Spezifikation Jetter Systembus-Kabel

#### Spezifikation Stecker

##### BUS-OUT-Seite (X19)

- 9-poliger Sub-D-Stecker (male)
- Metallisiertes Gehäuse

##### BUS-IN-Seite (X18)

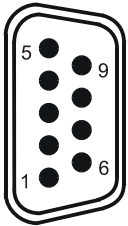
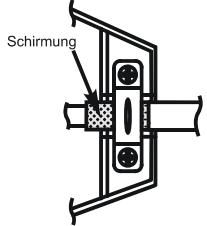
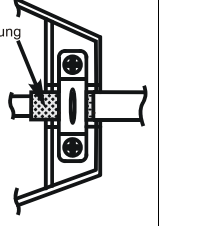
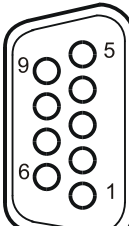
- 9-polige Sub-D-Buchse (female)
- Metallisiertes Gehäuse

#### Spezifikation Systembus-Kabel

Um ein Systembus-Kabel herzustellen, sind die folgenden Mindestanforderungen von Bedeutung:

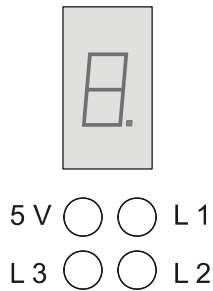
Technische Daten Systembus-Kabel		
Funktion	Beschreibung	
Querschnitt	1 MBaud:	0,25 bis 0,34 mm <sup>2</sup> (AWG 24 bis 22)
	500 kBaud:	0,34 bis 0,50 mm <sup>2</sup> (AWG 22 bis 20)
	250 kBaud:	0,34 bis 0,60 mm <sup>2</sup> (AWG 22 bis 19)
	125 kBaud:	0,50 bis 0,60 mm <sup>2</sup> (AWG 20 bis 19)
Kapazität des Kabels	Maximal 60 pF / m	
Spezifischer Widerstand	1 MBaud:	Maximal 70 Ω/km
	500 kBaud:	Maximal 60 Ω/km
	250 kBaud:	Maximal 60 Ω/km
	125 kBaud:	Maximal 60 Ω/km
Adernzahl	5	
Schirmung	Gesamt, nicht paarig	
Drillung	Das Adernpaar für CL und CH verdreht	
Material	Kupfer	
Temperaturklasse	60 °C	

Zulässige Kabellängen			
Baudrate	Max. Kabellänge	Max. Stichlei- tungslänge	Max. Gesamt-Stich- leitungslänge
1 MBaud	30 m	0,3 m	3 m
500 kBaud	100 m	1 m	39 m
250 kBaud	200 m	3 m	78 m
125 kBaud	200 m	-	-

Systembus-Kabel mit Kabel-Konf-Nr. 530			
		Schirmung	
			
<b>BUS-OUT</b>	Schirm großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!		<b>BUS-IN</b>
<b>Pin</b>	<b>Signal</b>		<b>Pin</b>
1	CMODE0		1
2	CL		2
3	GND		3
4	CMODE1		4
5	TERM		5
6	frei		6
7	CH		7
8	frei		8
9	Nicht anschließen		9

## 8 Betriebsüberwachung

Die Leuchtdioden der Endstufe zeigen die Betriebszustände des digitalen Servoverstärkers an.



LEDs am JetMove 204-480		
LED	Farbe	Bedeutung
<b>5 V</b>	Grün	Logikspannung in Ordnung
<b>L1</b>	Gelb	Achse steht (Drehzahl = 0)
<b>L2</b>	Gelb	Positiver Endschalter-Eingang (LIMIT+) ist mit 24 V belegt.
<b>L3</b>	Gelb	Negativer Endschalter-Eingang (LIMIT-) ist mit 24 V belegt.

### Hinweis!

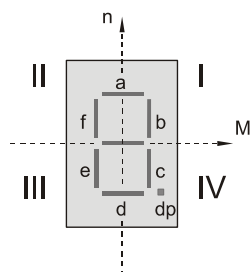


Die 7-Segment-Anzeige der Endstufe zeigt Betriebs- und Fehlerzustände des digitalen Servoverstärkers an. Die unterschiedlichen Display-Modi werden im Motion Setup festgelegt. Modus 0 (default) wird für den normalen Betrieb und Modus 1 für die Inbetriebnahme eingesetzt.

7-Segment-Anzeige JetMove 204-480 Modus 0: Normalbetrieb		
Farbe	Zustand	Bedeutung
<b>0</b>	NICHT EINSCHALTBEREIT	Initialisierung der Gerätefunktionen
<b>1</b>	EINSCHALTSPERRE	Initialisierung abgeschlossen. Sicherer Zustand nach Initialisierung und Quittierung von Fehlern. Das Einschalten des Reglers ist möglich.
<b>2</b>	EINSCHALTBEREIT	Der Regler wurde durch ein Software-Kommando abgeschaltet. Das Einschalten des Reglers ist möglich.
<b>3</b>	INGESCHALTET	Die Zwischenkreisüberwachung ist aktiv.
<b>4</b>	BETRIEB_FREIGEgeben	Der Regler ist freigegeben.
<b>7</b>	SCHNELL-HALT AUSGELOST	Ein Schnellhalt wurde ausgelöst. Der Antrieb wurde auf $n = 0$ abgebremst und anschließend gesperrt.

### 7-Segment-Anzeige JetMove 204-480 Modus 0: Normalbetrieb

<b>E</b>	FEHLER-REAKTION IST AKTIV	Ein Fehler wurde erkannt. Eventuell ist eine einstellbare Fehlerreaktion aktiv.
<b>F</b>	STÖRUNG	Der Regler ist gesperrt, der Fehler kann quittiert werden.
<b>F X. X.</b>	FEHLER-NUMMER	Fehler mit Fehlernummer X. X. aktiv.
<b>.</b>	Blinkender Punkt	Warnung aktiv
<b>0.</b>	Blinkende NULL	Bootsektor aktiv
<b>C.</b>	Blinkendes C	Betriebssystem-Flash wird gelöscht
<b>E.</b>	Blinkendes E	Betriebssystem-Flash wird gelöscht
<b>L.</b>	Blinkendes L	Betriebssystem-Loader wird geladen
<b>P.</b>	Blinkendes P	Betriebssystem wird ins Flash übertragen
<b>U.</b>	Blinkendes U	Bootsektor wartet auf Betriebssystemupdate



### 7-Segment-Anzeige JetMove 204-480 Modus 1: Inbetriebnahme

Farbe	Bedeutung	Bedeutung
<b>g</b>	$n_{\text{Istwert}} < 0,5 \% n_{\text{max.}}$	--
<b>b</b>	$M > 0, n > 0 \rightarrow$ Quadrant I	Betriebsart Motor
<b>c</b>	$M < 0, n > 0 \rightarrow$ Quadrant II	Betriebsart Generator
<b>e</b>	$M < 0, n < 0 \rightarrow$ Quadrant III	Betriebsart Motor
<b>f</b>	$M > 0, n < 0 \rightarrow$ Quadrant IV	Betriebsart Generator
<b>a</b>	Positive Stromgrenze erreicht	--
<b>d</b>	Negative Stromgrenze erreicht	--

## 9 Diagnose

### 9.1 Fehlermeldungen

#### Hinweis!



Bei einer Fehlermeldung erscheint im Sekundentakt in der 7-Segment-Anzeige nacheinander ein F und zwei aufeinander folgende Ziffern.

**Fehlertabelle JetMove 204-480**

Fehler-nummer	Fehlerart	Beschreibung	Fehlerreaktion	Fehlerbehebung
<b>F 00</b>	Fehler der Hardware	Interner Hardware-Defekt	– Sofortige Reglersperre	– Gerät vom Netz trennen – Gerät zur Reparatur einschicken
<b>F 01</b>	Fehler bei der internen Spannungsversorgung	Eine oder mehrere Spannungsversorgungen liegen außerhalb der zulässigen Grenzwerte.	– Sofortige Reglersperre	– Gerät vom Netz trennen – Gerät zur Reparatur einschicken
<b>F 02</b>	Netzphasenfehler	Der Servoverstärker hat festgestellt, dass eine Netzphase ausgefallen ist.	– Sofortige Reglersperre	– Kontrolle von Sicherungen und Verdrahtungen – Fehler quittieren
<b>F 03</b>	Motorleitungsbruch	Das Motorkabel ist gebrochen  Beachten Sie bitte: Der Test des Motorkabels erfolgt bei der ersten Regler-Freigabe.	– Sofortige Reglersperre	– Überprüfung der Anschlüsse des Motorkabels – Fehler quittieren
<b>F 04</b>	Überspannung im Zwischenkreis	Eine Zwischenkreisspannung > 850 V wurde ermittelt.	– Sofortige Reglersperre	– Versorgung der Eingangsspannung überprüfen. – Wenn der Motor als Generator betrieben wird, die Rückspeiseleistung verkleinern – Fehler quittieren

## Fehlertabelle JetMove 204-480

Fehler-nummer	Fehlerart	Beschreibung	Fehlerreaktion	Fehlerbehebung
<b>F 05</b>	Überstrom	Der Geräte-Ausgangsstrom war größer als 2,5 x Geräte-Nennstrom.	– Sofortige Reglersperre	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Das Motorkabel auf Kurzschluss zwischen den Leitungen oder zwischen Leitungen und Erde überprüfen</li> <li>– Stromregler-Parameter überprüfen Wenn notwendig, Parameter korrigieren</li> <li>– Fehler quittieren</li> </ul>
<b>F 06</b>	Ballast-Überlast	Der Ballastwiderstand ist überlastet worden	– Sofortige Reglersperre	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Gerät abkühlen lassen</li> <li>– Nach Abkühlung des Motors Fehler quittieren</li> <li>– Rückspeiseleistung verringern</li> </ul>
<b>F 07</b>	Übertemperatur Gerät	Der Verstärker hat die maximal zulässige Temperatur erreicht	– Sofortige Reglersperre	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Gerät abkühlen lassen</li> <li>– Nach Abkühlung des Motors Fehler quittieren</li> <li>– Energiezufuhr des Antriebssystems drosseln</li> </ul>
<b>F 08</b>	Übertemperatur Motor	Der Motor hat die maximal zulässige Temperatur erreicht Siehe auch "Eingebauter Temperatursensor", Seite 39	– Sofortige Reglersperre	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Motor abkühlen lassen</li> <li>– Nach Abkühlung des Motors Fehler quittieren</li> <li>– Die durchschnittliche Motorlast reduzieren</li> </ul>
<b>F 09</b>	Fehlfunktion Geber	Geberbruch oder Initialisierungsfehler Geber	– Sofortige Reglersperre	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Bitte verwenden Sie das Motion Setup zur ausführlichen Diagnose</li> <li>– Kontrolle der Geberleitung und sämtlicher Steckverbindungen</li> <li>– Fehler quittieren</li> </ul>
<b>F 10</b>	Überdrehzahl	Der Drehzahl-Istwert hat einen Wert von 1,25 x maximaler Drehzahl überschritten	– Sofortige Reglersperre	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Überprüfen der Anschlüsse von Motor und Geber</li> <li>– Kontrolle der Drehzahlregler-Parameter Wenn notwendig Parameter ändern</li> <li>– Fehler quittieren</li> </ul>
<b>F 11</b>	Strom-Messbereich wird überschritten	Ein kurzfristig zu hoher Strom wurde entdeckt	– Sofortige Reglersperre	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Kp des Stromreglers um 10 bis 20 % drosseln</li> <li>– Fehler quittieren</li> </ul>

<b>Fehlertabelle JetMove 204-480</b>				
<b>Fehler- nummer</b>	<b>Fehlerart</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Fehlerreaktion</b>	<b>Fehlerbehebung</b>
<b>F 12</b>	Erdschluss	Eine oder mehrere Phasen des Motor-kabels oder innerhalb des Motors haben einen Erdschluss	– Sofortige Reglersperre	– Motorkabel und Motor kontrollieren – Fehler quittieren
<b>F 13 (kombi- niert mit F00)</b>	Interner Prüfsummenfehler	Ein interner Prüfsummenfehler ist aufgetreten	– Sofortige Reglersperre	– 24 V - Spannungsversorgung aus- und wieder einschalten – Wenn der Fehler wiederholt auftritt, geben Sie den Verstärker bitte zur Reparatur zurück
<b>F 14 (kombi- niert mit F 00)</b>	Interner Fehler in der Kommunikation	Ein interner Kommunikationsfehler ist aufgetreten	– Sofortige Reglersperre	– 24 V - Spannungsversorgung aus- und wieder einschalten – Wenn der Fehler wiederholt auftritt, geben Sie den Verstärker bitte zur Reparatur zurück
<b>F 15</b>	Die Hardware-Freigabe fehlt	Die Software-Freigabe erfolgt ohne Hardware-Freigabe	– Sofortige Reglersperre	– Mit Hilfe der Software den Antrieb deaktivieren – Fehler quittieren
<b>F16</b>	Überstrom am Versorgungseingang	Der Strom am Versorgungseingang ist zu hoch	– Sofortige Reglersperre	– Eingangsspannung überprüfen – Mechanische Leistung des Motors reduzieren – Fehler quittieren
<b>F 17</b>	Software-Endschalter betätigt	Die Istposition ist außerhalb des Bereichs der Software-Grenzen; ein Software-Endschalter ist betätigt	– Bei Maximalstrom (maximalem Drehmoment) anhalten	– Zielposition überprüfen – Fehler quittieren – Die Achse innerhalb des Bereichs der Software-Grenzen zurückfahren (die Überwachung der Software-Endschalter wird automatisch aktiv, wenn die Achse wieder in diesem Bereich ist)

## Fehlertabelle JetMove 204-480

Fehler-nummer	Fehlerart	Beschreibung	Fehlerreaktion	Fehlerbehebung
<b>F 18</b>	Hardware-Endschalter betätigt	Ein Hardware-Endschalter ist betätigt	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Bei Maximalstrom (maximalem Drehmoment) anhalten</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Zielposition überprüfen</li> <li>– Referenzpunkt überprüfen</li> <li>– Fehler quittieren</li> <li>– Die Achse innerhalb des Bereichs der Hardware-Grenzen zurückfahren (die Überwachung der Hardware-Endschalter wird automatisch aktiv, wenn die Achse den Schalter verläßt)</li> </ul>
<b>F 20</b>	Unterspannung im Zwischenkreis	Die Zwischenkreisspannung beträgt weniger als der festgelegte Minimalwert	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Mit der Stopp-rampe für Not-Halt anhalten</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Die Versorgungsspannung überprüfen</li> <li>– Den Parameter "U<sub>ZK</sub> Min. Auslösepunkt" überprüfen</li> <li>– Fehler quittieren</li> </ul>
<b>F 21</b>	Überspannung bei der Zwischenkreisspannung	Die Zwischenkreisspannung hat den festgesetzten Maximalwert überschritten	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Mit der Stopp-rampe für Not-Halt anhalten</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Die Versorgungsspannung überprüfen</li> <li>– Bei rückspeisendem Betrieb Bremsleistung des Motors reduzieren</li> <li>– Fehler quittieren</li> </ul>
<b>F 22</b>	Der Antrieb blockiert	Der Antrieb war länger als die im Parameter "Blockier- Ansprechzeit" eingestellte Zeit nicht in der Lage, die Schwelle n = 0 zu überwinden.	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Sofortige Reglersperre</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Ursache der Blockierung beseitigen</li> <li>– Fehler quittieren</li> </ul>
<b>F 23</b>	Schleppfehler	Der Schleppfehler hat den Grenzwert, der im Parameter "Schleppfehler-Grenze" beschrieben ist, länger als die Zeit, die im Parameter "Zeit des Schleppfehler-Fensters" definiert ist, überschritten.	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Mit der Stopp-rampe für Not-Halt anhalten</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Die Mechanik prüfen</li> <li>– Prüfen Sie die Steilheit der Start-/Stopp-rampen und die Verstärker-Parameter bezogen auf die Parameter "Schleppfehler-Grenze" und "Zeit des Schleppfehler-Fensters"</li> <li>– Fehler quittieren</li> </ul>
<b>F 24 (kombiniert mit F 01)</b>	Fehler bei der 24 V-Spannungsversorgung	Die externe 24 V - Spannungsversorgung war tatsächlich kleiner als 18 V	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Sofortige Reglersperre</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>– Prüfen Sie die externe Stromversorgung</li> <li>– Fehler quittieren</li> </ul>



<b>Fehlertabelle JetMove 204-480</b>				
<b>Fehler-nummer</b>	<b>Fehlerart</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Fehlerreaktion</b>	<b>Fehlerbehebung</b>
<b>F 25 - F 27 (kombi- niert mit F 01)</b>	Fehler bei der in- ternen Span- nungsversorgung	Eine oder mehrere interne Span- nungsversorgun- gen fallen unter ihren Grenzwert ab	– Sofortige Reg- lersperre	– Fehlernummer notieren – Gerät zur Reparatur ein- schicken
<b>F28</b>	Fehler im Lade- kreis	Der Stromkreis der Eingangsstrom- Begrenzung ist ge- stört	– Sofortige Reg- lersperre	– Fehlernummer notieren – Gerät zur Reparatur ein- schicken
<b>F29</b>	Eingangsleistung zu hoch	Die mittlere Ein- gangsleistung der 230 V-Versorgung war zu hoch.	– Sofortige Reg- lersperre	– Fehler quittieren – Die durchschnittliche Motorlast reduzieren
<b>F30</b>	I <sup>2</sup> t Error	Die mittlere Motor- verlustleistung war größer als der durch die Parame- ter "Nennstrom", "Überlastfaktor" und "Motorzeitkon- stante" berechnete Wert. Siehe "I <sup>2</sup> t-Berech- nung", Seite 39	– Sofortige Reg- lersperre	– Motor abkühlen lassen – Nach Abkühlung des Motors Fehler quittieren – Die Konfiguration des Motor-Nennstroms, des Überlastungsfaktors und der Motor-Zeitkon- stante überprüfen – Die durchschnittliche Motorlast reduzieren
<b>F31</b>	Motorüberlast- Schutz nach UL	Die durchschnittli- che Verlustleistung des Motors ist hö- her als nach UL festgesetzt Siehe Kapitel 5.2.3 "Mo- torüberlast-Schutz nach UL", Seite 41	– Sofortige Reg- lersperre	– Motor abkühlen lassen – Fehler quittieren – Die durchschnittliche Motorlast reduzieren
<b>F38</b>	Gebersignal un- symmetrisch	Die analogen Si- nus-Cosinus-Sig- nale haben nicht dieselbe Amplitu- de.	– Sofortige Reg- lersperre	– Verdrahtung oder Ge- bersignale überprüfen – Fehler quittieren
<b>F39</b>	Fehler bei Kom- mutierungsfin- dung	Die Messung der Kommütierungsöff- sets konnte nicht sicher abgeschlos- sen werden.	– Sofortige Reg- lersperre	– Parametrierung prüfen – Verdrahtung oder Ge- bersignal überprüfen – Fehler quittieren
<b>F42</b>	Fehlfunktion Ge- ber 2 (nur bei Opti- on CNT)	Geberbruch oder Initialisierungsfeh- ler Geber	– Sofortige Reg- lersperre	– Kontrolle der Geberlei- tung und sämtlicher Steckverbindungen – Fehler quittieren

---

## 9.2 Warnungen

Wenn der Punkt im Display blinkt, sind eine oder mehrere Warnungen erkannt worden. Bitte überprüfen Sie im Motion Setup oder durch Erteilen der Motion-Befehle im Steuerungsprogramm, welche Warnung gerade aktiv ist.

# 10 Anschlusspläne

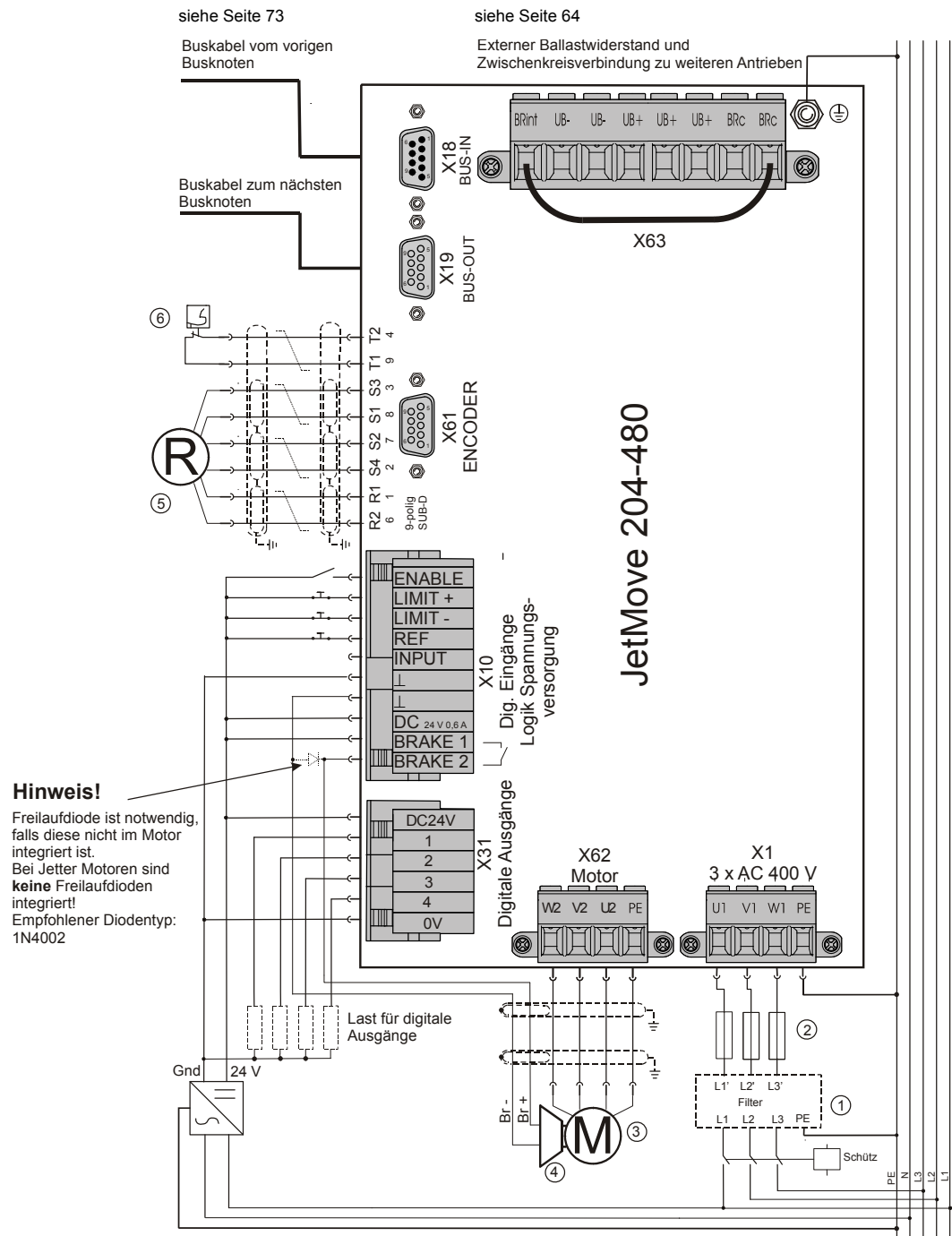


Abb. 20: Anschlussplan für JetMove 204-480-RE

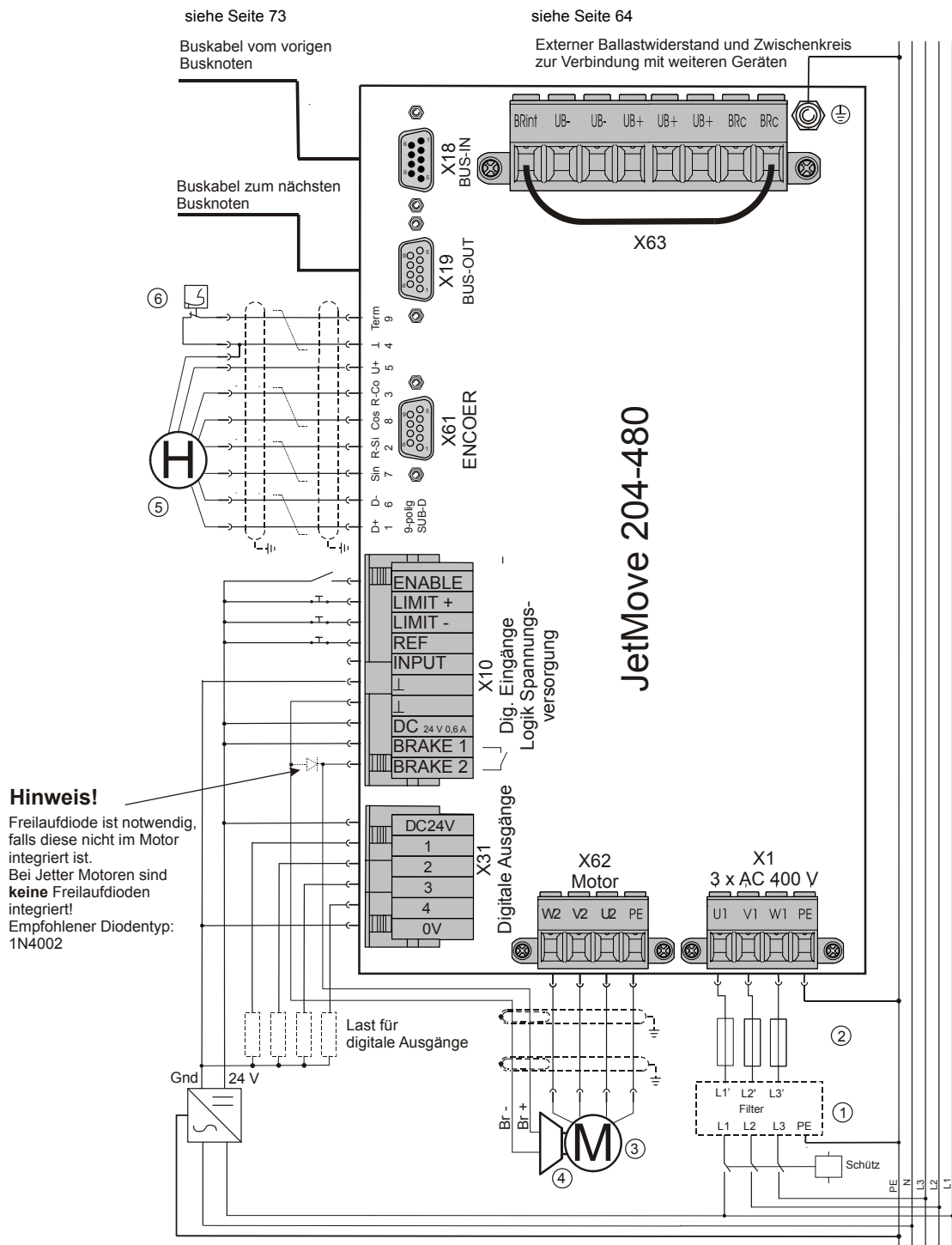


Abb. 21: Anschlussplan für JetMove 204-480-HI

## **Legende zu den Anschlussplänen:**

- |          |   |
|----------|---|
| <b>1</b> | Netzfilter (optional) (siehe "Netzfilter" auf Seite 36)       |
| <b>2</b> | Netzschutz (siehe "Überlastschutz" auf Seite 35)              |
| <b>3</b> | Motor   |
| <b>4</b> | Motorhaltebremse (optional)                                   |
| <b>5</b> | Positionsgeber (Resolver oder Absolutwertgeber mit HIPERFACE) |
| <b>6</b> | Motor-Temperaturschutzschalter                                |



# 11 Analogeingang (Option)

## 11.1 Funktion

Für den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 kann eine integrierte Analogeingangskarte als Option bestellt werden (Artikelbezeichnung des Geräts: JM-204-480...-IA1). Diese stellt einen Analogeingang mit einer Auflösung von 12 Bit zur Verfügung. Der gewandelte Wert der gemessenen Spannung kann vom Steuerungsprogramm über ein JetMove-Register gelesen oder von der Firmware des JetMove in einem zusätzlichen Regler mit verarbeitet werden. Auf diese Weise lassen sich z. B. Druckregelungen realisieren, bei denen der vom JetMove angetriebene Motor den Druck aufbaut. Ein Drucksensor in der Maschine würde in diesem Fall den aktuellen Druck über den Analogeingang des JetMove der Regelung mitteilen.

## 11.2 Technische Daten

Technische Daten für den Analogeingang	
Anschluss	Sub-D-Stecker (Pin) am Gerät
Spannungsbereich	0 ... 10 V
Eingangsstrom	max. 1,4 mA
Auflösung	12 Bit
Wertebereich	0 ... 32767 (Auflösung in 8-er-Schritten)
Potentialtrennung	keine
Genauigkeit Nullpunktfehler Verstärkungsfehler	max. $\pm 5$ LSB ( $\pm 40$ Werte) entsprechen $\pm 12,2$ mV max. $\pm 10$ LSB ( $\pm 80$ Werte) entsprechen $\pm 24,4$ mV

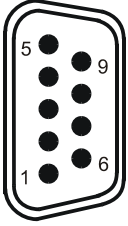
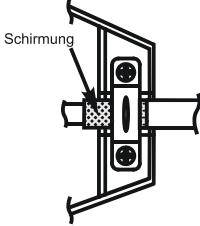
## 11.3 Anschlussbeschreibung

### Spezifikation des Gegensteckers für X72

- 9-polige Sub-D-Buchse (female)
- Metallisiertes Gehäuse

### Spezifikation des Analogeingangs-Kabels

- Kabelquerschnitt:  $2 \times 0,14 \text{ mm}^2$  min. (AWG 26(2))
- Adern verdreht mit Gesamtschirm
- Der Schirm muss auf beiden Seiten einen großflächigen Kontakt zu den Steckergehäusen haben.
- Material: Kupfer
- Temperaturklasse: 60 °C

Steckerbelegung am Analogeingang	
	Schirmung
	
<b>X72</b>	Schirm großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!
<b>Pin</b>	<b>Signal</b>
1	Analogsignal (0 - 10 V gegen Pin 6)
6 - 9	Analog GND (im Gerät verbunden mit Erde)
2 - 5	nicht verwenden



## 12 Ethernet-Schnittstelle (Option)

### 12.1 Funktion

Für den JetMove 204-480 kann eine integrierte Ethernet-Schnittstelle als Option bestellt werden (Artikelbezeichnung des Geräts: JM-204-480...-OEM). Diese ermöglicht es, den JetMove 204-480 von der Steuerung aus statt über den Jetter Systembus über das Ethernet anzusprechen.

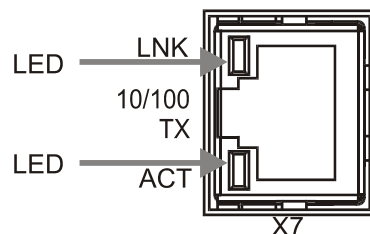
Funktionale Ausstattung	
1 Ethernet-Schnittstelle	10/100 MBit/s, TX
10-poliger DIP-Schalter für die unteren 8 Bit der IP-Adresse und verschiedene Betriebsarten	RUN / STOP / LOAD
LED zur Statusanzeige	RUN / ERR

### 12.2 Anschlussbeschreibung

Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480...-OEM wird über die RJ45-Buchse (X71) mit dem Ethernet verbunden.

Es gibt zwei Arten von Verbindungskabeln im 10/100 MBit/s Twisted Pair Ethernet:

- 1:1 Twisted-Pair-Kabel (Straight-Through)
- Crossover-Kabel (Sende- und Empfangsleitungen gekreuzt)



Die LEDs des JetMove 204-480...-OEM Ethernet	
Bezeichnung	Funktion
ACT	Aktivität: Der JetMove 204-480...-OEM sendet oder empfängt über das Ethernet
LNK	Verbindung (linkage): Der JetMove 204-480...-OEM ist mit einem Ethernet verbunden

### 12.2.1 Verbindung JetMove 204-480...-OEM - PC oder JetControl

Die direkte Verbindung zwischen einem PC oder JetControl und einem JetMove 204-480...-OEM wird mit Hilfe eines Crossover-Kabels hergestellt.

### 12.2.2 Verbindung JetMove 204-480...-OEM - PC oder JetControl über einen Switch

Wird die Verbindung zwischen PC oder JetControl und einem JetMove 204-480...-OEM über einen Switch hergestellt, so sind 1:1 Kabel zu verwenden.



**Hinweis!**

**Endgeräte untereinander werden über Crossover-Kabel verbunden:**

- PC zu PC
- JetControl zu PC
- JetControl zu JetMove...-OEM
- usw.

**Endgeräte mit Infrastruktur-Komponenten (z. B. Switch) über 1:1 Kabel:**

- PC zu Switch
- JetControl zu Switch
- JetMove...-OEM zu Switch
- usw.

**Hinweis!**

Der Uplink-Anschluss eines Switches/Hubs kann verwendet werden, falls das passende Kabel nicht vorhanden ist. Die Belegung des Uplink-Ports entspricht der von Endgeräten oder lässt sich umschalten.

Manche Geräte verfügen über Anschlüsse mit Auto-Crossover-Funktionalität, die sich selbstständig auf Kabel und Gegenstation einstellen.

## 12.3 Logik-LEDs, Schalter

### 12.3.1 Leuchtdioden

Logik-LEDs	
ERR (rote LED)	Blinkt kurz auf bei der Initialisierung. Bleibt dauerhaft an bei einem Initialisierungsfehler der Ethernet-Schnittstelle
RUN (grüne LED)	Blinkt bei korrekter Funktion der Ethernet-Schnittstelle

Der aktuelle Status der LED kann im Register 10182 abgefragt werden.

LED Fehlermeldungen	
Nach dem Einschalten blinken beide Leuchtdioden rot (ERR) und grün (RUN) gemeinsam	Schalter in Stellung LOAD. Bootlader läuft. Betriebssystem der Ethernet-Schnittstelle wird nicht überprüft und nicht gestartet
Nach dem Einschalten blinkt rot (ERR) dreimal, danach beide Leuchtdioden rot (ERR) und grün (RUN) gemeinsam	Schalter in Stellung RUN oder STOP. Bootlader läuft. Kein gültiges Betriebssystem der Ethernet-Schnittstelle vorhanden
Während der Laufzeit blinken abwechselnd mit Pause rot (ERR) und grün (RUN)	Schwerer Betriebssystem-Fehler der Ethernet-Schnittstelle

## 12.3.2 Die DIP-Schalter

Die Auswertung der Schalter erfolgt beim Einschalten des JetMove 204-480...-OEM. Die Schalter 1 bis 8 beeinflussen die IP-Adresse und die Schalter 9 und 10 das Starten des Betriebssystems.

### Startvorgang

Die Schalter 9 und 10	
Position	Bedeutung
9 = OFF, 10 = OFF (NORMAL OPERATION)	Normale Funktion der Ethernet-Schnittstelle
9 = OFF, 10 = ON (LOAD)	Der Boot-Prozess bleibt am Bootlader der Ethernet-Schnittstelle stehen
9 = ON	Reserviert

Nach Ende des Bootvorgangs hat die Schalterposition keinen Einfluss auf die Schnittstellenfunktion. Die aktuelle Position des Schalters kann im Register 10181 abgefragt werden.

## 12.4 Einstellung der IP-Adresse

Es gibt 4 Möglichkeiten einem JetMove 204-480...-OEM eine IP-Adresse zuzuweisen. Die tatsächlich benutzte IP-Adresse kann im Register 2931 gelesen werden.

### 12.4.1 Feste IP-Adresse

Sind beim Einschalten der Steuerung die DIP-Schalter 1 bis 8 auf Stellung "OFF", so hat der JetMove 204-480...-OEM die IP-Adresse 192.168.10.15. Besteht bei den anderen Einstellmöglichkeiten Unklarheit darüber, welche IP-Adresse verwendet wird, so kann über diese "Noteinstellung" ein definierter Zustand erreicht werden.

### 12.4.2 IP-Adresse aus Konfigurationsspeicher

Sind beim Einschalten des JetMove 204-480...-OEM die DIP-Schalter 1 bis 8 auf Stellung "ON", so hat der JetControl die IP-Adresse, die im Konfigurationsspeicher abgelegt ist.

Auf den Konfigurationsspeicher kann über die Datei "/System/cfgvar.ini" oder die Register 10131 bis 10145 zugegriffen werden

## Konfigurationsdatei

Um über FTP Zugriff auf die Konfigurationsdatei "/System/cfgvar.ini" zu erhalten muss der User mit Administratorrechten verbunden sein.

Die Datei hat den gleichen Aufbau wie eine Windows Ini-Datei:

```
[CFGVAR]
Version      = 4
IP_Address   = 192.128. 10. 97
IP_SubNetMask = 255.255.255. 0
IP_DefGateway = 192.128. 10. 1
BasePort     = 50000
IP_DNS       = 192.118.210.209
```



**Wichtig!**

Ändern Sie keinesfalls die Versionsnummer.

## Register

Ein alternativer Zugriff auf den Konfigurationsspeicher besteht über die Register 10131 bis 10145.

Für die Änderung über die Register muss zunächst das Passwortregister 10159 mit dem Passwort-Wert 2002149714 (0x77566152) geladen werden. Danach werden die Register 10132 bis 10145 angepasst. Anschließend müssen die Änderungen durch Beschreiben des Register 10100 mit einem beliebigen Wert im Konfigurationsspeicher gesichert werden.

Register	Bedeutung	Wert im Beispiel
10100	speichern der Konfigurationswerte	
10131	Versionsnummer	4
10132	IP-Adresse MSB	192
10133	IP-Adresse 3SB	128
10134	IP-Adresse 2SB	10
10135	IP-Adresse LSB	97
10136	Subnetz-Maske MSB	255

Register	Bedeutung	Wert im Beispiel
10137	Subnetz-Maske 3SB	255
10138	Subnetz-Maske 2SB	255
10139	Subnetz-Maske LSB	0
10140	Default Gateway MSB	192
10141	Default Gateway 3SB	128
10142	Default Gateway 2SB	10
10143	Default Gateway LSB	1
10144	Portnummer des JetIP-Servers	50000
10145	IP-Adresse des DNS-Servers	0xC076D2D1 (192.118.210.209)
10159	Passwort	2002149714 (0x77566152)

**Wichtig!**

Ändern Sie keinesfalls die Versionsnummer in Register 10131.

### 12.4.3 IP-Adresse aus Schalterstellung

Bei allen anderen Schalterstellungen wird zur Bildung der IP-Adresse die IP-Adresse aus dem Konfigurationsspeicher genommen und das niederwertigste Byte (viertes Oktett) durch die Stellung der DIP-Schalter 1 bis 8 ersetzt.

Zur Bildung der IP-Adresse wird die Stellung der DIP-Schalter 1 bis 8 einmalig während des Bootvorgangs eingelesen.

Die aktuelle Einstellung der DIP-Schalter 1 bis 8 kann aus Register 10180 gelesen werden.

## 13 Sicherer Halt (Option)

Für den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 kann eine integrierte Optionskarte für die Funktion "Sicherer Halt" und "Sichere Wiederanlaufsperrung" bestellt werden (Artikelbezeichnung des Geräts: JM-204-480...-S1).

### 13.1 Einleitung

Die Option "Sicherer Halt" dient dazu, im Anforderungsfall den Motor sicher energie-los zu schalten, um gegebenenfalls Personen- und Sachschäden durch einen sich drehenden oder unabsichtlich in Betrieb gesetzten Motor sicher auszuschließen. Diese sichere Abschaltung entspricht der Stopp-Kategorie 0 nach EN 60204. Zusätzlich wird mit dieser Funktion eine sicherheitsgerichtete Wiederanlaufsperrung realisiert, die jegliches Starten des Antriebs unterbindet, solange die Enable-Eingänge nicht angesteuert sind.

Zur Ansteuerung dieser Funktion existieren die Klemmen Enable1, COM und Enable2. Um eine zweikanalige Abschaltung zu ermöglichen, sind zwei unabhängige Enable-Eingänge und eine Bezugsmasse vorhanden. Die Bezugsmasse der Enable-Eingänge (COM) ist potentialgetrennt zur sonstigen Bezugsmasse des Servoverstärkers (siehe "Bezugsmasse" auf Seite 71). Die Bezugsmasse der Enable-Eingänge darf bis zu  $\pm 100$  V von der Masse der Steuerung entfernt liegen.

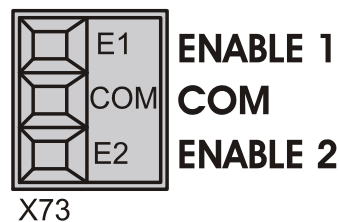


Abb. 22: Anschluss X73 für den "Sicheren Halt"

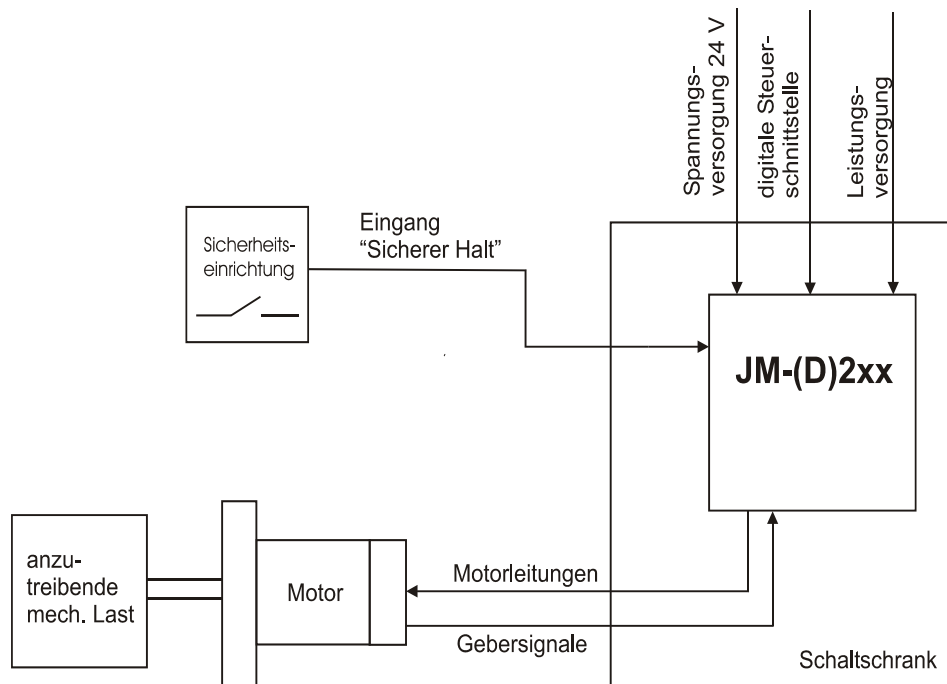


#### Hinweis!

Auch wenn das Gerät mit der Option -S1 ausgerüstet ist, ist die Funktion des ENABLE-Eingangs an der Klemmenreihe X10 immer noch aktiv. Das heißt der Antrieb kann nur dann Moment aufbringen, wenn auch dieser Eingang mit 24 V (gegen die Bezugsmasse  $\perp$ ) beschaltet ist.

## 13.2 Antriebssystem JM-204-480-S1

Das folgende Bild zeigt die grundsätzliche Anordnung eines Antriebs unter Verwendung eines digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480-S1 mit einer Einrichtung "Sicherer Halt".



**Abb. 23: Antriebssystem unter Verwendung einer Servomotorsteuerung JM-(D)2xx**

Der digitale Servoverstärker JetMove 204-480 ist zum Einbau in einen Schaltschrank konzipiert. Die Energie für den Antrieb des Motors liefert ein dreiphasiges Netz. Ferner versorgt eine Schutzkleinspannung 24 Volt die Steuerelektronik. Über diverse Ein- und Ausgänge einer digitalen Signalschnittstelle erfolgt eine Kommunikation zu übergeordneten Steuerelementen, welche die Fahrbefehle für den Motor ausgeben, Statusmeldungen entgegennehmen und gegebenenfalls weiterleiten. Der Motor befindet sich in der Regel an oder in einer Maschine außerhalb des Schaltschranks. Er ist über ein Kabel mit dem digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 verbunden. Zur Rückmeldung der Position verfügt er über einen Istwertgeber für die Position. An der Motorwelle montiert ist die anzutreibende mechanische Last.

Eine Sicherheitseinrichtung greift über den Steuereingänge "ENABLE1 und ENABLE2" in die Geräteelektronik ein und bewirkt im Falle einer Anforderung des "Sicheren Halts" ein Freischalten des Motors im dem Sinne, dass kein Drehfeld mehr auf den Motor einwirken kann, welches ihn in Drehung versetzen würde. Eine sichere elektrische Trennung ist damit jedoch nicht vorhanden. Wenn eine sichere elektrische Trennung notwendig ist, so muss entsprechend der Anforderung nach EN 60204 eine zusätzliche Trenneinrichtung zur Unterbrechung der Spannungsversorgung vorgesehen werden (z. B. Hauptschalter).



## 13.3 Sicherheitshinweise



Die Einrichtung "Sicherer Halt" ist ausschließlich dazu bestimmt, einen Antrieb personell sicher abzuschalten und oder gegen Wiederanlauf zu sichern. Um die Personelle Sicherheit zu erreichen, muss die Schaltung des Sicherheitskreises die Sicherheitsanforderungen der EN 60204, EN 92 und EN 954-1 erfüllen.

## 13.4 Funktionsprüfung



Bei Erstinbetriebnahme und nach jedem Eingriff in die Sicherheitskette der Anlage oder nach Austausch einer oder mehrerer Komponenten muss die Funktion des "Sicheren Halts" überprüft werden:

1. Alle Antriebe sperren (Disable); hängende Lasten mechanisch absichern.
2. Sicherheitskette schließen.
3. Eine Achse freigeben (ENABLE, ENABLE1, ENABLE2 und Softwarefreigabe) und gegebenenfalls Achse fahren lassen, wenn das Drehmoment nicht überprüft werden kann.
4. Den Enable1-Eingang am Stecker X73 am Verstärker unterbrechen; die Achse muss sofort stromlos werden (kein Drehmoment) bzw. anhalten.
5. Den Enable1-Eingang am Stecker X73 wieder aktivieren; Fehler im Servoverstärker löschen.
6. Dieselbe Achse erneut freigeben und gegebenenfalls fahren lassen, wenn das Drehmoment nicht überprüft werden kann.
7. Den Enable2-Eingang am Stecker X73 am Verstärker unterbrechen; die Achse muss sofort stromlos werden (kein Drehmoment) bzw. anhalten.
8. Den Enable2-Eingang am Stecker X73 wieder aktivieren; Fehler im Servoverstärker löschen.

## 13.5 Anforderung an das Sicherheitssystem

Dieser Abschnitt beschreibt die Sicherheitsfunktionen, die das System erfüllen kann. Grundlage sind die Normen EN 954-1 und IEC 61508.

Folgende Sicherheitsfunktionen können ausgeführt werden:

- Sicherer Halt gemäß EN 954-1 Kategorie 3 und IEC 61508 SIL2
- Sicherer Halt gemäß EN 954-1 Kategorie 4 und IEC 61508 SIL3
- Wiederanlaufsperrung gemäß EN 954-1 Kategorie 3 und IEC 61508 SIL2
- Wiederanlaufsperrung gemäß EN 954-1 Kategorie 4 und IEC 61508 SIL3

Der sichere Halt ist gemäß Stopp-Kategorie 0 oder Stopp-Kategorie 1 nach EN 60204 zu realisieren:

- Stopp-Kategorie 0  
Nach Anforderung der Sicherheitsfunktion erfolgt unbedingtes und unmittelbares Abschalten der elektrischen Energie zum Motor.  
Gemäß IEC 61800 Teil 5.2 wird Stopp-Kategorie 0 auch als STO (Save Torque Off) bezeichnet.
- Stopp-Kategorie 1  
Nach Anforderung der Sicherheitsfunktion erfolgt gesteuertes bzw. geregeltes Herunterfahren des Motors und nach einer festgelegten Verzögerungszeit unbedingtes und unmittelbares Abschalten der elektrischen Energie zum Motor.  
Gemäß IEC 61800 Teil 5.2 wird SLA (Safety limited acceleration) bei einer Abschaltverzögerung über Zeitrelais nicht eingehalten.

## 13.5.1 Ansteuervarianten für den sicheren Halt

- Ansteuerung durch Sicherheitskontakte
- OSSD-Ansteuerung  
 OSSD: Online Switched Silicon Device (geschaltete Halbleiter)  
 Ansteuerung der Eingänge "Sicherer Halt" mit Testpulsen zur Erkennung von Kurz-, Quer- oder Nebenschlüssen im Steuerskabel. Die Testpulse haben eine Länge von 1 ms und eine Wiederholfrequenz von 100 Hz. Bei der Verwendung einer Ansteuerungslogik mit OSSD-Signalen werden Fehler (z. B. Kurz- oder Querschlüsse) durch diese selbst erkannt und führen zu einem Abschalten beider Signalwege.

Folgende Signalverläufe werden bei den OSSD-Signalen akzeptiert ohne dass ein Fehler ausgelöst wird:

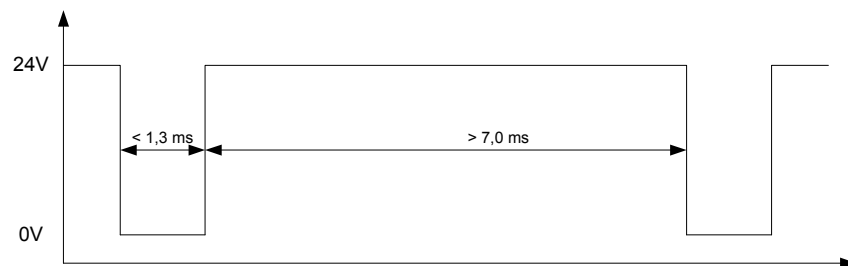


Abb. 24: Beispiel: OSSD-Signalverlauf, 1-fach Pulse

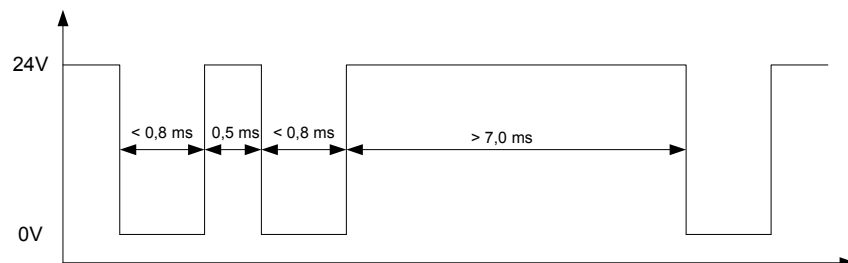
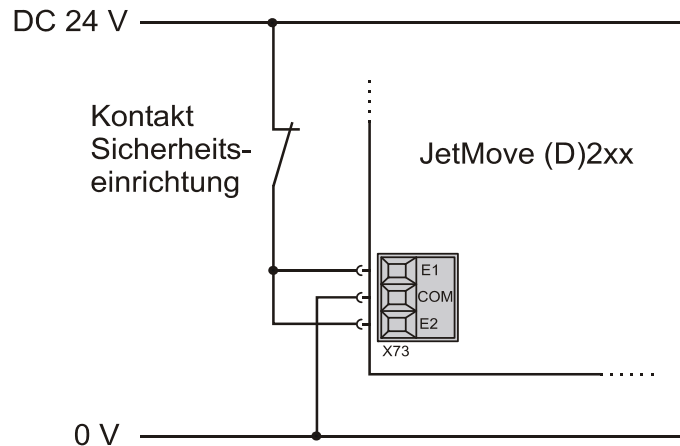


Abb. 25: Beispiel: OSSD-Signalverlauf, 2-fach Pulse

Die folgenden Bilder zeigen die Prinzipdarstellungen der entsprechenden Applikationen.

### 13.5.2 Applikation 1



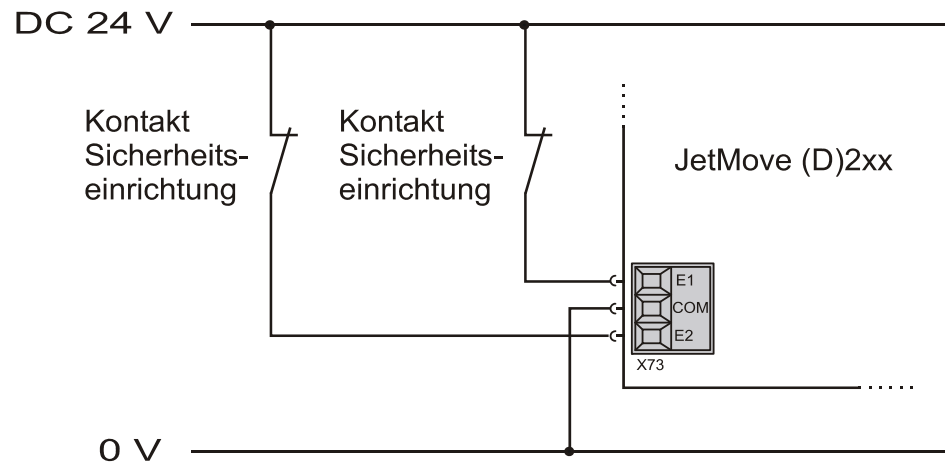
**Abb. 26: Applikation 1**

Die Sicherheitseinrichtung schaltet ein +24 V-Signal zur Aktivierung der Servosteuerung an die beiden parallel geschalteten Eingänge Enable1 und Enable2. Bei Anforderung der Sicherheitsfunktion öffnet der Kontakt und sperrt damit das Aktivierungssignal. Der digitale Servoverstärker schaltet die Energie zum Motor sicher ab. Durch Öffnen des Kontaktes kann die Sicherheitsfunktion getestet werden. Das Deaktivieren des Eingangs führt zum unmittelbaren Abschalten des Motors (Stopp Kategorie 0).

Es ist darauf zu achten, dass die externen Sicherheitseinrichtungen (z. B. Not-Aus-Gerät) eine entsprechende Sicherheitskategorie aufweisen.

Mit diesem Beispiel kann ein "Sicherer Halt" (nach EN 954-1 Kategorie 1) mit Stopp-Kategorie 0 (gemäß EN 60204) aufgebaut werden, wenn alle beteiligten Sicherheitseinrichtungen ebenfalls die Kategorie 1 erfüllen.

### 13.5.3 Applikation 2



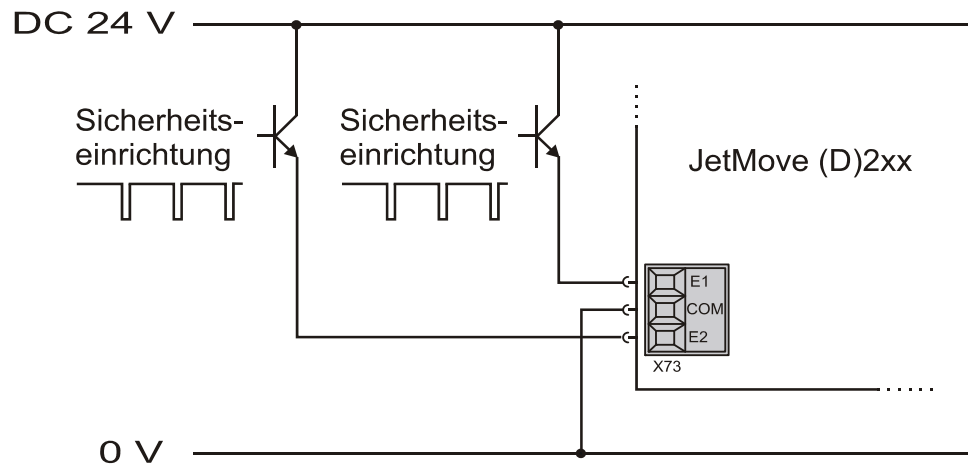
**Abb. 27: Applikation 2**

Die Sicherheitseinrichtung(en) schaltet ein +24 V-Signal zur Aktivierung des digitalen Servoverstärkers unabhängig an jeweils einen Eingang Enable1 und Enable2. Bei Anforderung der Sicherheitsfunktion öffnen beide Kontakte und sperren damit das Aktivierungssignal. Im Fehlerfalle reicht es aber aus, dass mindestens einer der beiden Kontakte öffnet, um den Motor sicher abzuschalten (zweikanalige Abschaltung). Das Deaktivieren der Eingänge führt zum unmittelbaren Abschalten des Motors (Stopp-Kategorie 0). Durch die Verdrahtungstechnik wird ein Querschluss sowohl zwischen den Kontakten des Notaus-Geräts als auch zwischen den beiden Leitungen ausgeschlossen.

Da die Anwendung nicht selbsttestend arbeitet, müssen in regelmäßigen Zeitabständen Prüfungen der einwandfreien Funktion erfolgen. Diese weisen eine Fehlerfreiheit des Gesamtsystems nach.

Mit diesem Beispiel kann ein "Sicherer Halt" (nach EN 954-1 Kategorie 2) mit Stopp-Kategorie 0 (gemäß EN 60204) aufgebaut werden, wenn alle beteiligten Sicherheitseinrichtungen ebenfalls die Kategorie 2 erfüllen.

### 13.5.4 Applikation 3



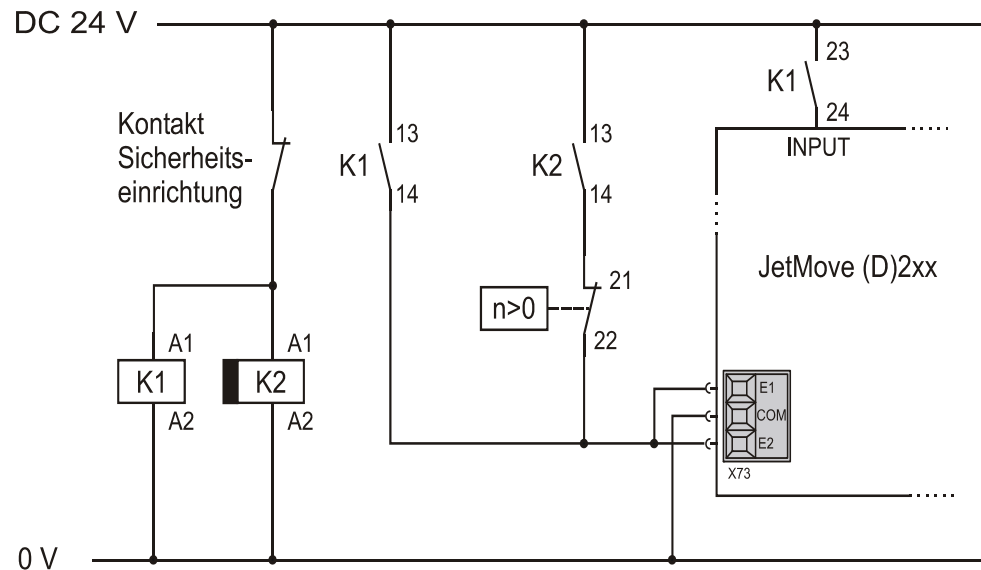
**Abb. 28: Applikation 3**

Die Sicherheitseinrichtung(en) schaltet ein +24 V-Signal zur Aktivierung des digitalen Servoverstärkers unabhängig an jeweils einen Eingang Enable1 und Enable2. Die Signale weisen alternierend Lücken von maximal 1 ms auf, welche zur Überwachung der Signale auf Querschuss, Kurzschluss oder Fremdspannung dienen (OSSD-Signale). Die Lücke von max. 1 ms führt jedoch noch nicht zur Deaktivierung des Servoverstärkers. Bei Anforderung der Sicherheitsfunktion entfallen die Signale und sperren damit das Aktivieren. Im Fehlerfalle reicht es aus, dass mindestens einer der beiden Signale entfällt, um den Motor sicher abzuschalten (zweikanalige Abschaltung). Das Deaktivieren der Eingänge führt zum unmittelbaren Abschalten des Motors (Stopp Kategorie 0). Eventuelle Fehler (wie Kurzschluss, Querschuss oder Querspannung) werden durch die vorgeschaltete Logik erkannt und sicher beherrscht.

Mit diesem Beispiel kann ein "Sicherer Halt" (nach EN 954-1 Kategorie 3) mit Stopp-Kategorie 0 (gemäß EN 60204) aufgebaut werden, wenn alle beteiligten Sicherheitseinrichtungen ebenfalls die Kategorie 3 erfüllen.

Sofern die Applikation regelmäßige Tests der Abschaltung zulässt, kann mit der Beschaltung nach Abb 28 auch Kategorie 4 nach EN 954-1 erreicht werden, wenn alle beteiligten Sicherheitseinrichtungen ebenfalls die Kategorie 4 erfüllen. Der Abstand der Testintervalle orientiert sich an der Güte der externen Schaltgeräte, sollte aber 24 Stunden nicht überschreiten.

### 13.5.5 Applikation 4



**Abb. 29: Applikation 4**

Die Sicherheitseinrichtung schaltet Relais K1 ein, das den digitalen Servoverstärker über den Schließer 13-14 aktiviert und über einen weiteren Schließer 23-24 den Steuereingang "INPUT" bedient. Dieser muss vom Steuerungsprogramm oder über den Motion-Setup so konfiguriert sein, dass er bei 0V die Notstoppfunktion im Servoverstärker aktiviert. Gleichzeitig wird ein abfallverzögertes Sicherheitsrelais K2 eingeschaltet. Dessen Schließer 13-14 liegt in Reihe mit einem Kontakt, der die Drehzahl des Motors sicher überwacht. Der Kontakt der Drehzahlüberwachung ist geschlossen, wenn der Motor läuft; er öffnet bei Drehzahl Null. Bei Anforderung der Sicherheitsfunktion schalten Relais K1 und K2 aus. Der Schließer 23-24 von K1 leitet durch das Öffnen einen gesteuerten Bremsvorgang ein. Die Aktivierung des Servoverstärkers wird noch aufrechterhalten, bis Relais K2 aufgrund der Abfallverzögerung ebenfalls abfällt oder der Motor aufgrund der eingeleiteten Bremsung zum Stillstand gekommen ist. Das Deaktivieren der Enable1- und Enable2-Eingänge führt zum unmittelbaren Abschalten des Motors nach einer definierten Verzögerungszeit bzw. nachdem der Motor zum Stillstand gekommen ist (Stopp-Kategorie 1). Im Falle des Versagens der Abschaltung oder des Bremsvorgangs, limitiert das Zeitrelais K2 die maximale Laufzeit, so dass nach dem Erreichen des vorgegebenen Zeitwerts stets eine sichere Abschaltung der Versorgung erfolgt. Die in der Schaltung vorgestellte Option mit dem Anhalten über die Notstop-Funktion nicht zwingend notwendig. Der Antrieb kann z. B. auch über einen Steuerungsbefehl oder über eine mechanische Bremse heruntergefahren werden.

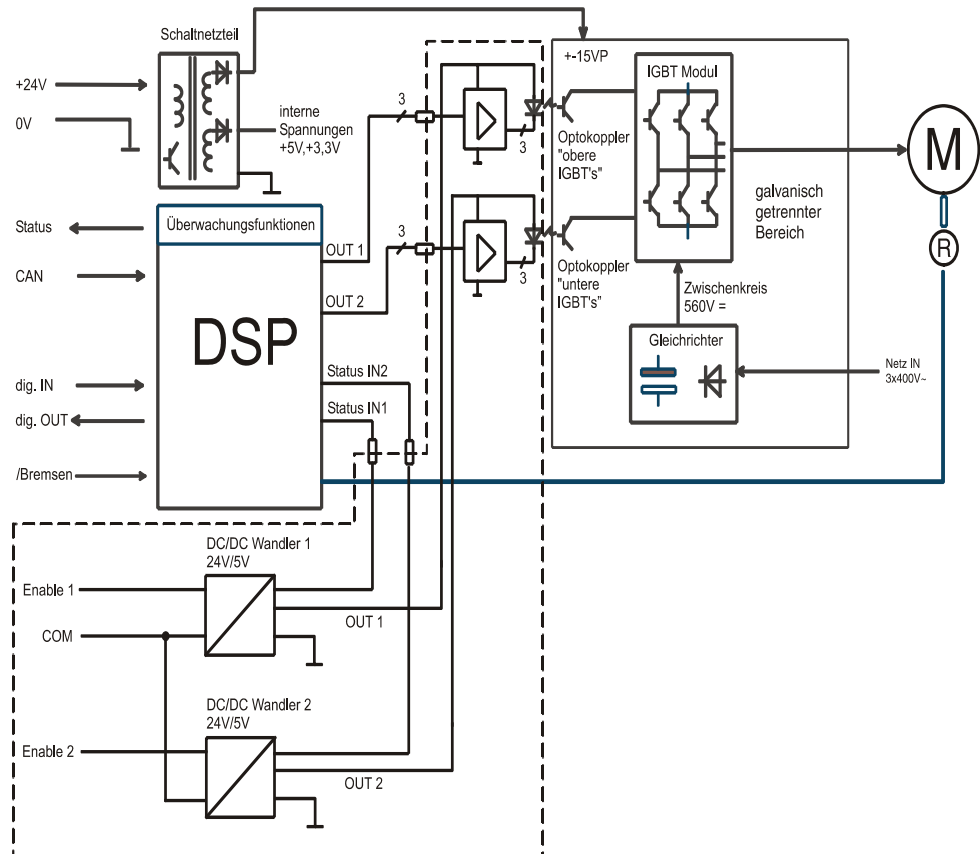
Es ist darauf zu achten, dass das verwendete Zeitglied (Zeitrelais) eine sichere Abschaltung garantiert.

Mit diesem Beispiel kann ein "Sicherer Halt" (nach EN 954-1 Kategorie 1) mit Stopp-Kategorie 1 (gemäß EN 60204) aufgebaut werden, wenn alle beteiligten Sicherheitseinrichtungen ebenfalls die Kategorie 1 erfüllen.

Safety limited acceleration (SLA) wird allerdings nicht eingehalten.

## 13.6 Blockschaltbild JM-204-480 mit Funktion Sicherer Halt

In der folgenden Zeichnung sind die wesentlichen Baugruppen des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 mit der Option -S1 (Sicherer Halt) dargestellt:



**Abb. 30: Blockschaltbild JetMove 204-480 mit Funktion Sicherer Halt**

### Beschreibung:

Der elektrische Aufbau des digitalen Servoverstärkers JetMove 204-480 gliedert sich grob in drei Teile. Der linke obere Bereich beinhaltet als zentrales Bauteil einen DSP. Er wickelt den Datenverkehr mit der übergeordneten Steuerung ab, erfasst Eingangssignale und setzt ggf. digitale Ausgänge. Aus der Summe der Informationen erzeugt er das Pulsmuster zur Ansteuerung des Motors. Die Signalübertragung in den Leistungsbereich erfolgt über Optokoppler.

Darüber befindet sich ein Schaltnetzteil, welches die Steuerelektronik mit Energie versorgt.

Auf der rechten Seite ist der Leistungsbereich, der das erzeugte Pulsmuster mittels Halbleiterschalter (IGBTs) in geeigneter Weise für den anzutreibenden Motor umsetzt.



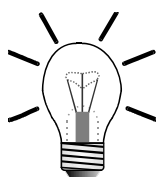
Im unteren, linken Bereich befindet sich die Funktion "Sicherer Halt". Der Aufbau besteht aus zwei weitgehend identischen, aber ansonsten unabhängigen Signalpfaden 1 und 2. Jeder Pfad besteht aus einem DC/DC-Wandler, welcher aus der anliegenden Eingangsspannung eine Ausgangsspannung von 5 Volt erzeugt. Ferner besitzt jeder Wandler einen Statusausgang, welcher dem DSP zugeführt wird. Der DSP erkennt hieraus unmittelbar, ob der zugehörige Eingang ein- oder ausgeschaltet ist und aktiviert bzw. deaktiviert die Pulsausgänge. Die Ausgangsspannung OUT1 führt zu einer Treiberstufe, die die Pulsmuster für die "oberen" IGBTs aufnimmt und an die Optokoppler weiterleitet. Ebenso sind die Optokoppler selbst mit dieser Spannung versorgt. Analog versorgt die Ausgangsspannung OUT2 die Treiberstufen und Optokoppler für die "unteren" IGBTs.

Zum Betreiben des Motors müssen demnach beide Eingänge Enable1 und Enable2 angesteuert sein. Bei Anforderung des "Sicheren Halts" sind die Eingänge stromlos zu schalten. Damit entfällt auch die Versorgung der Treiberstufen und Optokoppler; ebenso erkennt dies der DSP an den Statusausgängen. Der Motor wird damit sicher abgeschaltet.

Im Fehlerfall reicht es aus, wenn nur ein Pfad abgeschaltet wird, da ein Drehfeld für den Motor nicht mehr zustande kommt, wenn nur die "oberen" oder nur die "unteren" IGBTs abgeschaltet werden.

Zur Entkopplung der Steuersignale des DSP, insbesondere zum Ausschluss einer fehlerhaften Versorgung der Treiberstufen/Optokoppler aus den Steuersignalen des DSP sind alle Signale an der Schnittstelle mit Widerständen in geeigneter Bauform und Widerstandswerten versehen.

Der gestrichelt gezeigte Bereich grenzt die für die Sicherheit relevanten Baugruppen gegeneinander ab.



### Hinweis!

Trotz dieser Sicherheitsvorkehrungen kann es durch defekte IGBTs zu einer ruckartigen Bewegung des Motors kommen. Der dabei mögliche Drehwinkel hängt von der Polpaarzahl des verwendeten Antriebs ab.

Polpaarzahl des Motors	möglicher Drehwinkel
1	180°
2	90°
3	60°
5	36°

**Abb. 31: Möglicher Drehwinkel bei Defekt der IGBTs**

Bei der Risikoanalyse muss dieses Verhalten berücksichtigt werden. Wenn dies zu einer Gefahr führen kann, ist diese Einrichtung nicht geeignet und kann in dieser Form nicht verwendet werden.

Die Wahrscheinlichkeit, dass der oben genannte Fall eintritt, ist allerdings sehr gering. Wenn man die Versagensrate eines IGBTs mit 100 fit angibt ( $10E-7$  pro Stunde), so versagen zwei gleichzeitig mit  $10E-14$  pro Stunden (mehrere Millionen Jahre). Hiervon führen aber nur 6 von 15 Fällen zum Anrucken. Dann ist die Wahrscheinlichkeit praktisch nicht gegeben. Insbesondere werden die IGBTs bei jeder Kommutierung laufend getestet.

## 14 Zählereingang (Option)

### 14.1 Funktion

Für den digitalen Servoverstärker JetMove 204-480 kann eine integrierte Zählerkarte als Option bestellt werden (Artikelbezeichnung des Geräts: JM-204-480...-CNT). Diese stellt einen Zählereingang mit folgender Schnittstelle zur Verfügung:

- EnDat 2.2 von der Firma Heidenhain
- Synchron Serielles Interface (SSI)
- Inkrementalzähler

Der empfangene oder gezählte Wert einer Istposition kann vom Steuerungsprogramm über ein JetMove-Register gelesen oder von der Firmware des JetMove in den Reglern verarbeitet werden.

### 14.2 EnDat 2.2

#### 14.2.1 Technische Daten

Technische Daten EnDat 2.2-Eingang	
Gerbertypen	Single-, Multiturn- oder lineare Absolutwertgeber
Abtastung	62,5 $\mu$ s
Übertragungsrate	8 MHz
maximale Kabellänge	100 m
Signalart	5 V-Differenzsignale
Eingangsimpedanz	22 k $\Omega$
Busabschluss	120 $\Omega$ Widerstand integriert
Potentialtrennung	keine

## 14.2.2 Anschlussbeschreibung

### Spezifikation des Gegensteckers X72

- 9-poliger Sub-D-Stecker (male)
- Metallisiertes Steckergehäuse

### Spezifikation EnDat-Kabel

- Kabelquerschnitt:  $2 \times 2 \times 0,14 \text{ mm}^2 + 2 \times 0,25 \text{ mm}^2$  (AWG 26(4) + AWG 23(2))  
 $2 \times 0,25 \text{ mm}^2$  ist für die Spannungsversorgung und die GND-Leitung zu verwenden.
- Die Kabel müssen paarweise verdreht mit Gesamtschirm ausgeführt sein.
- Die folgenden Signalleitungen müssen paarig verdreht sein:  
DATA - und DATA +  
Clock - und Clock +  
0 V und Spannungsversorgung
- Der Schirm muss auf beiden Seiten einen großflächigen Kontakt zu den Steckergehäusen haben.
- Material: Kupfer
- Temperaturklasse: 60 °C
- Maximale Kabellänge: 100 m

## 14.2.3 EnDat-Kabel mit Gegenstecker



### Hinweis!

Der Resolver-, HIPERFACE- bzw. EnDat-Gegenstecker der Jetter Motorentypen JL, JK und JH kann bei der Jetter AG unter folgenden Angaben bezogen werden:

Art.-Nr. 15100069                      Resolver / HIPERFACE

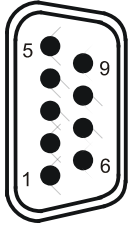
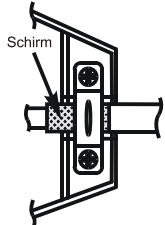
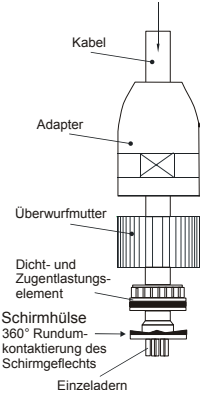
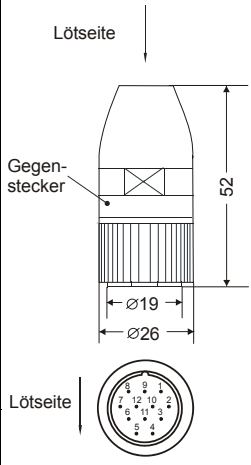
Das komplette HIPERFACE-/EnDat-Kabel zwischen der Servoverstärker-Serie JetMove 2xx und den Jetter Motorentypen JL, JK und JH kann von der Jetter AG bezogen werden. Es kann unter Angabe der KABEL-KONF-Nummer bestellt werden:

KAY\_0923-xxxx                      Für die Servoverstärker-Serie JetMove 2xx

### Sicht auf HIPERFACE-Gegenstecker (Lötseite)



Abb. 32: Sicht auf EnDat-Gegenstecker der Serie RC (Gewinde M23)

HIPERFACE-, EnDat-Kabel mit KAY_0923-xxxx			
JetMove 2xx (Sub-D-Stecker X72)	Schirmung		Motor (EnDat) (Buchse, Lötseite)
 <p>Befestigungsschrauben müssen metrisches Gewinde haben!</p>	 <p>5 * 2 * 0,25mm<sup>2</sup></p>	 <p>Kabel Adapter Überwurfmutter Dicht- und Zugentlastungselement Schirmhülse 360° Rundumkontaktierung des Schirmgeflechts Einzeladern</p>	 <p>Lötseite Gegenstecker 52 Ø19 Ø26 Lötseite</p>
	Schirm großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!		
Pin	Signal	Adernfarbe	Pin
-	frei	-	1
-	frei	-	2
7	DATA - (RS-485)	weiß	3
2	DATA + (RS-485)	braun	4
8	frei	grün	5
3	frei	gelb	6
6	Clock - (RS-485)	grau	7
1	Clock + (RS-485)	rosa	8
4	0 V	blau	9 <sup>*)</sup>
5	Spannungsversorgung 5 V max. 200 mA	rot	10
9	frei	schwarz	11
	frei	-	12 <sup>*)</sup>

<sup>\*)</sup> Pin 9 und Pin 12 sind gebrückt (Thermosensor HIPERFACE)  
Die Maße des EnDat-Gegensteckers sind in Millimeter angegeben.

## 14.2.4 Spannungsversorgung Geber

Die Zähleroptionskarte liefert als Spannungsversorgung 5 V +/- 5%.

Die EnDat-Geber von Heidenhain sind spezifiziert auf 3,6 bis 5,25 V mit maximal 0,2 A. Daraus ergibt sich ein maximaler Spannungsabfall von  $\Delta U = 1,15$  V auf dem EnDat-Kabel. Zur Berechnung des Spannungsfalls gilt allgemein:

$$\Delta U = \frac{2 \cdot I_n \cdot l}{\gamma \cdot A}$$

Daraus ergibt sich die maximal Leitungslänge oder minimaler Leitungsquerschnitt:

$$l = \frac{\Delta U \cdot \gamma \cdot A}{2 \cdot I_n} = 161 \cdot \frac{\text{m}}{\text{mm}^2} \cdot A$$

$$A = \frac{2 \cdot I_n}{\Delta U \cdot \gamma} = \frac{\text{mm}^2}{161 \cdot \text{m}} \cdot l$$

Mit	$\Delta U$ :	Spannungsfall in V
	$I_n$ :	Stromaufnahme Messgerät in A
	A:	Querschnitt der Versorgungsleitung in $\text{mm}^2$
	l:	Länge der Leitung
	$\gamma$ :	elektrische Leitfähigkeit (für Kupfer: $56 \frac{\text{m}}{\Omega \text{mm}^2}$ )

### Beispiel:

Bei einem Leitungsquerschnitt von  $0,34 \text{ mm}^2$  ergibt sich eine maximale Kabellänge von  $l = 54,74 \text{ m}$  oder man benötigt bei einer Kabellänge von  $80 \text{ m}$  einen Leitungsquerschnitt von  $A = 0,5 \text{ mm}^2$ .

Mit doppelter Leitungsführung kann die Kabellänge verdoppelt werden.

## 14.3 Synchron Serielles Interface (SSI)

### 14.3.1 Technische Daten

Technische Daten SSI-Eingang	
Gerbertypen	Multiturn-Absolutwertgeber
Abtastung	bis zu 2 ms
Übertragungsfrequenz	100 kHz ... 1 MHz
maximale Kabellänge	50 ... 100 m
Signalart	5 V-Differenzsignale
Eingangsimpedanz	22 k $\Omega$
Busabschluss	120 $\Omega$ Widerstand integriert
Potentialtrennung	keine

### 14.3.2 Anschlussbeschreibung

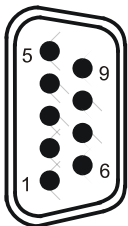
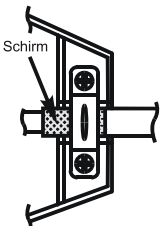
#### Spezifikation des Gegensteckers X72

- 9-poliger Sub-D-Stecker (male)
- Metallisiertes Steckergehäuse

#### Spezifikation SSI-Kabel

- Kabelquerschnitt:  $2 \times 2 \times 0,14 \text{ mm}^2 + 2 \times 0,25 \text{ mm}^2$  (AWG 26(4) + AWG 23(2))  
 $2 \times 0,25 \text{ mm}^2$  ist für die Spannungsversorgung und die GND-Leitung zu verwenden.
- Die Kabel müssen paarweise verdreht mit Gesamtschirm ausgeführt sein.
- Die folgenden Signalleitungen müssen paarig verdreht sein:  
 Clock - und Clock +  
 DATA - und DATA +  
 0 V und Spannungsversorgung
- Der Schirm muss auf beiden Seiten einen großflächigen Kontakt zu den Steckergehäusen haben.
- Material: Kupfer
- Temperaturklasse: 60 °C
- Maximale Kabellänge: 100 m  
 Abhängig vom Gebertyp muss wegen Signallaufzeiten bei langen Leitungen die Übertragungsfrequenz reduziert werden.

### 14.3.3 SSI-Kabel

SSI-Kabel		
JetMove 2xx (Sub-D-Stecker X72)	Schirmung	Spezifikation des Kabels
 <p>Befestigungsschrauben müssen metrisches Ge- winde haben!</p>	 <p>Schirm großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!</p>	Gebersignal:  5 V Differenzsignal  maximale Kabellänge:  100 m
Pin	Signal	
1	Clock +	
2	DATA +	
3	nicht benutzen	
4	0 V	
5	Spannungsversorgung 5 V, max. 200 mA	
6	Clock -	
7	DATA -	
8	nicht benutzen	
9	nicht benutzen	



## 14.4 Inkrementalgeber

### 14.4.1 Technische Daten

Technische Daten Inkrementalgeber-Eingang	
Gerbertypen	rotatorische oder lineare Geber
Abtastung	62,5 $\mu$ s
maximale Zählfrequenz	20 MHz
maximale Kabellänge	100 m
Signalart	5 V-Differenzsignale
Eingangsimpedanz	22 k $\Omega$
Busabschluss	120 $\Omega$ Widerstand integriert
Potentialtrennung	keine

### 14.4.2 Anschlussbeschreibung

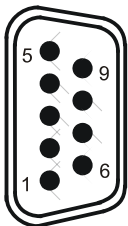
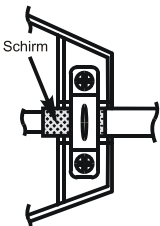
#### Spezifikation des Gegensteckers X72

- 9-poliger Sub-D-Stecker (male)
- Metallisiertes Steckergehäuse

#### Spezifikation Inkrementalgeber-Kabel

- Kabelquerschnitt: 3 \* 2 \* 0,14 mm<sup>2</sup> + 2 \* 0,25 mm<sup>2</sup> (AWG 26(6) + AWG 23(2))  
2 \* 0,25 mm<sup>2</sup> ist für die Spannungsversorgung und die GND-Leitung zu verwenden.
- Die Kabel müssen paarweise verdreht mit Gesamtschirm ausgeführt sein.
- Die folgenden Signalleitungen müssen paarig verdreht sein:  
K0 - und K0 +  
K1 - und K1 +  
K2 - und K2 +  
0 V und Spannungsversorgung
- Der Schirm muss auf beiden Seiten einen großflächigen Kontakt zu den Steckergehäusen haben.
- Material: Kupfer
- Temperaturklasse: 60 °C
- Maximale Kabellänge: 100 m

### 14.4.3 Inkrementalgeber-Kabel

Inkrementalgeber-Kabel		
JetMove 2xx (Sub-D-Stecker X72)	Schirmung	Spezifikation des Kabels
 <p>Befestigungsschrauben müssen metrisches Ge- winde haben!</p>	 <p>Schirm großflächig auflegen! Metallisiertes Gehäuse notwendig!</p>	<p>Gebersignal:</p> <p>5 V Differenzsignal</p> <p>maximale Kabellänge:</p> <p>100 m</p>
Pin	Signal	
1	K0 +	
2	K1 +	
3	K2 +	
4	0 V	
5	Spannungsversorgung 5 V, max. 200 mA	
6	K0 -	
7	K1 -	
8	K2 -	
9	nicht benutzen	

## 15 Bestellinformationen

### 15.1 Dokumentenübersicht

Die nachfolgend aufgeführten Dokumente stehen auf der Internetseite der Jetter AG <http://www.jetter.de> "Service Center" zum Download bereit.

#### Programmierung



##### **jetmove\_2xx\_an\_jetcontrol\_bi\_xxxx\_benutzerinformation.pdf**

Benutzerinformation zur Konfiguration und dem Betrieb der JetMove 2xx-Serie an der Steuerung JetControl 24x  
Artikel-Nr.: 60866114



##### **jetmove\_2xx\_an\_nano\_bi\_xxxx\_benutzerinformation.pdf**

Benutzerinformation zur Konfiguration und dem Betrieb der JetMove 2xx-Serie an der Steuerung NANO-B/C/D  
Artikel-Nr.: 60866113

### 15.2 Optionen

Bezeichnung	Ethernet-Schnittstelle (Seite 89)	Analog-eingang (Seite 87)	Zähler-eingang (Seite 107)	Sicherer Halt (Seite 95)
JM-204-480				
JM-204-480-OEM	✓			
JM-204-480-IA1		✓		
JM-204-480-CNT			✓	
JM-204-480-S1				✓
JM-204-480-OEM-IA1	✓	✓		
JM-204-480-OEM-CNT	✓		✓	
JM-204-480-OEM-S1	✓			✓
JM-204-480-IA1-S1		✓		✓
JM-204-480-CNT-S1			✓	✓
JM-204-480-OEM-IA1-S1	✓	✓		✓
JM-204-480-OEM-CNT-S1	✓		✓	✓



# Anhang



# Anhang A: Aktuelle Änderungen

Stil und Rechtschreibung wurden korrigiert.

## Anhang B: Glossar

Analog	Eine Größe, z. B. Spannung, die sich stufenlos einstellen lässt. Gegensatz zu digital
Spartrafo	Transformator ohne eine galvanische Trennung zwischen Primärkreis und Sekundärkreis.
Ballastwiderstand	Widerstand, der die in den Antrieb zurückgespeiste Energie im Generator- bzw. Bremsbetrieb in Wärme umwandelt.
Leitungsschutzschalter	Ein Schutzschalter ohne Überwachungsfunktion. Manchmal auch als Sicherungsautomat bekannt.
Zwischenkreisspannung	Gleichspannungskreis innerhalb eines Antriebsverstärkers, aus dem die Motorströme gebildet werden.
Digital	Darstellung einer Größe, z. B. Zeit, in Form von Zeichen oder Zahlen. Diese Größe kann in digitaler Darstellung nur in vorgegebenen Stufen verändert werden. Im Gegensatz zu analog.
Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)	Definition nach dem EMV-Gesetz: "EMV ist die Fähigkeit eines Gerätes, in der elektromagnetischen Umgebung zufriedenstellend zu arbeiten, ohne dabei selbst elektromagnetische Störungen zu verursachen, die für andere in dieser Umwelt vorhandene Geräte unannehmbar wären."
Encoder	Kodierer, Verschlüsselungsgerät
HIPERFACE	HIPERFACE ist die Bezeichnung für ein Sensorgebersystem der Firma Max Stegmann GmbH. In der digitalen Antriebstechnik wird das SinCos-Motorfeedback-System mit dem standardisierten HIPERFACE oft eingesetzt. Das SinCos-Motorfeedback-System mit der HIPERFACE- Schnittstelle enthält im Gegensatz zum Resolver elektronische Bauteile.
Interferenz	(lat. interferre - dazwischentragen) Überlagerung von Wellen.
JetMove 204-480	JetMove 2xx ist die Bezeichnung einer Produktserie von digitalen Servoverstärkern der Jetter AG. Die Erweiterung steht für die folgenden Eigenschaften: <ul style="list-style-type: none"><li>– 204 kennzeichnet einen Nennstrom von 4 A;</li><li>– 480 kennzeichnet eine Betriebsspannung von maximal 480 V;</li></ul>
Fehlerstromschutzschalter	Schutzeinrichtung, welche die Summe aller in einen Stromkreis hinein- und herausfließenden Ströme auf Null überwacht. Bei Nichteinhaltung eines Grenzwertes wird der Stromkreis stromlos geschaltet.
Netzfilter	Filter im Stromnetz zum Herausfiltern von hochfrequenten Störungen auf der Netzspannung.



Motorschutzschalter	Ein Schutzschalter mit Überwachungsfunktion der Phasen und der Temperatur eines Motors.
Primärkreis	Eingangsseite eines Transformators.
Prozess	Ein Programm oder ein Teil davon. Eine zusammenhängende Folge von Schritten, die von einem Programm ausgeführt werden.
Register	Ein Hochgeschwindigkeitsspeicher für eine Gruppe von Bits, in einem Mikroprozessor oder einem anderen elektronischen Gerät, in dem Daten für einen bestimmten Zweck zwischengespeichert werden können. Bei Steuerungen der Firma Jetter AG im allgemeinen 32 Bit breite Speicherstellen in einem remanenten RAM.
Resolver	Anbaugerät eines Elektromotors zur Bestimmung der Rotorlage. Der Resolver ist ein Messsystem, das kontinuierlich die Winkellage des Motorläufers misst. Der Resolver selbst enthält keine elektronischen Bauteile.
Sekundärkreis	Ausgangsseite eines Transformators.
Sensor	Elektronischer Fühler, Signalmesser

## Anhang C: Abkürzungsverzeichnis

AC	<b>A</b> lternating <b>C</b> urrent - Wechselstrom
vgl.	vgl. = vergleiche
DC V	<b>D</b> irect <b>C</b> urrent <b>V</b> oltage - Gleichstrom
z. B.	z. B. - zum Beispiel
EMV	<b>E</b> lektro- <b>M</b> agnetische <b>V</b> erträglichkeit
FI	<b>E</b> arth-leakage current <b>b</b> reaker: Fehler-Stromschalter
Gnd	<b>G</b> round
HIPERFACE	<b>H</b> igh <b>P</b> erformance Inter <b>f</b> ace: Hochleistungs-Schnittstelle
Hz	Hertz
IEC	<b>I</b> nternational <b>E</b> lectrotechnical <b>C</b> ommission: Internationale Elektrotechnische Kommission
IP	<b>I</b> nternational <b>P</b> rotection: Internationale Schutzart
JX2-SBK1	<b>J</b> etter <b>E</b> xtended Module <b>2</b> - <b>S</b> ystembus <b>K</b> abel <b>1</b> Die <b>2</b> steht für PROCESS-PLC und JetControl 200
LED	<b>L</b> ight - <b>E</b> mitting <b>D</b> iode: Leucht-Diode
n	Drehzahl
PE	<b>P</b> rotective <b>E</b> arth: Schutz Erde
PELV	<b>P</b> rotective <b>E</b> xtra <b>L</b> ow <b>V</b> oltage
PFC	<b>P</b> ower <b>F</b> actor <b>C</b> ontrol: Steuerung des Leistungsfaktors
P <sub>V</sub>	Verlustleistung ("Leistung" engl. "Power")
PWM	<b>P</b> uls- <b>W</b> eiten- <b>M</b> odulation
RS-485	<b>RS</b> : <b>R</b> ecommended <b>S</b> tandard - ein anerkannter Industriestandard für die serielle Datenübertragung.  RS-485 wird verwendet für Leitungslängen größer 15 m, zwei Leitungen zur Differenzauswertung, sowie ein Senden und Empfangen auf der gleichen Leitung.
SELV	<b>S</b> afe <b>E</b> xtra <b>L</b> ow <b>V</b> oltage: Spannung bis 60 V galvanisch vom Netz getrennt.
Sub-D	Typenbezeichnung für Steckverbinder
Temp	<b>T</b> emperatur
U	Formelzeichen für elektrische Spannung (Potentialdifferenz)

## Anhang D: Abbildungsverzeichnis

Abb. 1:	Doppelte Erdung	16
Abb. 2:	EMV-konformer Schirmanschluss bei Sub-D-Steckern	21
Abb. 3:	EMV-konforme Befestigung der Motorkabel	22
Abb. 4:	Rück- und Frontansicht des Gehäuses des JetMove 204-480 mit Bohrungen	25
Abb. 5:	Mechanische Abmessungen JetMove 204-480 (in mm)	33
Abb. 6:	Maximale Kühlkörpertemperatur in Abhängigkeit des Motorstroms	38
Abb. 7:	Blockschaltbild der Reglerstruktur	43
Abb. 8:	Anschluss der Spannungsversorgung	45
Abb. 9:	Anschluss der Motorleitungen	47
Abb. 10:	Sicht auf Motorgegenstecker der Serie SC (Gewinde M23)	48
Abb. 11:	Motorgegenstecker für die SM-Serie (Gewinde M40)	51
Abb. 12:	Resolver-Gegenstecker der Serie RC (Gewinde M23)	55
Abb. 13:	Sicht auf HIPERFACE-Gegenstecker der Serie RC (Gewinde M23)	58
Abb. 14:	Anschluss Sin-Cos-Geber mit Adapter	61
Abb. 15:	Verdrahtung von X63 zum Anschluss des internen Ballastwiderstands	65
Abb. 16:	Verdrahtung von X63 zum Anschluss des internen und externen Ballastwiderstands	65
Abb. 17:	Verdrahtung von X63 zum Anschluss des externen Ballastwiderstands	66
Abb. 18:	Verdrahtung von X63 zum Verkoppeln von Zwischenkreisen bei bis zu drei JetMove 204-480	68
Abb. 19:	Beschaltung der digitalen Ausgänge	72
Abb. 20:	Anschlussplan für JetMove 204-480-RE	83
Abb. 21:	Anschlussplan für JetMove 204-480-HI	84
Abb. 22:	Anschluss X73 für den "Sicheren Halt"	95
Abb. 23:	Antriebssystem unter Verwendung einer Servomotorsteuerung JM-(D)2xx	96
Abb. 24:	Beispiel: OSSD-Signalverlauf, 1-fach Pulse	99
Abb. 25:	Beispiel: OSSD-Signalverlauf, 2-fach Pulse	99
Abb. 26:	Applikation 1	100
Abb. 27:	Applikation 2	101
Abb. 28:	Applikation 3	102
Abb. 29:	Applikation 4	103
Abb. 30:	Blockschaltbild JetMove 204-480 mit Funktion Sicherer Halt	104
Abb. 31:	Möglicher Drehwinkel bei Defekt der IGBTs	105
Abb. 32:	Sicht auf EnDat-Gegenstecker der Serie RC (Gewinde M23)	108

# Anhang E: Stichwortverzeichnis

## A

Analogeingang (Option)	87
Anschlussbelegung	
Leistungsspannungsversorgung	45
Motor	47
Anschlussplan	83

## B

Bestellinformationen	115
Bestimmungsgemäße Verwendung	11
Betriebsbedingungen	29
Betriebshöhe	29
Blockierung des Motors	46

## D

Diagnose	77
DIP-Schalter	92

## E

Einbaulage	24, 30
Einstellung IP-Adresse	92
Elektrische Schaltpläne	83
Elektrische Spezifikation	35
EMV	31
EMV-gerechte Installation	26
EMV-Hinweise	20
EnDat-Kabel	
KAY_0923-xxxx	109
Entsorgung	13
Ethernet-Schnittstelle (Option)	89

## F

Fachpersonal	12
Fehlermeldungen	77
Führungsgrößen	70
Funktionsstörungen	46

## G

Gehäuseerdung	15
---------------	----

## H

Hinweisschilder	14
HIPERFACE-Kabel	
KAY_0923-xxxx	59, 109

## I

Inbetriebnahme	
Sicherheitshinweise	28
Inkrementalgeber (Anschluss)	114
Installation	
Elektrik	26
Mechanik	24
Installation prüfen	27
Isolationsprüfspannung	30

## K

Klemmenkasten Motor	54
Kompatible Servomotoren	39
Konfigurationsspeicher	92
Konvektion	24
Korrosion	29

## L

LEDs am JetMove 204-480	75
LEDs der Ethernet-Schnittstelle	91
Lieferumfang	23
Luftfeuchtigkeit	29

## M

Mechanische Abmessungen	33
Mechanische Krafteinwirkung	18
Motorbremskreis	
Freilaufdiode notwendig!	47, 71,
83,	84
Motorleistungskabel	
KABEL-KONF-NR. 201	52
KABEL-KONF-NR. 202	53
KABEL-KONF-NR. 24.1	50
KABEL-KONF-NR. 26.1	49
Motorschutz	39
Motorwicklungsisolierung	26

<b>N</b>		Modus 1 Inbetriebnahme	76
Netzfilter	36	Sin-Cos-Geber (Anschluss)	60
Nicht bestimmungsgemäße Verwendung	11	Sinus-Cosinus-Geber	44
		SSI-Kabel	112
		Störsicherheit	20
<b>O</b>		Störung	14
Oszillation des Motors	46	Symbolerklärung	5
		Systembus-Kabel	
		KABEL-KONF-NR. 530	74
<b>P</b>		Spezifikation	73
Passwort			
Konfigurationsspeicher	94	<b>T</b>	
PWM-Frequenz	44	Technische Daten	35
		Transport- und Lagerschäden	30
<b>R</b>			
Referenzvariablen	70	<b>U</b>	
Regler-Spezifikation	44	Überspannungskategorie	30
Reparaturen	12	Umbauten	12
Resolverkabel		Umgebungstemperatur	29
KABEL-KONF-NR. 23	56		
Restgefahren		<b>V</b>	
Explosionsgefährdete Bereiche	18	Verdrahtungsplan	83
Heiße Oberflächen	17	Verschmutzungsgrad	29
Hohe Betriebsspannung	17		
Mechanische Krafteinwirkung	18		
Stromschlag	19, 27, 28, 38	<b>W</b>	
		Warnungen	82
<b>S</b>		Wartung	12
Schutzart	30		
Schutzklasse	30	<b>Z</b>	
Schwingfestigkeit	30	Zählereingang (Option)	107
Sicherer Halt (Option)	95	Zubehör	23
Sieben Segment-Anzeige			
Modus 0: Normalbetrieb	75		



## **Jetter AG**

Gräterstraße 2  
D-71642 Ludwigsburg

### **Deutschland**

Telefon: +49 7141 2550-0  
Telefon  
Vertrieb: +49 7141 2550-433  
Fax  
Vertrieb: +49 7141 2550-484  
Hotline: +49 7141 2550-444  
Internet: <http://www.jetter.de>  
E-Mail: [sales@jetter.de](mailto:sales@jetter.de)

## **Tochtergesellschaften**

### **Jetter (Schweiz) AG**

Henauer Straße 2  
CH-9524 Zuzwil

### **Schweiz**

Telefon: +41 71 91879-50  
Fax: +41 71 91879-59  
E-Mail: [info@jetterag.ch](mailto:info@jetterag.ch)  
Internet: <http://www.jetterag.ch>

### **Jetter USA Inc.**

13075 US Highway 19 North  
Florida - 3764 Clearwater

### **U.S.A.**

Telefon: +1 727 532-8510  
Fax: +1 727 532-8507  
E-Mail: [bschulze@jetterus.com](mailto:bschulze@jetterus.com)  
Internet: <http://www.jetter.de>