

## SMX Serie SMX Compact 2. Generation



**Installationshandbuch vor Erstinbetriebnahme/  
Integration der Baugruppe unbedingt lesen und beachten!**

**Sicherheitshinweise beachten!**

**Für künftige Verwendung aufbewahren!**

## Installationshandbuch für Geräte der SMX Serie SMX Compact der 2. Generation (SMXGen2)

Stand: 08/2021

Gültig ab FW-Release: 05.00.00.01

---

### HINWEIS

Die deutsche Version ist die Originalausführung des Installationshandbuches

---

- ➔ Kontaktieren Sie sofort den Hersteller bei fehlender Bedienungsanleitung!
- ➔ Halten Sie die Anleitung stets griffbereit!
- ➔ Vergewissern sie sich auf Vollständigkeit der Anleitung!
- ➔ Beziehen sie diese Anleitung nur durch den ursprünglichen Herausgeber!

### Technische Änderungen vorbehalten.

Der Inhalt unserer Dokumentation wurde mit größter Sorgfalt zusammengestellt und entspricht unserem derzeitigen Informationsstand.

Dennoch weisen wir darauf hin, dass die Aktualisierung dieses Dokuments nicht immer zeitgleich mit der technischen Weiterentwicklung unserer Produkte durchgeführt werden kann.

Informationen und Spezifikationen können jederzeit geändert werden. Bitte informieren Sie sich unter <http://www.bbh-products.de> über die aktuelle Version.

#### Geräte der Firma

BBH Products GmbH  
Böttgerstraße 40  
92637 Weiden

Verantwortlich für die Zusammenstellung der Dokumente:  
Gerhard Bauer, Managing Director BBH Products

**Dieses Dokument unterliegt dem deutschen Urheberrecht. Die Vervielfältigung, Bearbeitung, Verbreitung und jede Art der Verwertung außerhalb der Grenzen des Urheberrechtes bedürfen der schriftlichen Zustimmung des jeweiligen Autors bzw. Erstellers.**

**HINWEIS:**

Die Dokumentation (Installationshandbuch, Programmierhandbuch) sind über den Online-Download der Firma BBH Products frei verfügbar.

## 1 Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Inhaltsverzeichnis.....</b>	<b>4</b>
<b>1.</b>	<b>Grundlegende Informationen .....</b>	<b>10</b>
<b>1.1.</b>	<b>Identifikation</b>	<b>10</b>
<b>1.2.</b>	<b>Wichtige Verwendungshinweise</b>	<b>11</b>
<b>1.3.</b>	<b>Mängelhaftungsansprüche</b>	<b>11</b>
<b>1.4.</b>	<b>Haftungsausschluss</b>	<b>11</b>
<b>1.5.</b>	<b>Urheberrechtsvermerk</b>	<b>11</b>
<b>1.1</b>	<b>Begriffsbestimmungen</b>	<b>11</b>
<b>1.2</b>	<b>Mit geltenden Dokumenten</b>	<b>13</b>
<b>1.3</b>	<b>Verwendete Abkürzungen</b>	<b>15</b>
<b>2</b>	<b>Sicherheitshinweise .....</b>	<b>17</b>
<b>2.1</b>	<b>Bestimmungsgemäße Verwendung</b>	<b>17</b>
<b>2.2</b>	<b>Verwendung in Regionen mit UL/CSA-Anforderung</b>	<b>18</b>
<b>2.3</b>	<b>Allgemeine Sicherheitshinweise</b>	<b>19</b>
<b>2.4</b>	<b>Betrieb und Service</b>	<b>20</b>
<b>2.5</b>	<b>Transport/Einlagerung</b>	<b>20</b>
<b>3</b>	<b>Gerätetypen .....</b>	<b>23</b>
<b>3.1</b>	<b>Baugruppenübersicht</b>	<b>25</b>
<b>3.2</b>	<b>Gerätekenndaten</b>	<b>26</b>
3.2.1	Basisbaugruppen	26
3.2.1.1	SMX10/2, SMX10A/2, SMX10R/2 (/x <sup>(1)</sup> )	26
3.2.1.2	SMX11/2 (/x <sup>(1)</sup> )	30
3.2.1.3	SMX11-2/2 (/x <sup>(1)</sup> )	38
3.2.1.4	SMX12/2, SMX12A/2 (/x <sup>(1)</sup> )	46
3.2.1.5	SMX12-2/2, SMX12-2A/2 (/x <sup>(1)</sup> )	54
3.2.2	Zentrale Erweiterungsbaugruppen	58
3.2.2.1	SMX31/2, SMX31R/2, SMX31R-4/2	58
3.2.3	Kommunikationsinterface	61
3.2.3.1	Optionales integriertes Kommunikationsinterface	61
3.2.3.1.1	Kombinationsmöglichkeiten	62
3.2.4	Encoderspezifikationen	64
<b>3.3</b>	<b>Derating Ausgänge</b>	<b>66</b>
<b>3.4</b>	<b>Kennzeichnung</b>	<b>67</b>
3.4.1	Typenschild	67
3.4.2	Lieferumfang	68
<b>4</b>	<b>Sicherheitstechnische Merkmale .....</b>	<b>69</b>

<b>4.1</b>	<b>Allgemeiner Aufbau, sicherheitstechnische Architektur und Kenndaten</b>	<b>69</b>
<b>4.2</b>	<b>Sicherheitstechnische Kenndaten und Beschaltung für angeschlossene Sensorik</b>	<b>72</b>
4.2.1	Digitale Sensoren	72
4.2.1.1	Charakteristik der Sensoren / Eingangselemente	72
4.2.1.2	DC digitale Sensoren/Eingänge	73
4.2.1.3	Klassifizierung der sicheren digitalen Eingänge	78
4.2.1.3.1	Digitale Eingänge I01 ... I14	78
4.2.1.3.2	Digitale Eingänge I/Os (IQIx)	79
4.2.1.4	Anschlussbeispiele digitale Sensoren	80
4.2.1.4.1	Einkanaliger Sensor, ohne Querschussprüfung	80
4.2.1.4.2	Einkanaliger Sensor mit Querschussprüfung	80
4.2.1.4.3	Zweikanaliger Sensor ohne Zeitüberwachung und ohne Querschussprüfung	82
4.2.1.4.4	Zweikanaliger Sensor mit Zeitüberwachung und Querschussprüfung	83
4.2.1.5	Übersicht erreichbarer PL für digitale Sicherheitseingänge	85
4.2.2	Sensoren für Geschwindigkeits- und/oder Positionserfassung	87
4.2.2.1	Allgemeiner sicherheitstechnischer Aufbau Sensorinterface für Position und/oder Geschwindigkeit	87
4.2.2.2	Allgemeine Diagnosemaßnahmen für Encoderinterface	89
4.2.2.3	Encodertypen und deren Kombinationen, Diagnosekenndaten	90
4.2.2.4	Spezifische Diagnosemaßnahmen in Bezug auf verwendeten Encodertyp	92
4.2.2.5	Sicherheitsgerichtete Abschaltsschwellen Encodersysteme für Positions- und Geschwindigkeitserfassung	94
4.2.2.6	Sicherheitstechnische Bewertung der Encodertypen, Resolver bzw. deren Kombination	97
4.2.3	Analogensensoren	99
4.2.3.1	Anschlussbeispiel analoge Sensoren	100
4.2.3.1.1	Spannungs- und Stromsensor	100
4.2.3.1.2	Spannungssensor mit Prüfimpuls	101
4.2.3.1.3	Stromsensor mit Prüfimpuls	101
<b>4.3</b>	<b>Sicherheitstechnische Kenndaten und Beschaltung der Ausgänge</b>	<b>102</b>
4.3.1	Charakteristik der Ausgangselemente	102
4.3.2	Diagnosen im Abschaltkreis	104
4.3.2.1	Diagnosefunktionen	104
4.3.2.2	Übersicht DC in Bezug auf gewählte Diagnosefunktionen	105
4.3.3	Zulässige kapazitive und induktive Last an sicheren Ausgängen	106
4.3.4	Digitale Ausgänge	108
4.3.4.1	Kenndaten der Basisausgänge	108
4.3.4.2	Beschaltungsbeispiele Basisausgänge	111
4.3.4.2.1	Einkanalig schaltender Relais- oder Halbleiter-Ausgang ohne Prüfung	111
4.3.4.2.2	Einkanalig schaltender Relais- oder Halbleiterausgang mit externem Schaltverstärker und Testung	112
4.3.4.2.3	Einkanalig schaltender Relais- oder Halbleiterausgang mit zweikanaligem externem Kreis mit Testung	113

4.3.4.2.4	Zweikanalig schaltender Relaisausgang mit externer Überwachung - Sammelrückmeldung	115
4.3.4.2.5	Zweikanaliger Ausgang mit Relaisausgang und Halbleiterausgang - externer Ansteuerkreis mit Überwachung	116
4.3.4.2.6	Zweikanaliger Ausgang mit Relaisausgang - externer Ansteuerkreis in PL e	116
4.3.4.2.7	Zweikanaliger Ausgang mit Halbleiterausgang und externen Ansteuerkreis in PL e	117
4.3.4.2.8	Beschaltung eines Hilfsausgangs	117
4.3.5	Digitale Ausgänge I/Os (IQQx)	118
4.3.5.1	Klassifizierung der I/Os (IQQx) bei Verwendung als Ausgang	118
4.3.5.2	Beschaltungsbeispiele für sicher digitale Ausgänge I/O's (IQQx)	119
4.3.5.2.1	Beschaltung einkanalig ohne Testung	119
4.3.5.2.2	Beschaltung einkanalig mit Testung	<b>Fehler! Textmarke nicht definiert.</b>
4.3.5.2.3	Beschaltung mit sicherem Abschaltkreis	121
4.3.5.2.4	Beschaltung in Verbindung mit zweikanaligem Abschaltkreis	121
4.3.5.2.5	Redundanter zweikanaliger Ausgang	122
4.3.5.3	Übersicht erreichbarer PL für digitale Sicherheitsausgänge	124

<b>5</b>	<b>Anschluss und Installation .....</b>	<b>127</b>
<b>5.1</b>	<b>Allgemeine Installationshinweise</b>	<b>127</b>
<b>5.2</b>	<b>Einbau und Montage</b>	<b>129</b>
<b>5.3</b>	<b>Montage Rückwandbus</b>	<b>129</b>
5.3.1	Anordnungsbeispiele	130
5.3.1.1	SMX11/2 + SMX31/2 + SMX31/2	130
<b>5.4</b>	<b>Montage der Baugruppen</b>	<b>131</b>
5.4.1	Montage auf C-Schiene	131
5.4.2	Montage auf Rückwandbus	132
<b>5.5</b>	<b>Installation und Konfiguration von Master &lt;-&gt; Master (SMMC) und Master &lt;-&gt; Slave (SDDC)</b>	<b>133</b>
5.5.1	Netzwerktopologie	134
5.5.2	Installation I/O-Erweiterungen	135
5.5.2.1	Physikalische Adresskonfiguration der Slavebaugruppen (zentral / dezentral)	135
<b>5.6</b>	<b>Klemmenbelegung</b>	<b>136</b>
5.6.1	Klemmenbelegung SMX10/2	136
5.6.2	Klemmenbelegung SMX10R/2	138
5.6.3	Klemmenbelegung SMX10A/2	140
5.6.4	Klemmenbelegung SMX11/2	142
5.6.5	Klemmenbelegung SMX11-2/2	148
5.6.6	Klemmenbelegung SMX12/2	150
5.6.7	Klemmenbelegung SMX12A/2	152
5.6.8	Klemmenbelegung SMX12-2/2	154
5.6.9	Klemmenbelegung SMX12-2A/2	160
5.6.10	Klemmenbelegung SMX31/2	142

5.6.11	Klemmenbelegung SMX31R/2	165
5.6.12	Klemmenbelegung SMX31R-4/2	167
5.6.13	Klemmenbelegung COM	170
<b>5.7</b>	<b>Externe 24 VDC – Spannungsversorgung</b>	<b>172</b>
<b>5.8</b>	<b>Anschluss der externen Gebersversorgung</b>	<b>175</b>
5.8.1	Inkremental, HTL, SIN/COS, SSI	175
5.8.2	Resolver	177
<b>5.9</b>	<b>Anschluss der Digitaleingänge</b>	<b>178</b>
<b>5.10</b>	<b>Anschluss Analogeingänge</b>	<b>179</b>
<b>5.11</b>	<b>Anschluss der Positions- und Geschwindigkeitssensoren</b>	<b>180</b>
5.11.1	Allgemeine Hinweise	180
5.11.2	Belegung der Encoderschnittstellen	182
5.11.2.1		X31/X32 <sup>1)</sup> 182
5.11.2.2		X33/X34 <sup>2)</sup> 182
5.11.3	Anschlussvarianten	185
5.11.3.1	Anschluss eines Absolutencoders als Master	185
5.11.3.2	Anschluss eines Absolutencoders als Slave	186
5.11.3.3	Anschluss eines Inkrementalencoders mit TTL-Signalpegel	187
5.11.3.4	Anschluss eines SIN/COS-Gebers	188
5.11.3.5	Anschluss eines Resolvers als Master	189
5.11.3.6	Anschluss eines Resolvers als Slave	190
5.11.3.7	Anschluss Näherungsschalter SMX11/12	191
5.11.3.8	Anschluss HTL/Näherungsschalter SMX11-2/2, SMX12-2/2	192
5.11.3.8.1	HTL-Geber mit A+/A- bzw. B+/B- Signal	192
5.11.3.8.2	HTL-Geber mit A+ bzw. B+- Signal	193
<b>5.12</b>	<b>Konfiguration der Messstrecken</b>	<b>194</b>
5.12.1	Allgemeine Beschreibung der Geberkonfiguration	194
5.12.2	Sensortyp Diagnosen	195
5.12.2.1	Absolutencoder	195
5.12.2.2	Inkrementalgeber	201
5.12.2.3	SinusCosinus Geber – Standard Mode	201
5.12.2.4	SinusCosinus Geber – High Resolution Mode	202
5.12.2.5	Proxi – Switch	202
5.12.2.6	Erweiterte Überwachung Proxi – Switch / Proxi - Switch	203
5.12.2.7	HTL – Sensor	204
5.12.2.8	Resolver	204
<b>6</b>	<b>Reaktionszeiten der SMX.....</b>	<b>206</b>
<b>6.1</b>	<b>Reaktionszeiten im Standardbetrieb</b>	<b>207</b>
<b>6.2</b>	<b>Reaktionszeiten für FAST_CHANNEL</b>	<b>208</b>
<b>6.3</b>	<b>Reaktionszeiten für Fehlerdistanzüberwachung</b>	<b>208</b>
<b>6.4</b>	<b>Reaktionszeiten bei Verwendung der SMX 31x/2</b>	<b>211</b>

6.5	Reaktionszeiten bei Verwendung SCA Extended	212
<b>7</b>	<b>Inbetriebnahme .....</b>	<b>213</b>
7.1	Vorgehensweise	213
7.2	Einschaltsequenzen	213
7.3	Reset-Verhalten	214
7.3.1	Resettypen und auslösendes Element	214
7.3.2	Zeitverhalten Reset	215
7.3.3	Reset-Funktion	215
7.3.3.1	Beispiel Reset-Funktion mit Absicherung gegen falsche Benutzung	217
7.4	LED Anzeige	220
7.5	Parametrierung	221
7.6	Funktionsprüfung	221
7.7	Validierung	221
<b>8</b>	<b>Sicherheitstechnische Prüfung .....</b>	<b>222</b>
<b>9</b>	<b>Wartung .....</b>	<b>223</b>
9.1	Modifikation / Umgang mit Änderungen am Gerät	223
9.2	Tausch einer Baugruppe	224
9.3	Wartungsintervalle	224
<b>10</b>	<b>Technische Daten .....</b>	<b>225</b>
10.1	Umweltbedingungen	225
10.2	Sicherheitstechnische Kenndaten	225
<b>11</b>	<b>Schaltertypen .....</b>	<b>226</b>
<b>12</b>	<b>Hinweise für Entwurf, Programmieren, Validieren und Testen von sicherheitstechnischen Applikationen .....</b>	<b>232</b>
12.1	Risikobetrachtung	232
12.2	Erforderliche technische Unterlagen	234
12.3	Erforderliche Schritte zu Entwurf, Realisierung und Prüfung	235
12.3.1	Phasen des V-Modells	236
12.3.2	Spezifikation der Sicherheitsanforderungen (Gliederungsschema)	237
12.3.3	Spezifikation des funktionalen Sicherheitssystems	241
12.3.3.1	Definition der Sicherheitsfunktionen	241
12.3.3.2	Erforderlicher Performance Level (PLr) (zusätzlich Not-Halt)	242
12.3.3.3	Beispiel – Spezifikation der Sicherheitsfunktionen in Tabellenform	243
12.3.4	Softwarespezifikation	245
12.3.5	Hardwarespezifikation	247
12.3.5.1	Auswahl SRP/CS und Betriebsmittel	247
12.3.5.2	Beispiel für Vorgabe HW	248
12.3.5.3	Betrachtung von systematischen Ausfällen	249
12.3.6	Hard- und Softwaredesign	250

12.3.7	Prüfung des HW-Designs	251
12.3.7.1	Iterative Überprüfung des erreichten Sicherheitsniveaus	251
12.3.8	Verifikation Software (Programm) und Parameter	256
12.3.8.1	Überprüfung FUP	256
12.3.8.2	Validieren FUP gegen AWL und Parameter mittels Validierungsreport	259
12.3.9	Durchführung der Systemtests / FIT (fault injection test)	262
<b>13</b>	<b>Anhang.....</b>	<b>263</b>
	<b>Anhang A – Einstufung der Schaltertypen</b>	<b>263</b>
	<b>Anhang B – CE-Erklärungen</b>	<b>267</b>

## 1. Grundlegende Informationen

## 1.1. Identifikation

*Basisgeräte der Baureihe SMX10/2 - SMXGen2 Version (/2)*

- SMX 10A/2 (/x<sup>(1)</sup>)
- SMX 10R/2 (/x<sup>(1)</sup>)
- SMX10 HI (/x<sup>(1)</sup>)
- SMX 11/2 (/x<sup>(1)</sup>),
- SMX11 HI (/x<sup>(1)</sup>)
- SMX11-PXV/2 (/x<sup>(1)</sup>)
- SMX11-WCS/2 (/x<sup>(1)</sup>)
- SMX11-2/2 (/x<sup>(1)</sup>)
- SMX12/2 (/x<sup>(1)</sup>)
- SMX 12A/2 (/x<sup>(1)</sup>)
- SMX12-1-PXV/2 (/x<sup>(1)</sup>)
- SMX 12-2/2 (/x<sup>(1)</sup>)
- SMX 12-2A/2(/x<sup>(1)</sup>)

*und deren Erweiterungsbaugruppen*

- SMX 31/2
- SMX 31R/2
- SMX 31R-4/2
- SMX 32-0/2/D
- SMX 32-0R/2/D
- SMX 32-1/2/D
- SMX 32-1R/2/D

<sup>(1)</sup> *Ausprägung Siehe: „Optionales integriertes Kommunikationsinterface“*

*Optionen:*

- /x - *Universales Kommunikationsinterface*
- /D - *Dezentrales Erweiterungsmodul*
- A - *Sichere, analoge Eingänge*
- R - *Relais*

**Firmware Version:** *Die Firmware Version wird auf dem Geräte-Typenschild vermerkt.*

**Hardware Version:** *Die Hardware Version wird auf dem Geräte-Typenschild gekennzeichnet.*



BBH Products GmbH  
Böttgerstraße 40  
92637 Weiden  
DEUTSCHLAND

Telefon: +49 961 / 4 82 44 0  
Fax: +49 961 / 4 82 44 33  
E-Mail: [info@bbh.net](mailto:info@bbh.net)

## 1.2. Wichtige Verwendungshinweise

Die Dokumentation ist Bestandteil des Produkts und enthält wichtige Hinweise zur Integration der Baugruppe in Geräte sowie zu deren Betrieb und Service. Die Programmierung und Parametrierung der Geräte sind im Programmierhandbuch beschrieben. Deren genaue Kenntnis und Verständnis ist zwingende Voraussetzung für eine Installation bzw. Modifikation der Gerätefunktion oder Geräteparameter.

Die Dokumentation wendet sich an alle Personen, die sich mit der Integrations- und Installationsplanung beschäftigen sowie Montage-, Installations-, Inbetriebnahme- und Servicearbeiten an dem Produkt ausführen.

Die Dokumentation muss in einem leserlichen Zustand diesem Personenkreis zugänglich gemacht werden.

Stellen Sie sicher, dass die Planungs- und Integrations-, Anlagen- und Betriebsverantwortlichen, sowie Personen, die unter eigener Verantwortung mit den Baugruppen arbeiten, die Dokumentation vollständig gelesen und verstanden haben.

Bei Unklarheiten oder weiterem Informationsbedarf wenden Sie sich an BBH Products GmbH.

## 1.3. Mängelhaftungsansprüche

Die Einhaltung der vorliegenden Dokumentation ist die Voraussetzung für einen störungsfreien Betrieb und die Erfüllung eventueller Mängelhaftungsansprüche. Lesen Sie deshalb zuerst die Dokumentationen, bevor Sie sich mit der Planung der Integration beschäftigen und/oder mit den angeschlossenen Geräten von BBH Products GmbH arbeiten!

Stellen Sie sicher, dass die Dokumentationen den Integrations- und Installationsplanung, Beschäftigten sowie Personen welche Montage-, Installations-, Inbetriebnahme- und Servicearbeiten an dem Produkt ausführen, den Anlagen- und Betriebsverantwortlichen, sowie Personen, die unter eigener Verantwortung an den Geräten arbeiten, in einem leserlichen Zustand zugänglich gemacht werden.

## 1.4. Haftungsausschluss

Die Beachtung der vorliegenden Dokumentation und der Dokumentationen zu den angeschlossenen Geräten von BBH Products GmbH ist Grundvoraussetzung für einen sicheren Betrieb und für die Erreichung der angegebenen Produkteigenschaften und Leistungsmerkmale.

Für Personen-, Sach- oder Vermögensschäden, die wegen Nichtbeachtung der Dokumentationen entstehen, übernimmt BBH Products GmbH keine Haftung.

Die Sachmängelhaftung ist in solchen Fällen ausgeschlossen.

## 1.5. Urheberrechtsvermerk

© 2020 - BBH Products GmbH. Alle Rechte vorbehalten.

Jegliche - auch auszugsweise - Vervielfältigung, Bearbeitung, Verbreitung und sonstige Verwertung ohne ausdrückliche Genehmigung durch die Firma BBH Products GmbH ist verboten.

## 1.1 Begriffsbestimmungen

Die Bezeichnung SMX wird als Oberbegriff für alle Derivate der SMX-Produktlinie gebraucht. Wird in der Beschreibung auf ein bestimmtes Derivat Bezug genommen, so wird jeweils die vollständige Bezeichnung verwendet.

Der nachfolgend verwendete Begriff „**sicher**“ bezieht sich jeweils auf die Einordnung als sichere Funktion zur Anwendung bis PL e nach EN ISO 13849-1 bzw. SIL3 nach IEC 61508.

Die Systemsoftware „**SafePLC<sup>2</sup>**“ dient zur Konfiguration und Programmierung der SMX Baugruppen.

Intern sind die Baugruppen der Serie SMXGen2 aus zwei unabhängigen Verarbeitungseinheiten aufgebaut. Diese werden nachfolgend auch als System A und System B bezeichnet.

## 1.2 Mit geltenden Dokumenten

<b>Beschreibung</b>	<b>Referenz</b>
Konfiguration der SMX Baugruppe für Stand-alone-Anwendungen ohne Feldbusanschaltung mit dem Programm „SafePLC2“	HB-37480-820-01-xxF-DE Programmierhandbuch SafePLC2.pdf (System CD)
Validierungsreport der implementierten Parametrierung und des PLC-Programms	Sicherheitstechnische Prüfung mit Abnahmeprotokoll
Abnahme für allgemeine sicherheitstechnische Applikationen	Zertifikat zur Typprüfung für Sicherheitssteuerung nach Maschinenrichtlinie 2006/42/EG für die Produktbaugruppen  <b>SMXGen2</b>  SMX10/2 (/x <sup>(1)</sup> ) SMX10A/2 (/x <sup>(1)</sup> ) SMX10R/2 (/x <sup>(1)</sup> ) SMX10 HI (/x <sup>(1)</sup> ) SMX11/2 (/x <sup>(1)</sup> ) SMX11 HI (/x <sup>(1)</sup> ) SMX11-PXV/2 (/x <sup>(1)</sup> ) SMX11-WCS/2 (/x <sup>(1)</sup> ) SMX11-2/2 (/x <sup>(1)</sup> ) SMX12/2 (/x <sup>(1)</sup> ) SMX12-1-PXV/2 (/x <sup>(1)</sup> ) SMX12-2/2 (/x <sup>(1)</sup> ) SMX12-2A/2 (/x <sup>(1)</sup> ) SMX12A/2 (/x <sup>(1)</sup> )  SMX31/2 SMX31R/2 SMX31R-4/2
Abnahme für Applikationen in der Aufzugstechnik  (Gültigkeitsbereich EN 81)	Zertifikat zur Typprüfung als PESSRAL nach EN 81-20/-50 resp. EN 81-1/-2 für die Produktbaugruppen  SMX10P SMX11P

Optionen:

- /x - Universales Kommunikationsinterface
- /D - Dezentrales Erweiterungsmodul
- A - Sichere, analoge Eingänge
- R - Relais

(1) Ausprägung; siehe: „Optionales integriertes Kommunikationsinterface“

**HINWEIS:**

- Lesen Sie die Handbücher sorgfältig durch, bevor Sie mit der Installation und der Inbetriebnahme der SMX Baugruppe beginnen.
- Die Beachtung der Dokumentation ist die Voraussetzung für einen störungsfreien Betrieb und die Erfüllung eventueller Garantieansprüche.
- Für PXV-Varianten der SMX Baugruppen gilt ebenso u.a. das TS-37000-410-01-810-01-xxF SMX-x-PXV Installationshandbuch.pdf

### 1.3 Verwendete Abkürzungen

Abkürzung	Bedeutung
AC	Wechselspannung
AWL	Anweisungsliste
BG	Berufsgenossenschaft
CLK	Clock (Takt)
CPU	Central Processing Unit
DC	Gleichspannung
I1..I14	Digital Input (Digitaler Eingang)
DIN	Deutsches Institut für Normung
DO	Digital Output (Digitaler Ausgang)
EMU	Emergency Monitoring Unit
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit
ELC	Emergency Limit Control
EN	Europäische Norm
HISIDE	Nach Plus schaltender Ausgang mit 24VDC Nominalpegel
IP20	Schutzart für Gehäuse
ISO	International Organisation for Standardisation
LED	Light Emitting Diode
LOSIDE	Nach Bezugspotential schaltender Ausgang
OLC	Operational Limit Control
PAA	Prozessabbild der Ausgänge
PAE	Prozessabbild der Eingänge
P1,P2	Pulsausgänge
PES	Programmierbare elektronische Steuerung

Abkürzung	Bedeutung
PLC	Programmable Logic Controller
POR	Power on Reset
PSC	Position Supervision Control
SELV	Safety Extra Low Voltage
SRP/CS	Safety-Related Parts of Control System
SSI	Synchron Serielles Interface
VDE	Verband der Elektrotechnik, Elektronik und Informationstechnik e. V.
SDDC	Safe Device-Device Communication
SMMC	Safe Master-Master Communication
SSI	Synchronous Serial Interface
VDE	Verband der Elektrotechnik, Elektronik und Informationstechnik e. V. (association for electrical engineering, electronics and information technology)
x.y <sup>(1)</sup>	Hilfsausgang
G.P.	Allgemeine Verwendung (General use)

(1) Module address      x = 0 ..... 2

Channel address      y = 1 ..... 40

**2 Sicherheitshinweise****2.1 Bestimmungsgemäßer Gebrauch**

Die Geräte der Baureihe SMX10/11/12 der 2. Generation (SMXGen2) sind programmierbare Sicherheitssteuerungen zur Herstellung von Sicherheitsabschaltungen und –funktionen. Die Geräte sind bestimmt zum Einsatz

- in NOT-AUS-Einrichtungen,
- als Sicherheitsbauteil im Sinne der EG-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG,
- als PES für zur Risikoreduzierung im Sinne der IEC 61508,
- in Sicherheitsstromkreisen nach EN 60204-1 u. EN 60204-32,
- als PES für funktionale Sicherheit im Sinne der EN 62061,
- als SRP/CS im Sinne der EN ISO 13849-1,
- als Gerät zur Herstellung der Sicherheitsfunktionen nach EN 61800-5-2,
- als Logikeinheit zur Signalwandlung und –verarbeitung in Zweihandschaltung nach EN ISO 13851.

Die Geräte SMX10/P und SMX11/P sind geeignet zum Einsatz als PESSRAL (Programmierbares elektronisches System in sicherheitsbezogenen Anwendungen für Aufzüge) in der Aufzugstechnik, d.h. im Gültigkeitsbereich der EN 81-20/-50 bzw. EN 81-1/-2. Geräte der Basisbaureihe ohne Zusatz „/P“ sind in diesem Anwendungsbereich nicht einsetzbar!

**WARNUNG**

**Geräte der Basisbaureihe ohne Zusatz „/P“ sind im Anwendungsbereich der EN 81-20/-50 bzw. EN 81-1/-2 nicht einsetzbar!**



Die Geräte der Baureihe SMX 10/11/12 incl. Erweiterungsbaugruppe SMX 3x sind Sicherheitsbauteile gemäß Anhang IV EG-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG.

Sie wurden entwickelt, konstruiert und gefertigt in Übereinstimmung mit der o.g. Richtlinie sowie der EG-Richtlinie EG-EMV-Richtlinie 2014/30/EU

**Vgl. Anhang B – CE-Erklärungen**

## 2.2 Verwendung in Regionen mit UL/CSA-Anforderung

Die **SMXGen2** Serie verfügt über eine **UL/CSA-Zulassung** mit nachfolgenden Standards:

Basis Standard(s):           UL 61010-1, 3rd Edition, May 11, 2012, Revised July 15 2015,  
  CAN/CSAC22.2 No. 61010-1-12, 3rd Edition,  
  Revision dated July 2015

Erweiterte Standards: UL/CSA 61010-2-201: 2014 (First Edition)

**2.3 Allgemeine Sicherheitshinweise** **Sicherheitshinweis:**

- Zur Vermeidung von Personen- und Sachschäden darf nur qualifiziertes Personal an dem Gerät arbeiten. Qualifiziertes Personal ist Personal, das eine elektrotechnische Ausbildung besitzt und mit den gültigen Regeln und Normen der Elektrotechnik vertraut ist.  
  
Die qualifizierte Person muss sich mit der Betriebsanleitung vertraut machen (vgl. IEC364, DIN VDE 0100).
- Die qualifizierte Person muss mindestens vertiefte Kenntnisse der nationalen Unfallverhütungsvorschriften besitzen
- Die Verwendung der Geräte ist auf deren bestimmungsgemäßen Gebrauch gemäß vorstehender Auflistung einzuschränken. Die Werte der im Abschnitt „3.2 Gerätekenndaten“ gelisteten Daten sind weiter zu beachten.
- Der Inhalt dieser Installationsanleitung ist auf die Grundfunktion der Geräte bzw. deren Installation beschränkt. Die Programmierung und Neuparametrierung der Geräte wird in der „SMX Programmierhandbuch“ oder „Programmierhandbuch SafePLC2“ weitergehend beschrieben. Deren genaue Kenntnis und Verständnis ist zwingende Voraussetzung für eine Neuinstallation bzw. Modifikation der Gerätefunktion oder Geräteparameter.
- Die Inbetriebnahme (d. h. die Aufnahme des bestimmungsgemäßen Betriebes) ist nur bei Einhaltung der EMV-Richtlinie erlaubt. Es werden die EMV-Prüfvorschriften EN 55011:2009 + A2:2010 und EN 61000-6-2:2005 zugrunde gelegt.
- Für Lagerung und Transport sind die Bedingungen nach EN 60068-2-6 in Bezug auf die unter „Techn. Kenndaten“ genannten Werte einzuhalten.
- Die Verdrahtungs- und Anschlusshinweise aus Kapitel „Anschluss und Installation“ sind zwingend zu beachten.
- Es sind die geltenden VDE – Vorschriften, sowie weitere besondere Sicherheitsvorschriften für die gegenständliche Applikation zu beachten.
- Die konfigurierten Überwachungsfunktionen sowie deren Parameter und Verknüpfungen sind über einen Validierungsreport nachzuweisen.
- Die Implementierung der Baugruppe ist mit den Forderungen der zuständigen Abnahmestelle (z.B. TÜV oder BG) abzustimmen.
- Niemals beschädigte Produkte installieren oder in Betrieb nehmen. Beschädigungen bitte umgehend beim Transportunternehmen reklamieren.
- Niemals das Gehäuse öffnen und/oder eigenmächtig Umbauten vornehmen.
- Ein- und Ausgänge für Standardfunktionen, bzw. die per Standard Feldbusmodul übertragenen Digital- und Analogdaten dürfen nicht für sicherheitsgerichtete Anwendungen verwendet werden.

**WARNUNG Gefahr bei unsachgemäßer Handhabung!**

Eine Verwendung unserer Geräte entgegen den hier aufgeführten Regeln und Bedingungen kann Verletzungen oder Tod von Personen, sowie Schäden an angeschlossenen Geräten und Maschinen zur Folge haben!

Ebenso führt dies zum Verlust jeglicher Garantie- oder Schadensersatzansprüche gegen den Hersteller.

**2.4 Transport/Einlagerung**

Die Hinweise für Transport, Lagerung und sachgemäße Handhabung sind zu beachten. Die klimatischen Vorgaben sind gemäß Kap. "Gerätekenndaten" einzuhalten.

**2.5 Elektrischer Anschluss**

Bei Arbeiten an unter Spannung stehenden Geräten sind die geltenden nationalen Unfallverhütungsvorschriften (z. B. BGV A3) zu beachten.

Die elektrische Installation ist nach den einschlägigen Vorschriften durchzuführen (z. B. Kabelquerschnitte, Absicherungen, Schutzleiteranbindung). Darüberhinausgehende Hinweise sind in der Dokumentation enthalten.

Hinweise für die EMV-gerechte Installation – wie Schirmung, Erdung, Anordnung von Filtern und Verlegung der Leitungen – befinden sich in der Dokumentation. Die Einhaltung der durch die EMV-Gesetzgebung geforderten Grenzwerte liegt in der Verantwortung des Herstellers der Anlage oder Maschine.

Schutzmaßnahmen und Schutzeinrichtungen müssen den gültigen Vorschriften entsprechen (z. B. EN 60204-1).

---

**WARNUNG Personengefährdung durch elektrischen Schlag!**

Versorgen Sie das Gerät ausschließlich aus Spannungsquellen, welche Schutzkleinspannung aufweisen (z.B. SELV oder PELV nach EN 61131-2)

Wird eine SELV-Spannungsquelle verwendet, kann Sie durch die Bauweise der Baugruppe und der Anschlüsse zu PELV werden (Erdbezug!).

Schutzkleinspannungskreise müssen immer sicher isoliert von Stromkreisen mit gefährlicher Spannung verlegt werden.

---

**VORSICHT Brandgefahr bei Bauteilausfall**

Sorgen Sie in der Endanwendung für eine angemessene Absicherung der 24 V DC Stromversorgung des Steuerungssystems! (Informationen dazu finden Sie im Abschnitt Spannungsversorgung).

---

**2.6 ESD Hinweise**

Elektronische Bauteile sind generell durch elektrostatische Entladungen (**ElectroStatic Discharge**) gefährdet.

Elektrostatische Aufladung kann bei jeder bewegenden Tätigkeit entstehen.

ESD kann bei jeder Berührung entstehen.

Die meisten Entladungen sind so gering, dass sie nicht wahrgenommen werden. Sie können aber trotzdem ungeschützte elektronische Bauteile gefährden oder zerstören. Daher ist generell jeder Umgang mit offener Elektronik nur unter wirksamen ESD Schutz zulässig.

Beachten Sie beim Umgang mit **offener** Elektronik folgende ESD-Maßnahmen:

- Offene Elektronik nur berühren, wenn es unbedingt notwendig ist. Fassen sie offene Bauteile nur am Platinenrand an.
- Ableitungsfähiges ESD-Handgelenksband anlegen.
- Ableitfähige Arbeitsunterlage verwenden.
- Leitende Verbindung zwischen Gerät/System, Unterlage, Handgelenksband und Erdanschluss herstellen.
- Arbeitskleidung aus Baumwolle gegenüber Kunstfasermaterialien bevorzugen.
- Arbeitsbereich von hochisolierenden Materialien (z.B.: Styropor, Kunststoffe, Nylon, ...) freihalten.
- Bewahren sie die Geräte in der Originalverpackung auf und entnehmen sie sie erst unmittelbar vor dem Einbau
- Auch bei defekten Baugruppen ESD-Schutz anwenden.

**VORSICHT****Elektrostatische Entladung**

Zerstören von elektrischen Bauteilen. Geringe Gesundheitsgefahr

Beachten sie die ESD Hinweise.

## 2.7 Betrieb und Service

Vor dem Ein- und Ausbau der Baugruppe, oder dem Trennen von Signalleitungen, ist die Baugruppe spannungsfrei zu schalten. Dazu sind sämtliche spannungsführenden Zuleitungen zum Gerät abzuschalten und auf Spannungsfreiheit zu prüfen.

Das Erlöschen der Betriebs-LED und anderer Anzeige-Elemente ist kein ausreichender Indikator dafür, dass das Gerät vom Netz getrennt und spannungslos ist.

Während des Ein- und Ausbaus der Baugruppe sind durch entsprechende Maßnahmen elektrostatische Entladungen auf die nach außen geführten Klemmen- und Steckverbindungen zu vermeiden. Ein Kontakt mit diesen Klemmen sollte dazu auf ein Minimum beschränkt bleiben und vorher und während dessen sollte eine Erdung durch z.B. Erdungsarmband erfolgen.

### 3 Gerätetypen

Die Baureihe SMX10/11/12 (SMXGen2) besteht aus

- den Basisgeräten SMX10/2, SMX11/2 und SMX12/2
  - o optional mit integrierten Kommunikationsinterface mit Standard oder sicherem Feldbus SMXxx-x/2(/x)
- und den Erweiterungsbaugruppen SMX3x/2

Folgende Gerätetypen sind als SMXGen2 Version Verfügbar:

<b>Basisgeräte</b>	<b>Erweiterungsbaugruppen</b>
SMX10/2	SMX31/2
SMX10A/2	SMX31R/2
SMX10R/2	SMX31R-4/2
SMX10 HI	
SMX11/2	
SMX11 HI	
SMX11-2/2	
SMX11-PXV/2	
SMX11-WCS/2	
SMX12/2	
SMX12A/2	
SMX12-1-PXV/2	
SMX12-2/2	
SMX12-2A/2	

---

**HINWEIS** Eine Ausnahme gibt es bei der SMX10 HI und SMX11 HI diese entsprechen 1:1 der SMX10/2 und SMX11/2!!!

---



---

**HINWEIS** Bei dem Firmware Release **05.00.04.19** werden folgende Funktionen nicht unterstützt:

- Erweiterungsbaugruppen SMX3x
- FastChannel
- DEM – Dynamic-Encoder-Muting
- SMF – Safe-Matrix-Function

---

### Basisgeräte

Bei der Baureihe SMX10/11/12 der 2. Generation (SMXGen2) handelt es sich um eine kompakte Sicherheitssteuerung mit optional integrierter Antriebsüberwachung für eine (SMX11/2, SMX11-2/2) oder zwei (SMX12/2, SMX12-2/2) Achsen. Das Gerät ist frei programmierbar zur sicheren Verarbeitung sowohl von NOT-HALT Taster, Zweihandbedienung, Lichtgitter, Betriebsartenwahlschalter, etc. als auch von antriebsbezogenen Sicherheitsfunktionen. Für eine Vielzahl von Eingabegeräten stehen für die sicherheitsrelevante Signalvorverarbeitung vorkonfigurierte Bausteine zu Verfügung. Gleiches gilt auch für Sicherheitsfunktionen zur Antriebsüberwachung. Details sind dem Programmierhandbuch zu entnehmen.

Das Gerät verfügt in der Basisausführung über 14 sichere Eingänge und bis zu 5 sichere Abschaltkanäle.

Zur sicheren Geschwindigkeits- und/oder Positionserfassung werden 1-Geberlösungen und auch 2-Geberlösungen unterstützt. Siehe Kap. „Encoder Spezifikationen“

---

**HINWEIS** Folgende Sicherheitssteuerungen stehen für spezielle Systeme zur Verfügung:

- SMX11-PXV/2: mit 1 safePXV Encoderschnittstelle; zur sicheren Positionsüberwachung für barcode-basierendes Positionierungssystem
  - SMX11-WCS/2: mit 2 WCS Encoderschnittstellen, zur Positions- und Geschwindigkeitsüberwachung für WCS-Wegcodiersystem
- 

### Erweiterungsbaugruppen

Verschieden zentrale I/O-Erweiterungen sind mit den Basisgeräten der Baureihe kombinierbar. In Summe können maximal 2 Erweiterungsbaugruppen verwendet werden.

### Integrierte Kommunikationsschnittstelle

Das Kommunikationsinterface verfügt über eine bidirektionale Datenübertragung von und zu einer übergeordneten Steuerung mittels Standard- und oder sicheren Feldbus.

### Kennzeichnung der Geräte der 2. Generation

Die Unterscheidung der Gerätetypen erfolgt durch die SMXGen2 Kennzeichnung (/2).

(z.B.:           SMX10           = SMXGen1  
                   SMX10/2       = SMXGen2)

Folgende Merkmale unterscheiden die beiden Versionen:

- Umschaltbare Ausgänge auf den Basismodulen. Siehe technische Kenndaten.
- Höhere Nennlasten der Ausgänge auf den Basisgeräten. Siehe technische Kenndaten.
- Höhere Nennlasten der Ausgänge auf den I/O Erweiterungsbaugruppen. Siehe technische Kenndaten.
- Optionale Erweiterungsmöglichkeiten mittels universalem Kommunikationsmodul. Siehe „Optionales integriertes Kommunikationsinterface“

### 3.1 Baugruppenübersicht

Basisbaugruppen				Erweiterung s- baugruppen
<b>Bezeichnung</b>	SMX10/2, SMX10A/2, SMX10R/2, (/x <sup>(1)</sup> )	SMX11/2, SMX11-2/2 SMX11-PXV/2 <sup>2)</sup> SMX11-WCS/2 <sup>2)</sup> (/x <sup>(1)</sup> )	SMX12/2, SMX12A/2, SMX12-1-PXV/2, SMX12-2/2, SMX12-2A/2 (/x <sup>(1)</sup> )	SMX31/2, SMX31R/2, SMX31R-4/2
				
<b>Max. Anzahl Erweiterungsbaugruppen</b>	2*	2*	2*	-
<b>Sichere digitale Eingänge</b>	14	14	14	12
<b>Sichere digitale I/Os</b>	-	-	-	10/2/6
<b>Sichere digitale Ausgänge pn-schaltend / pp-schaltend</b>	2, 4	2, 4	2, 4	-/-
<b>Sichere Analoge Eingänge</b>	-, 2, -	-	-, 2,-, -, 2	-
<b>Relaisausgänge</b>	2, 2, 6	2	2	-, 8, 6
<b>Hilfsausgänge</b>	2	2	2	2
<b>Taktausgänge</b>	2	2	2	2
<b>Integriertes Kommunikationsinterface</b>	<b>Optional:( /x<sup>(1)</sup>)</b> PROFIBUS-PROFIsafe, PROFINET-PROFIsafe, FSoE Failsafe-over-EtherCAT, CANopen, EtherNet/IP, Modbus TCP/IP, DeviceNet			-
<b>Achsüberwachung</b>	-	1	2	-
<b>Encodertechnologie</b>	-	SSI SIN/COS Inkr. TTL Proxi Resolver Inkr. HTL	SSI SIN/COS Inkr. TTL Proxi Resolver Inkr. HTL	-

- (1) Ausprägung Siehe: „Optionales integriertes Kommunikationsinterface“  
 (2) Encodertechnologie: speziell für das jeweilige unterstützte Positioniersystem  
 (3) Siehe auch: 3.2.4

## 3.2 Gerätekenndaten

### 3.2.1 Basisbaugruppen

#### 3.2.1.1 SMX10/2, SMX10A/2, SMX10R/2 (/x<sup>(1)</sup>)

Typenbezeichnung	Geräteausführung
	<p>Ausführung der Baugruppe mit folgender Peripherie:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>14 digitale Eingänge</li> <li>2 Pulsausgänge</li> <li>2 Relaisausgänge (6x SMX10R/2)</li> <li>2/4 pn- oder pp-schaltende Ausgänge</li> <li>2 Hilfsausgänge</li> <li>2 Analogeingänge (SMX10A/2, SMX10A/2)</li> <li>1 Diagnose- und Konfigurationsschnittstelle</li> <li>1 Funktionstaster#</li> <li>1 7-Segmentanzeige</li> <li>1 Status-LED</li> <li>14 Status-LEDs für Eingänge</li> <li>2 Status-LEDs für Pulsausgänge</li> <li>2 Status-LEDs für Relaisausgänge</li> <li>6 Status-LEDs für Ausgänge</li> <li>1 optional: Kommunikationsinterface (/x<sup>(1)</sup>)</li> </ul>

#### Eigenschaften der Baugruppe:

- Erweiterbar auf:
  - max. 42 sichere digitale Eingänge,
  - max. 12 sichere digitale Ausgänge,
  - max. 20 sichere digitale I/Os,
  - max. 11 sichere Relaisausgänge,
  - max. 10 Hilfsausgänge
- Logikverarbeitung bis PL e nach EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 nach IEC 61508
- freiprogrammierbare Kleinsteuerung für bis zu 800 AWL-Anweisungen
- funktionsplanorientierte Programmierung
- Pulsausgänge zur Querschlusserkennung digitaler Eingangssignale
- externe Kontaktüberwachung angeschlossener Schaltgeräte (EMU)
- überwachte Relaisausgänge für sicherheitsrelevante Funktionen
- umschaltbare sichere Ausgänge pn-, pp-schaltend für sicherheitsrelevante Funktionen
- Parameterverwaltung für Erweiterungsbaugruppen im Grundgerät
- umfangreiche Diagnosefunktionen integriert
- codierte Statusanzeige über frontseitige 7-Segment-Anzeige und Status-LEDs
- Multifunktionstaster (Quit, Start, Reset) frontseitig bedienbar
- optional: integriertes Kommunikationsinterface
  - Standard- und sichere Feldbusprotokolle zur Kommunikation mit einer übergeordneten Steuerung.
  - sichere Querkommunikation (SMMC) zum Datenaustausch zwischen mehreren Basisgeräten.
  - sichere Remote-IO-Kommunikation zum Datenaustausch mit verteilten IO-Systemen.

siehe: Kapitel 3.2.3.1 Optionales integriertes Kommunikationsinterface

- Montage auf Hutschiene
- SMX 10A/2 (Analog) – mit 2 sicheren analogen Eingängen
- SMX 10R/2 (Relais) – mit gesamt 6 Relaisausgängen und keine pn-, pp-schaltende Ausgänge
- Relaisausgängen und keine pn-, pp-schaltende Ausgänge
- Der mechanische Aufbau der SMX10/2, SMX10A/2, SMX10R/2(/x<sup>(1)</sup>) weicht von der Abbildung ab. (siehe mechanische Daten)

**Techn. Kenndaten SMX10/2, SMX10A/2, SMX10R/2 (/x<sup>(1)</sup>)**

Sicherheitstechnische Kenndaten				
	PL nach EN ISO 13849-1		PL e	
	PFH / Architektur		12,6 FIT /Kat 4 zzgl. bei SMX10R 1-kanalig pro Rel 20 FIT (max. 4) 2-kanalig pro Rel 1,0 FIT (max. 2)	
	SIL nach IEC 61508		SIL 3	
	Proof-Test-Intervall		20 Jahre = max. Einsatzdauer	
Allgemeine Daten				
	Max. Anzahl Erweiterungsbaugruppen		2	
	Schnittstelle f. Erweiterungsbaugruppen		T-Busverbinder, in Hutschiene steckbar	
	Anzahl sichere digitale Eingänge		14 (OSSD fähig)	
	Anzahl sichere digitale Ausgänge			
	pn-schaltend **	SMX10x/2	2	
		SMX10R/2/x	-	
	pp-schaltend **	SMX10x/2	4	
		SMX10R/2	-	
	Anzahl sichere digitale I/O		-	
	Anzahl Relaisausgänge		2	
		SMX10R	6	
	Anzahl sichere Analoge Eingänge		-	
		SMX10A/x	2 *	
	Anzahl Hilfsausgänge		2	
	Anzahl Pulsausgänge (Taktausgänge)		2	
	Anschlussart		Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss	
	Max. Anzahl Erweiterungsbaugruppen		2	
Achsüberwachung (Achsen / Encoderschnittstellen)		-/-		
Encoderschnittstellen (D-Sub / Klemmen)		-		
Elektrische Daten				
	Versorgungsspannung (Toleranz)		24 VDC; 2A (-15%, +20%)	
	Sicherung	X11.1	min. 30 VDC; max. 3,15A	
		X11.2	min. 30 VDC; max. 10A	
	Max. Leistungsaufnahme (Logik)			
		SMX10x/2	3,1W	
		SMX10x/2/x	6,5W	
	Nenndaten digitale Eingänge		24 VDC; 20 mA Typ1 nach IEC 61131-2	
	Nenndaten digitale Ausgänge			
		pn-schaltend	24 VDC; 2A ***	
		pp-schaltend	24 VDC; 2A ***	
		Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA	
		Nenndaten Pulsausgänge (Taktausgänge)	24 VDC; 250mA	
	Nenndaten Relaisausgänge	Schließer DC13	24 VDC; 2A	
		AC15	230 VAC; 2A	
		Öffner DC13 (Rücklesekontakt)	24 VDC; 2A	
	Nenndaten sichere Analoge Eingänge			
		SMX10A/2	-10 ... +10V	
	SMX10AR	4 ... 20 mA		
Elektrische Daten (Nur für UL)				
	Nenndaten digital Ausgänge			
	pn-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)	
		Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)	
	pp-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)	

		Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
		Max. Summenstrom (pn or pp)	8A
		Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA (G.P.)
	Nenn- und Relaisausgänge	Schließer	24 VDC; 2A (Pilot Duty) 120 VAC; 2A (Pilot Duty)
		Öffner (Rücklesekontakt)	24 VDC; 2A (Pilot Duty)
<b>Umweltdaten</b>			
	Temperatur	0°C ... +50°C Betrieb -25°C ... +70°C Lagerung, Transport	
	Schutzklasse	IP 20	
	Klimaklasse	3k3 nach DIN 60 721-3	
	Min-, Maximal relative Luftfeuchte (keine Betauung)	5% - 85%	
	EMV	EN 61000-6-2, EN 61000-6-4, EN 61000-6-7, EN 61800-3, EN 61326-3, EN 62061	
	Betriebsmitteleinsatz	2000m	
	Überspannungskategorie	III	
	Verschmutzungsgrad	2	
<b>Mechanische Daten</b>			
	Größe (HxTxB [mm])	SMX10/2 = 100x115x45 SMX10A/2 = 100x115x67,5 SMX10R/2 = 100x115x67,5 SMX10/2, (/x <sup>(1)</sup> ) = 100x115x67,5 SMX10A/2, (/x <sup>(1)</sup> ) = 100x115x90 SMX10R/2, (/x <sup>(1)</sup> ) = 100x115x90	
	Gewicht (g)	SMX10/2 = 300 SMX10A/2 = 380 SMX10R/2 = 420 SMX10/2, (/x <sup>(1)</sup> ) = 400 SMX10/2, (/x <sup>(1)</sup> ) = 480 SMX10R/2, (/x <sup>(1)</sup> ) = 520	
	Befestigung	Auf Normschiene aufschnappbar	
	Anzahl T-Bus		
		SMX10/2	2
		SMX10A/2	3
		SMX10R/2	3
		SMX10/2, SMX10A/2, SMX10R/2 (/2, /x <sup>(1)</sup> )	SMX10x/2 + 1
	Min. Anschlussquerschnitt / AWG	0,2 mm <sup>2</sup> / 24	
	Max. Anschlussquerschnitt / AWG	2,5 mm <sup>2</sup> / 12	

- (\*) Analoge Strom-, Spannungseingänge optional erhältlich  
z.B.: SMX10A-U/2 Spannungseingänge  
SMX10A-I/2 Stromeingänge  
SMX10A/2 Spannungs- und Stromeingänge
- (\*\*) pn/pp über SafePLC<sup>2</sup> konfigurierbar
- (\*\*\*) Derating, Siehe Kapitel „Derating Ausgänge“
- (1) Ausprägung Siehe: „Kommunikationsinterface“

3.2.1.2 SMX11/2 (/x<sup>(1)</sup>)

Typenbezeichnung	Geräteausführung
	<p>Ausführung der Baugruppe mit folgender Peripherie:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>1 Achse</li> <li>3 Encoderschnittstellen</li> <li>14 digitale Eingänge</li> <li>2 Pulsausgänge</li> <li>2 Relaisausgänge</li> <li>2/4 pn- oder pp-schaltende Ausgänge</li> <li>2 Hilfsausgänge</li> <li>1 Diagnose- und Konfigurationsschnittstelle</li> <li>1 Funktionstaster</li> <li>1 7-Segmentanzeige</li> <li>1 Status-LED</li> <li>14 Status-LEDs für Eingänge</li> <li>2 Status-LEDs für Pulsausgänge</li> <li>2 Status-LEDs für Relaisausgänge</li> <li>6 Status-LEDs für Ausgänge</li> <li>1 optional: Kommunikationsinterface (/x<sup>(1)</sup>)</li> </ul>

**Eigenschaften der Baugruppe:**

- Erweiterbar auf:
  - max. 42 sichere digitale Eingänge,
  - max. 12 sichere digitale Ausgänge,
  - max. 20 sichere digitale I/Os,
  - max. 9 sichere Relaisausgänge,
  - max. 10 Hilfsausgänge,
  - max. 1 sichere Achse
- Logikverarbeitung bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Bewegungsüberwachung einer Achse bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Geschwindigkeitsüberwachung
- Drehzahlüberwachung
- Stillstands Überwachung
- Drehrichtungsüberwachung
- sicheres Schrittmaß
- Not-Stopp Überwachung
- Positionsüberwachung
- Positionsbereichsüberwachung
- Verlaufsereichsüberwachung
- Zielpositionsüberwachung
- freiprogrammierbare Kleinststeuerung für bis zu 800 AWL-Anweisungen
- funktionsplanorientierte Programmierung
- Pulsausgänge zur Querschlusserkennung digitaler Eingangssignale
- externe Kontaktüberwachung angeschlossener Schaltgeräte (EMU)
- überwachte Relaisausgänge für sicherheitsrelevante Funktionen
- umschaltbare sichere Ausgänge pn-, p-schaltend für sicherheitsrelevante Funktionen

- vollständige geschwindigkeits- und positionsbezogene Sicherheitsfunktionen zur Antriebsüberwachung gemäß IEC 61800-5-2 in Firmware integriert
  - Räumliche Funktionen für sichere Geschwindigkeits- und Bereichsüberwachungen möglich.
- Parameterverwaltung für Erweiterungsbaugruppen im Grundgerät
- umfangreiche Diagnosefunktionen integriert
- codierte Statusanzeige über frontseitige 7-Segment-Anzeige und Status-LEDs
- Multifunktionstaster (Quit, Start, Reset) frontseitig bedienbar
- optional: universales Kommunikationsinterface
  - Standard- und sichere Feldbusprotokolle zur Kommunikation mit einer übergeordneten Steuerung
  - sichere Querkommunikation (SMMC) zum Datenaustausch zwischen mehreren Basisgeräten
  - sichere Remote-IO-Kommunikation zum Datenaustausch mit verteilten IO-Systemensiehe: Kapitel 3.2.3.1 Optionales integriertes Kommunikationsinterface
- Montage auf Hutschiene
- Der mechanische Aufbau der SMX11/2(/x<sup>(1)</sup>) weicht von der Abbildung ab. (siehe mechanische Daten)

**Techn. Kenndaten SMX11/2 (/x<sup>(1)</sup>)**

Sicherheitstechnische Kenndaten				
	PL nach EN ISO 13849-1	PL e		
	PFH / Architektur	12,6 FIT /Kat 4		
	SIL nach IEC 61508	SIL 3		
	Proof-Test-Intervall	20 Jahre = max. Einsatzdauer		
Allgemeine Daten				
	Max. Anzahl Erweiterungsbaugruppen	2		
	Schnittstelle f. Erweiterungsbaugruppen	T-Busverbinder, in Hutschiene steckbar		
	Anzahl sichere digitale Eingänge	14 (OSSD fähig)		
	Anzahl sichere digitale Ausgänge			
	pn-schaltend **	2		
	pp-schaltend **	4		
	Anzahl sichere digitale I/O	-		
	Anzahl Relaisausgänge	2		
	Anzahl sichere Analoge Eingänge	-		
	Anzahl Hilfsausgänge	2		
	Anzahl Pulsausgänge (Taktausgänge)	2		
	Anschlussart	Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss		
	Achsüberwachung (Achsen / Encoderschnittstellen)	1 / 3 *		
	Encoderschnittstellen (D-Sub / Klemmen)	D-SUB X31: SSI, SinCos, Inkremental-TTL Klemmen X23: Inkremental-HTL (10kHz)		
Elektrische Daten				
	Versorgungsspannung (Toleranz)	24 VDC; 2 A (-15%, +20%)		
	Sicherung	X11.1	min. 30 VDC; 3,15 A	
		X11.2	min. 30 VDC; max. 10 A	
	Max. Leistungsaufnahme (Logik)			
	SMX11/2	3,1 W		
	SMX11/2/x	6,5 W		
	Nenndaten digitale Eingänge	24 VDC; 20 mA Typ1 nach IEC 61131-2		
	Nenndaten digitale Ausgänge			
		pn-schaltend	24 VDC; 2A ***	
		pp-schaltend	24 VDC; 2A ***	
		Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA	
		Nenndaten Pulsausgänge (Taktausgänge)	24 VDC; 250mA	
	Nenndaten Relaisausgänge	Schließer DC13	24 VDC; 2A	
		AC15	230 VAC; 2A	
	Nenndaten sichere Analoge Eingänge			
	-			
Elektrische Daten (Nur für UL)				
	Nenndaten digital Ausgänge			
		pn-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)
			Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
		pp-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)
			Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
		Max. Summenstrom (pn or pp)	8A	
		Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA (G.P.)	
	Nenndaten Relaisausgänge	Schließer	24 VDC; 2A (Pilot Duty) 120 VAC; 2A (Pilot Duty)	
Umweltdaten				
	Temperatur	0°C ... +50°C Betrieb -25°C° ... +70°C° Lagerung, Transport		
	Schutzklasse	IP 20		

	Klimaklasse	3k3 nach DIN 60 721-3	
	Min-, Maximal relative Luftfeuchte (keine Betauung)	5% - 85%	
	EMV	EN 61000-6-2, EN 61000-6-4, EN 61000-6-7, EN 61800-3, EN 61326-3, EN 62061	
	Betriebsmitteleinsatz	2000m	
	Überspannungskategorie	III	
	Verschmutzungsgrad	2	
<b>Mechanische Daten</b>			
	Größe (HxTxB [mm])	SMX11/2	= 100x115x45
		SMX11/2 (/x <sup>(1)</sup> )	= 100x115x67,5
	Gewicht (g)	SMX11/2	= 310
		SMX11/2 (/x <sup>(1)</sup> )	= 410
	Befestigung	Auf Normschiene aufschnappbar	
	Anzahl T-Bus		
		SMX11/2	2
		SMX11/2 (/x <sup>(1)</sup> )	3
	Min. Anschlussquerschnitt / AWG	0,2 mm <sup>2</sup> / 24	
	Max. Anschlussquerschnitt / AWG	2,5 mm <sup>2</sup> / 12	

(\*) maximal 2 Encoder / Achse

(\*\*) pn/pp über SafePLC<sup>2</sup> konfigurierbar

(\*\*\*) Derating, Siehe Kapitel „Derating Ausgänge“

<sup>(1)</sup> Ausprägung Siehe: „Optionales integriertes Kommunikationsinterface“

3.2.1.3 SMX11-PXV/2 (/x<sup>(1)</sup>)

Typenbezeichnung	Geräteausführung
	<p>Ausführung der Baugruppe mit folgender Peripherie:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>1 Achse</li> <li>1 Encoderschnittstelle (safePXV)</li> <li>14 digitale Eingänge</li> <li>2 Pulsausgänge</li> <li>2 Relaisausgänge</li> <li>2/4 pn- oder pp-schaltende Ausgänge</li> <li>2 Hilfsausgänge</li> <li>1 Diagnose- und Konfigurationsschnittstelle</li> <li>1 Funktionstaster</li> <li>1 7-Segmentanzeige</li> <li>1 Status-LED</li> <li>14 Status-LEDs für Eingänge</li> <li>2 Status-LEDs für Pulsausgänge</li> <li>2 Status-LEDs für Relaisausgänge</li> <li>6 Status-LEDs für Ausgänge</li> <li>1 optional: Kommunikationsinterface (/x<sup>(1)</sup>)</li> </ul>

**Eigenschaften der Baugruppe:**

- Erweiterbar auf:
  - max. 42 sichere digitale Eingänge,
  - max. 12 sichere digitale Ausgänge,
  - max. 20 sichere digitale I/Os,
  - max. 9 sichere Relaisausgänge,
  - max. 10 Hilfsausgänge,
  - max. 1 sichere Achse
- Freiprogrammierbar zur sicheren Verarbeitung von NOT-AUS Taster, Zweihandbedienung, Lichtgitter, Betriebswahlschalter, etc.
- Vollständige geschwindigkeits- und positionsbezogene Sicherheitsfunktionen zur Antriebsüberwachung in der Firmware integriert
  - Räumliche Funktionen für sichere Geschwindigkeits- und Bereichsüberwachung möglich
- Sichere Positionsüberwachung mit nur einen Sensor in Kombination mit dem optischen Lesekopf PXV100AS-F200-R4-V19
- Logikverarbeitung bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Bewegungsüberwachung einer Achse bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Drehzahlüberwachung
- Stillstands Überwachung
- Fahrtrichtungsüberwachung
- Sicheres Schrittmaß
- Not-Stopp Überwachung
- Positionsüberwachung
- Positions-/Verlaufsbereichsüberwachung
- Zielpositionsüberwachung
- freiprogrammierbare Kleinststeuerung für bis zu 800 AWL-Anweisungen
- Funktionsplanorientierte Programmierung

- Pulsausgänge zur Querschlusserkennung digitaler Eingangssignale
- Externe Kontaktüberwachung angeschlossener Schaltgeräte (EMU)
- Umschaltbare sichere Ausgänge pn-, p-schaltend für sicherheitsrelevante Funktionen
- Überwachte Relaisausgänge für sicherheitsrelevante Funktionen
- Umfangreiche Diagnosefunktionen integriert
- Parameterverwaltung für Erweiterungsbaugruppen im Grundgerät
- Codierte Statusanzeige über frontseitige 7-Segment-Anzeige und Status-LEDs
- Multifunktionsstaster (Quit, Start, Reset) frontseitig bedienbar
- Konfigurierbar mit SafePLC<sup>2</sup> über USB-Seriell-Adapter oder ethernet-basierten Feldbus
- Erweiterte Funktionalität: safePXV-Encoderschnittstelle
- Optional: integrierte Memory Card
- optional: universales Kommunikationsinterface
  - Standard- und sichere Feldbusprotokolle zur Kommunikation mit einer übergeordneten Steuerung (PROFIBUS, PROFINET, DeviceNet, CANopen, EtherNET/IP, EtherCAT, Modbus TCP, PROFIsafe, FSoE)
  - sichere Querkommunikation (SMMC) zum Datenaustausch zwischen mehreren Basisgeräten
  - Feldbusprotokolle mit der gleichen Hardware können mittels SafePLC<sup>2</sup> um geschalten werden
  - sichere Remote-IO-Kommunikation zum Datenaustausch mit verteilten IO-Systemensiehe: Kapitel 3.2.3.1 Optionales integriertes Kommunikationsinterface
- Montage auf Hutschiene
- Der mechanische Aufbau der SMX11-PXV/2(/x<sup>1</sup>) ist abhängig von der jeweiligen Ausprägung des Basismoduls (siehe mechanische Daten)
- Weitere Informationen sind im SMX-x-PXV Installationshandbuch enthalten.

**Techn. Kenndaten SMX11-PXV/2 (/x<sup>(1)</sup>)**

Sicherheitstechnische Kenndaten			
	PL nach EN ISO 13849-1	PL e	
	PFH / Architektur Bei Verwendung des SafePXVs bitte aus dem „TS-37000-410-01-810-01-04F SMX-x-PXV Installationshandbuch.pdf“ verwenden.	12,6 FIT /Kat 4	
	SIL nach IEC 61508	SIL 3	
	Proof-Test-Intervall	20 Jahre = max. Einsatzdauer	
Allgemeine Daten			
	Max. Anzahl Erweiterungsbaugruppen	2	
	Schnittstelle f. Erweiterungsbaugruppen	T-Busverbinder, RJ-45 (Ethernet)	
	Anzahl sichere digitale Eingänge	14 (OSSD fähig)	
	Anzahl sichere digitale Ausgänge		
	pn-schaltend **	2	
	pp-schaltend **	4	
	Anzahl sichere digitale I/O	-	
	Anzahl Relaisausgänge	2	
	Anzahl sichere Analoge Eingänge	-	
	Anzahl Hilfsausgänge	2	
	Anzahl Pulsausgänge (Taktausgänge)	2	
	Anschlussart	Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss	
	Achsüberwachung (Achsen / Encoderschnittstellen)	1 / 1 *	
	Encoderschnittstellen (D-Sub / Klemmen)	<b>RS 485, X35:</b> PXV100AS-F200-R4-V19-BBH	
Elektrische Daten			
	Versorgungsspannung (Toleranz)	24 VDC; 2 A (-15%, +20%)	
	Sicherung	X11.1	max. 30 VDC; 3,15 A
		X11.2	max. 30 VDC; max. 10 A
	Max. Leistungsaufnahme (Logik)		
	SMX11-PXV/2		3,5 W
		SMX11-PXV/2/x	6,8 W
	Nenndaten digitale Eingänge	24 VDC; 20 mA Typ1 nach IEC 61131-2	
	Nenndaten digitale Ausgänge		
	pn-schaltend		24 VDC; 2A ***
		pp-schaltend	24 VDC; 2A ***
	Hilfsausgänge	-	
	Nenndaten Pulsausgänge (Taktausgänge)	24 VDC; 250mA	
	Nenndaten Relaisausgänge	Schließer DC13	24 VDC; 2A
		AC15	230 VAC; 2A
	Nenndaten sichere Analoge Eingänge	-	
Elektrische Daten (Nur für UL)			
	Nenndaten digital Ausgänge		
	pn-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)
		Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
	pp-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)
		Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
	Max. Summenstrom (pn oder pp)	8A	
	Hilfsausgänge	-	
	Nenndaten Relaisausgänge	Schließer	24 VDC; 2A (Pilot Duty) 120 VAC; 2A (Pilot Duty)
Umweltdaten			
	Temperatur	0°C ... +50°C Betrieb -25°C ... +70°C Lagerung, Transport	
	Schutzklasse	IP 20	

	Klimaklasse	3k3 nach DIN 60 721-3	
	Min-, Maximal relative Luftfeuchte (keine Betauung)	5% - 85%	
	EMV	EN 61000-6-2, EN 61000-6-4, EN 61000-6-7, EN 61800-3, EN 61326-3, EN 62061	
	Betriebsmitteleinsatz	2000m	
	Überspannungskategorie	III	
<b>Mechanische Daten</b>			
	Größe (HxTxB [mm])	SMX11-PXV/2 = 100x115x67,5 SMX11-PXV/2 (/x <sup>(1)</sup> ) = 100x115x90	
	Gewicht (g)	SMX11-PXV/2 = 390 SMX11-PXV/2(/x <sup>(1)</sup> ) = 490	
	Befestigung	Auf Normschiene aufschnappbar	
	Anzahl T-Bus		
		SMX11-PXV/2	3
		SMX11-PXV/2 (/x <sup>(1)</sup> )	4
	Min. Anschlussquerschnitt / AWG	0,2 mm <sup>2</sup> / 24	
	Max. Anschlussquerschnitt / AWG	2,5 mm <sup>2</sup> / 12	

(\*) maximal 2 Encoder / Achse

(\*\*) pn/pp über SafePLC<sup>2</sup> konfigurierbar

(\*\*\*) Derating, Siehe Kapitel „Derating Ausgänge“

<sup>(1)</sup> Ausprägung Siehe: „Optionales integriertes Kommunikationsinterface“

3.2.1.4 SMX11-WCS/2 (/x<sup>(1)</sup>)

Typenbezeichnung	Geräteausführung
	<p>Ausführung der Baugruppe mit folgender Peripherie:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>1 Achse</li> <li>2 WCS-Encoderschnittstellen</li> <li>14 digitale Eingänge</li> <li>2 Pulsausgänge</li> <li>2 Relaisausgänge</li> <li>2/4 pn- oder pp-schaltende Ausgänge</li> <li>2 Hilfsausgänge</li> <li>1 Diagnose- und Konfigurationsschnittstelle</li> <li>1 Funktionstaster</li> <li>1 7-Segmentanzeige</li> <li>1 Status-LED</li> <li>14 Status-LEDs für Eingänge</li> <li>2 Status-LEDs für Pulsausgänge</li> <li>2 Status-LEDs für Relaisausgänge</li> <li>6 Status-LEDs für Ausgänge</li> <li>1 optional: Kommunikationsinterface (/x<sup>(1)</sup>)</li> </ul>

**Eigenschaften der Baugruppe:**

- Erweiterbar auf:
  - max. 42 sichere digitale Eingänge,
  - max. 12 sichere digitale Ausgänge,
  - max. 20 sichere digitale I/Os,
  - max. 9 sichere Relaisausgänge,
  - max. 10 Hilfsausgänge,
  - max. 1 sichere Achse
- Freiprogrammierbar zur sicheren Verarbeitung von NOT-AUS Taster, Zweihandbedienung, Lichtgitter, Betriebswahlschalter, etc.
- Vollständige geschwindigkeits- und positionsbezogene Sicherheitsfunktionen zur Antriebsüberwachung in der Firmware integriert
- Bewegungsüberwachung einer Achse bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Positions- und Geschwindigkeitsüberwachung für WCS-Wegcodiersystem (WCS3B-LS2xx, Pepperl+Fuchs)
- Drehzahlüberwachung
- Stillstands Überwachung
- Fahrtrichtungsüberwachung
- Sicheres Schrittmaß
- Not-Stopp Überwachung
- Positionsüberwachung
- Positions-/Verlaufsbereichsüberwachung
- Zielpositionsüberwachung
- Freiprogrammierbare Kleinststeuerung für bis zu 800 AWL-Anweisungen
- Funktionsplanorientierte Programmierung mittels SafePLC<sup>2</sup>
- Pulsausgänge zur Querschlusserkennung digitaler Eingangssignale
- Externe Kontaktüberwachung angeschlossener Schaltgeräte (EMU)
- Umschaltbare sichere Ausgänge pn-, p-schaltend für sicherheitsrelevante Funktionen
- Überwachte Relaisausgänge für sicherheitsrelevante Funktionen
- Umfangreiche Diagnosefunktionen integriert

- Parameterverwaltung für Erweiterungsbaugruppen im Grundgerät
- Codierte Statusanzeige über frontseitige 7-Segment-Anzeige und Status-LEDs
- Multifunktions-taster (Quit, Start, Reset) frontseitig bedienbar
- Optional: integriertes Kommunikationsinterface
  - Standard- und sichere Feldbusprotokolle zur Kommunikation mit einer übergeordneten Steuerung (PROFIBUS, PROFINET, DeviceNet, CANopen, EtherNET/IP, EtherCAT, Modbus TCP/IP, PROFI-safe, FSoE)
  - sichere Querkommunikation (SMMC) zum Datenaustausch zwischen mehreren Basisgeräten
  - Feldbusprotokolle mit der gleichen Hardware können mittels SafePLC<sup>2</sup> umgeschaltet werden
  - Sichere Remote-IO-Kommunikation zum Datenaustausch mit verteilten IO-Systemensiehe: Kapitel 3.2.3.1 Optionales integriertes Kommunikationsinterface
- Montage auf Hutschiene
- Der mechanische Aufbau der SMX11-WCS/2 (/x<sup>(1)</sup>) ist abhängig von der jeweiligen Ausprägung des Basismoduls (siehe mechanische Daten)

**Techn. Kenndaten SMX11-WCS/2 (/x<sup>(1)</sup>)**

Sicherheitstechnische Kenndaten				
	PL nach EN ISO 13849-1	PL e		
	PFH / Architektur	12,6 FIT /Kat 4		
	SIL nach IEC 61508	SIL 3		
	Proof-Test-Intervall	20 Jahre = max. Einsatzdauer		
Allgemeine Daten				
	Max. Anzahl Erweiterungsbaugruppen	2		
	Schnittstelle f. Erweiterungsbaugruppen	T-Busverbinder, in Hutschiene steckbar, RJ-45 (Ethernet)		
	Anzahl sichere digitale Eingänge	14 (OSSD fähig)		
	Anzahl sichere digitale Ausgänge			
	pn-schaltend **	2		
	pp-schaltend **	4		
	Anzahl sichere digitale I/O	-		
	Anzahl Relaisausgänge	2		
	Anzahl sichere Analoge Eingänge	-		
	Anzahl Hilfsausgänge	2		
	Anzahl Pulsausgänge (Takttausgänge)	2		
	Anschlussart	Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss		
	Achsüberwachung (Achsen / Encoderschnittstellen)	1 / 1 *		
	Encoderschnittstellen (D-Sub / Klemmen)	<b>RS485, X35-1 / X35-2:</b> WCS3B-LS2xx		
Elektrische Daten				
	Versorgungsspannung (Toleranz)	24 VDC; 2A (-15%, +20%)		
	Sicherung	X11.1	max. 30 VDC; max. 3,15A	
		X11.2	max. 30 VDC; max. 10A	
	Max. Leistungsaufnahme (Logik)			
	SMX11-WCS/2		3,5W	
		SMX11-WCS/2/x	6,8W	
	Neenndaten digitale Eingänge	24 VDC; 20 mA Typ1 nach IEC 61131-2		
	Neenndaten digitale Ausgänge			
	pn-schaltend		24 VDC; 2A ***	
		pp-schaltend	24 VDC; 2A ***	
		Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA	
	Neenndaten Pulsausgänge (Takttausgänge)		24 VDC; 250mA	
		Schließer DC13	24 VDC; 2A	
	Relaisausgänge	AC15	230 VAC; 2A	
	Neenndaten sichere Analoge Eingänge	-		
Elektrische Daten (Nur für UL)				
	Neenndaten digital Ausgänge			
	pn-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)	
			Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
		pp-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)
			Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
	Max. Summenstrom (pn or pp)	8A		
	Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA (G.P.)		
	Neenndaten Relaisausgänge	Schließer	24 VDC; 2A (Pilot Duty) 120 VAC; 2A (Pilot Duty)	
Umweltdaten				
	Temperatur	0°C ... +50°C Betrieb -25°C° ... +70°C° Lagerung, Transport		
	Schutzklasse	IP 20		
	Klimaklasse	3k3 nach DIN 60 721-3		

	Min-, Maximal relative Luftfeuchte (keine Betauung)	5% - 85%
	EMV	EN 61000-6-2, EN 61000-6-4, EN 61000-6-7, EN 61800-3, EN 61326-3, EN 62061
	Betriebsmitteleinsatz	2000m
	Überspannungskategorie	III
<b>Mechanische Daten</b>		
	Größe (HxTxB [mm])	SMX11-WCS/2 = 100x115x67,5 SMX11-WCS/2 (/x <sup>(1)</sup> ) = 100x115x90
	Gewicht (g)	SMX11-WCS/2 = 390 SMX11-WCS/2 (/x <sup>(1)</sup> ) = 490
	Befestigung	Auf Normschiene aufschnappbar
	Anzahl T-Bus	
	SMX11-WCS/2	3
	SMX11-WCS/2 (/x <sup>(1)</sup> )	4
	Min. Anschlussquerschnitt / AWG	0,2 mm <sup>2</sup> / 24
	Max. Anschlussquerschnitt / AWG	2,5 mm <sup>2</sup> / 12

(\*) maximal 2 Encoder / Achse

(\*\*) pn/pp über SafePLC<sup>2</sup> konfigurierbar

(\*\*\*) Derating, Siehe Kapitel „Derating Ausgänge“

(1) Ausprägung Siehe: „Optionales integriertes Kommunikationsinterface“

3.2.1.5 SMX11-2/2 (/x<sup>(1)</sup>)

Typenbezeichnung	Geräteausführung
	<p>Ausführung der Baugruppe mit folgender Peripherie:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>1 Achsen</li> <li>5 Encoderschnittstellen</li> <li>14 digitale Eingänge</li> <li>2 Pulsausgänge</li> <li>2 Relaisausgänge</li> <li>2/4 pn- oder pp-schaltende Ausgänge</li> <li>2 Hilfsausgänge</li> <li>1 Diagnose- und Konfigurationsschnittstelle</li> <li>1 Funktionstaster</li> <li>1 7-Segmentanzeige</li> <li>1 Status-LED</li> <li>14 Status-LEDs für Eingänge</li> <li>2 Status-LEDs für Pulsausgänge</li> <li>2 Status-LEDs für Relaisausgänge</li> <li>6 Status-LEDs für Ausgänge</li> <li>1 optional: Kommunikationsinterface (/x<sup>(1)</sup>)</li> </ul>

**Eigenschaften der Baugruppe:**

- Erweiterbar auf:
  - max. 42 sichere digitale Eingänge,
  - max. 12 sichere digitale Ausgänge,
  - max. 20 sichere digitale I/Os,
  - max. 9 sichere Relaisausgänge,
  - max. 10 Hilfsausgänge,
  - max. 1 sichere Achse
- Logikverarbeitung bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Bewegungsüberwachung einer Achse bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Geschwindigkeitsüberwachung:
- Drehzahlüberwachung
- Stillstands Überwachung
- Drehrichtungsüberwachung
- sicheres Schrittmaß
- Not-Stopp Überwachung
- Positionsüberwachung
- Positionsbereichsüberwachung
- Verlaufsereichsüberwachung
- Zielpositionsüberwachung
- freiprogrammierbare Kleinststeuerung für bis zu 800 AWL-Anweisungen
- funktionsplanorientierte Programmierung
- Pulsausgänge zur Querschlusserkennung digitaler Eingangssignale
- externe Kontaktüberwachung angeschlossener Schaltgeräte (EMU)
- überwachte Relaisausgänge für sicherheitsrelevante Funktionen
- umschaltbare sichere Ausgänge pn-, p-schaltend für sicherheitsrelevante Funktionen
- vollständige geschwindigkeits- und positionsbezogene Sicherheitsfunktionen zur Antriebsüberwachung gemäß IEC 61800-5-2 in Firmware integriert

- räumliche Funktionen für sichere Geschwindigkeits- und Bereichsüberwachungen möglich
- Parameterverwaltung für Erweiterungsbaugruppen im Grundgerät
- umfangreiche Diagnosefunktionen integriert
- codierte Statusanzeige über frontseitige 7-Segment-Anzeige und Status-LEDs
- Multifunktionstaster (Quit, Start, Reset) frontseitig bedienbar
- optional: integriertes Kommunikationsinterface
  - Standard- und sichere Feldbusprotokolle zur Kommunikation mit einer übergeordneten Steuerung
  - sichere Querkommunikation (SMMC) zum Datenaustausch zwischen mehreren Basisgeräten
  - sichere Remote-IO-Kommunikation zum Datenaustausch mit verteilten IO-Systemensiehe: Kapitel 3.2.3.1 Optionales integriertes Kommunikationsinterface
- Montage auf Hutschiene
- erweiterte Funktionalität:
  - erlaubt den Anschluss von 2 Drehgebern pro Achse (SSI, Sin/Cos, TTL)
  - erweiterte Geberschnittstelle unterstützt zusätzlich HTL (200 kHz), Sin/Cos High-Resolution und Resolver
- Der mechanische Aufbau der SMX11-2/2 (/x<sup>(1)</sup>) weicht von der Abbildung ab. (siehe mechanische Daten)

**Techn. Kenndaten SMX11-2/2 (/x<sup>(1)</sup>)**

Sicherheitstechnische Kenndaten				
	PL nach EN ISO 13849-1		PL e	
	PFH / Architektur		12,6 FIT /Kat 4	
	SIL nach IEC 61508		SIL 3	
	Proof-Test-Intervall		20 Jahre = max. Einsatzdauer	
Allgemeine Daten				
	Max. Anzahl Erweiterungsbaugruppen		2	
	Schnittstelle f. Erweiterungsbaugruppen		T-Busverbinder, in Hutschiene steckbar	
	Anzahl sichere digitale Eingänge		14 (OSSD fähig)	
	Anzahl sichere digitale Ausgänge			
		pn-schaltend **	2	
		pp-schaltend **	4	
	Anzahl sichere digitale I/O		-	
	Anzahl Relaisausgänge		2	
	Anzahl sichere Analoge Eingänge		-	
	Anzahl Hilfsausgänge		2	
	Anzahl Pulsausgänge (Taktausgänge)		2	
	Anschlussart		Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss	
	Achsüberwachung (Achsen / Encoderschnittstellen)		1 / 5 *	
	Encoderschnittstellen (D-Sub / Klemmen)		<b>D-SUB X31:</b> SSI, SinCos, Inkremental-TTL <b>D-SUB X33:</b> SSI, SinCos, SinCos (HighRes), Inkremental-TTL, Resolver <b>Klemmen X23:</b> Inkremental-HTL (10kHz) <b>Klemmen X27, X28:</b> Inkremental-HTL (200kHz)	
Elektrische Daten				
	Versorgungsspannung (Toleranz)		24 VDC; 2A (-15%, +20%)	
	Sicherung	X11.1	min. 30 VDC; max. 3,15A	
		X11.2	min. 30 VDC; max. 10A	
	Max. Leistungsaufnahme (Logik)			
		SMX11-2/2	3,5W	
		SMX11-2/2/x	6,8W	
	Nenndaten digitale Eingänge		24 VDC; 20 mA Typ1 nach IEC 61131-2	
	Nenndaten digitale Ausgänge			
		pn-schaltend	24 VDC; 2A ***	
		pp-schaltend	24 VDC; 2A ***	
		Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA	
		Nenndaten Pulsausgänge (Taktausgänge)	24 VDC; 250mA	
	Nenndaten Relaisausgänge	Schließer DC13	24 VDC; 2A	
		AC15	230 VAC; 2A	
	Nenndaten sichere Analoge Eingänge		-	
Elektrische Daten (Nur für UL)				
	Nenndaten digital Ausgänge			
		pn-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)
			Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
		pp-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)
			Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
		Max. Summenstrom (pn or pp)	8A	
		Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA (G.P.)	

	Nenn Daten Relaisausgänge	Schließer	24 VDC; 2A (Pilot Duty) 120 VAC; 2A (Pilot Duty)	
Umweltdaten				
	Temperatur	0°C ... +50°C Betrieb -25°C ... +70°C Lagerung, Transport		
	Schutzklasse	IP 20		
	Klimaklasse	3k3 nach DIN 60 721-3		
	Min-, Maximal relative Luftfeuchte (keine Betauung)	5% - 85%		
	EMV	EN 61000-6-2, EN 61000-6-4, EN 61000-6-7, EN 61800-3, EN 61326-3, EN 62061		
	Betriebsmitteleinsatz	2000m		
	Überspannungskategorie	III		
Verschmutzungsgrad	2			
Mechanische Daten				
	Größe (HxTxB [mm])	SMX11-2/2 = 100x115x67,5 SMX11-2/2 (/x <sup>(1)</sup> ) = 100x115x90		
	Gewicht (g)	SMX11-2/2 = 390 SMX11-2/2 (/x <sup>(1)</sup> ) = 490		
	Befestigung	Auf Normschiene aufschnappbar		
	Anzahl T-Bus			
		SMX11-2/2	3	
		SMX11-2/2 (/x <sup>(1)</sup> )	4	
		Min. Anschlussquerschnitt / AWG	0,2 mm <sup>2</sup> / 24	
	Max. Anschlussquerschnitt / AWG	2,5 mm <sup>2</sup> / 12		

(\*) maximal 2 Encoder / Achse

(\*\*) pn/pp über SafePLC<sup>2</sup> konfigurierbar

(\*\*\*) Derating, Siehe Kapitel „Derating Ausgänge“

(1) Ausprägung Siehe: „Optionales integriertes Kommunikationsinterface“

3.2.1.6 SMX12/2, SMX12A/2 (/x<sup>(1)</sup>)

Typenbezeichnung	Geräteausführung
	<p>Ausführung der Baugruppe mit folgender Peripherie:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>2 Achsen</li> <li>4 Encoderschnittstellen</li> <li>14 digitale Eingänge</li> <li>2 Pulsausgänge</li> <li>2 Relaisausgänge</li> <li>2/4 pn- oder pp-schaltende Ausgänge</li> <li>2 Hilfsausgänge</li> <li>2 Analoge Eingänge (SMX12A/2)</li> <li>1 Diagnose- und Konfigurationschnittstelle</li> <li>1 Funktionstaster</li> <li>1 7-Segmentanzeige</li> <li>1 Status-LED</li> <li>14 Status-LEDs für Eingänge</li> <li>2 Status-LEDs für Pulsausgänge</li> <li>2 Status-LEDs für Relaisausgänge</li> <li>6 Status-LEDs für Ausgänge</li> <li>1 optional: Kommunikationsinterface (/x<sup>(1)</sup>)</li> </ul>

**Eigenschaften der Baugruppe:**

- Erweiterbar auf:
  - max. 42 sichere digitale Eingänge,
  - max. 12 sichere digitale Ausgänge,
  - max. 20 sichere digitale I/Os,
  - max. 9 sichere Relaisausgänge,
  - max. 10 Hilfsausgänge,
  - max. 2 sicheren Achsen
- Logikverarbeitung bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Bewegungsüberwachung einer oder zwei Achsen bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Geschwindigkeitsüberwachung
- Drehzahlüberwachung
- Stillstands Überwachung
- Drehrichtungsüberwachung
- sicheres Schrittmaß
- Not-Stopp Überwachung
- Positionsüberwachung
- Positionsbereichsüberwachung
- Verlaufsereichsüberwachung
- Zielpositionsüberwachung
- freiprogrammierbare Kleinststeuerung für bis zu 800 AWL-Anweisungen
- funktionsplanorientierte Programmierung
- Pulsausgänge zur Querschlusserkennung digitaler Eingangssignale
- externe Kontaktüberwachung angeschlossener Schaltgeräte (EMU)
- Überwachte Relaisausgänge für sicherheitsrelevante Funktionen
- umschaltbare sichere Ausgänge pn-, pp-schaltend für sicherheitsrelevante Funktionen
- Parameterverwaltung für Erweiterungsbaugruppen im Grundgerät
- umfangreiche Diagnosefunktionen integriert

- codierte Statusanzeige über frontseitige 7-Segment-Anzeige und Status-LEDs
  - Multifunktionstaster (Quit, Start, Reset) frontseitig bedienbar
  - optional: integriertes Kommunikationsinterface
    - Standard- und sichere Feldbusprotokolle zur Kommunikation mit einer übergeordneten Steuerung
    - sichere Querkommunikation (SMMC) zum Datenaustausch zwischen mehreren Basisgeräten
    - sichere Remote-IO-Kommunikation zum Datenaustausch mit verteilten IO-Systemen
- siehe: Kapitel 3.2.3.1 Optionales integriertes Kommunikationsinterface
- Montage auf Hutschiene
  - Der mechanische Aufbau der SMX12/12A/2 (/x<sup>(1)</sup>) weicht von der Abbildung ab. (siehe mechanische Daten)
  - SMX 12A/2 – Variante (Analog) – mit 2 Analogen Eingängen

**Techn. Kenndaten SMX12/2, SMX12A/2 (/x<sup>(1)</sup>)**

Sicherheitstechnische Kenndaten				
	PL nach EN ISO 13849-1	PL e		
	PFH / Architektur	12,6 FIT /Kat 4		
	SIL nach IEC 61508	SIL 3		
	Proof-Test-Intervall	20 Jahre = max. Einsatzdauer		
Allgemeine Daten				
	Max. Anzahl Erweiterungsbaugruppen	2		
	Schnittstelle f. Erweiterungsbaugruppen	T-Busverbinder, in Hutschiene steckbar		
	Anzahl sichere digitale Eingänge	14 (OSSD fähig)		
	Anzahl sichere digitale Ausgänge			
	pn-schaltend **	2		
	pp-schaltend **	4		
	Anzahl sichere digitale I/O	-		
	Anzahl Relaisausgänge	2		
	Anzahl sichere Analoge Eingänge	-		
	SMX12A/x	2 ****		
	Anzahl Hilfsausgänge	2		
	Anzahl Pulsausgänge (Taktausgänge)	2		
	Anschlussart	Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss		
	Achsüberwachung (Achsen / Encoderschnittstellen)	2 / 4 *		
	Encoderschnittstellen (D-Sub / Klemmen)	<b>D-SUB X31, X32:</b> SSI-Absolut, SinCos, Inkremental-TTL <b>Klemmen X23:</b> Inkremental-HTL (10kHz)		
Elektrische Daten				
	Versorgungsspannung (Toleranz)	24 VDC; 2A (-15%, +20%)		
	Sicherung	X11.1	min. 30 VDC; max. 3,15A	
		X11.2	min. 30 VDC; max. 10A	
	Max. Leistungsaufnahme (Logik)			
	SMX12x/2	3,1W		
	SMX12x/2/x	6,7W		
	Nenndaten digitale Eingänge	24 VDC; 20 mA Typ1 nach IEC 61131-2		
	Nenndaten digitale Ausgänge			
	pn-schaltend	24 VDC; 2A ***		
	pp-schaltend	24 VDC; 2A ***		
	Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA		
	Pulsausgänge (Taktausgänge)	24 VDC; 250mA		
	Nenndaten Relaisausgänge	Schließer DC13	24 VDC; 2A	
		AC15	230 VAC; 2A	
	Nenndaten sichere Analoge Eingänge			
	SMX12A/2/x	-10 ... +10V 4 ... 20 mA		
Elektrische Daten (Nur für UL)				
	Nenndaten digital Ausgänge			
	pn-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)	
		Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)	
		pp-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)
			Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
	Max. Summenstrom (pn or pp)	8A		
	Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA (G.P.)		
	Nenndaten Relaisausgänge	Schließer	24 VDC; 2A (Pilot Duty) 120 VAC; 2A (Pilot Duty)	

Umweltdaten		
	Temperatur	0°C ... +50°C Betrieb -25°C ... +70°C Lagerung, Transport
	Schutzklasse	IP 20
	Klimaklasse	3k3 nach DIN 60 721-3
	Min-, Maximal relative Luftfeuchte (keine Betauung)	5% - 85%
	EMV	EN 61000-6-2, EN 61000-6-4, EN 61000-6-7, EN 61800-3, EN 61326-3, EN 62061
	Betriebsmitteleinsatz	2000m
	Überspannungskategorie	III
	Verschmutzungsgrad	2
Mechanische Daten		
	Größe (HxTxB [mm])	SMX12/12A/2 = 100x115x67,5 SMX12/12A/2 (/x <sup>(1)</sup> ) = 100x115x90
	Gewicht (g)	SMX12/12A/2 = 390 SMX12/12A/2 (/x <sup>(1)</sup> ) = 490
	Befestigung	Auf Normschiene aufschnappbar
		SMX12/12A/2 3
		SMX12/12A/2 (/x <sup>(1)</sup> ) 4
	Min. Anschlussquerschnitt / AWG	0,2 mm <sup>2</sup> / 24
	Max. Anschlussquerschnitt / AWG	2,5 mm <sup>2</sup> / 12

(\*) maximal 2 Encoder / Achse

(\*\*) pn/pp über SafePLC<sup>2</sup> konfigurierbar

(\*\*\*) Derating, Siehe Kapitel „Derating Ausgänge“

(\*\*\*\*) Analoge Strom-, Spannungseingänge optional erhältlich

z.B.: SMX12A-U/2 Spannungseingänge

SMX12A-I /2 Stromeingänge

SMX12A/2 Spannungs- und Stromeingänge

(1) Ausprägung Siehe: „Optionales integriertes Kommunikationsinterface“

3.2.1.7 SMX12-1-PXV/2 (/x<sup>(1)</sup>)

Typenbezeichnung	Geräteausführung
	<p>Ausführung der Baugruppe mit folgender Peripherie:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>2 Achsen</li> <li>6 Encoderschnittstellen (mit 1 safePXV-Encoderschnittstelle)</li> <li>14 digitale Eingänge</li> <li>2 Pulsausgänge</li> <li>2 Relaisausgänge</li> <li>2/4 pn- oder pp-schaltende Ausgänge</li> <li>2 Hilfsausgänge</li> <li>1 Diagnose- und Konfigurationsschnittstelle</li> <li>1 Funktionstaster</li> <li>1 7-Segmentanzeige</li> <li>1 Status-LED</li> <li>14 Status-LEDs für Eingänge</li> <li>2 Status-LEDs für Pulsausgänge</li> <li>2 Status-LEDs für Relaisausgänge</li> <li>6 Status-LEDs für Ausgänge</li> <li>1 optional: Kommunikationsinterface (/x<sup>(1)</sup>)</li> </ul>

**Eigenschaften der Baugruppe:**

- Erweiterbar auf:
  - max. 42 sichere digitale Eingänge,
  - max. 12 sichere digitale Ausgänge,
  - max. 20 sichere digitale I/Os,
  - max. 9 sichere Relaisausgänge,
  - max. 10 Hilfsausgänge,
  - max. 2 sicheren Achsen
- Freiprogrammierbar zur sicheren Verarbeitung von NOT-AUS Taster, Zweihandbedienung, Lichtgitter, Betriebswahlschalter, etc.
- Vollständige geschwindigkeits- und positionsbezogene Sicherheitsfunktionen zur Antriebsüberwachung von einer oder zwei Achsen
- Räumliche Funktionen für sichere Geschwindigkeits- und Bereichsüberwachung möglich
- Sichere Positionsüberwachung mit nur einen Sensor in Kombination mit dem optischen Lesekopf PXV100AS-F200-R4-V19
- Logikverarbeitung bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Drehzahlüberwachung
- Stillstands Überwachung
- Fahrtrichtungsüberwachung
- Sicheres Schrittmaß
- Not-Stopp Überwachung
- Positionsüberwachung
- Positions-/Verlaufsbereichsüberwachung
- Zielpositionsüberwachung
- funktionsplanorientierte Programmierung mittels SafePLC<sup>2</sup>
- Pulsausgänge zur Querschlusserkennung digitaler Eingangssignale
- Externe Kontaktüberwachung angeschlossener Schaltgeräte (EMU)
- Umschaltbare sichere Ausgänge pn-, pp-schaltend für sicherheitsrelevante Funktionen
- Überwachte Relaisausgänge für sicherheitsrelevante Funktionen

- umfangreiche Diagnosefunktionen integriert
- Codierte Statusanzeige über frontseitige 7-Segment-Anzeige und Status-LEDs
- Multifunktionstaster (Quit, Start, Reset) frontseitig bedienbar
- Konfigurierbar mit SafePLC<sup>2</sup> über USB-seriell-Adapter oder ethernet-basierten Feldbus
- Erweiterte Funktionalität: safePXV-Encoderschnittstelle
- Optional: integrierte Memory Card
- Erweiterte Funktionalität:
  - Erlaubt den Anschluss von 2 Encodern pro Achse (SSI, TTL HTL-Näherungssensor)
  - Erweiterte Encoderschnittstelle unterstützt zusätzlich HTL (200 kHz), Sin/Cos High-Resolution und Resolver
- Optional: integriertes Kommunikationsinterface
  - Standard- und sichere Feldbusprotokolle zur Kommunikation mit einer übergeordneten Steuerung (PROFIBUS, PROFINET, DeviceNet, CANopen, EtherNET/IP, EtherCAT, Modbus TCP, PROFIsafe, FSoE)
  - sichere Querkommunikation (SMMC) zum Datenaustausch zwischen mehreren Basisgeräten
  - Feldbusprotokolle mit der gleichen Hardware können mittels SafePLC<sup>2</sup> um geschaltet werden
  - sichere Remote-IO-Kommunikation zum Datenaustausch mit verteilten IO-Systemen

siehe: Kapitel 3.2.3.1 Optionales integriertes Kommunikationsinterface
- Montage auf Hutschiene
- Der mechanische Aufbau der SMX12-1-PXV/2 (/x(1)) ist abhängig von der jeweiligen Ausprägung des Basismoduls (siehe mechanische Daten)
- Weitere Informationen sind im SMX-x-PXV Installationshandbuch enthalten.

**Techn. Kenndaten SMX12-1-PXV/2 (/x<sup>(1)</sup>)**

Sicherheitstechnische Kenndaten			
	PL nach EN ISO 13849-1	PL e	
	PFH / Architektur Bei Verwendung des SafePXVs bitte aus dem „TS-37000-410-01-810-01-04F SMX-x-PXV Installationshandbuch.pdf“ verwenden.	12,6 FIT /Kat 4	
	SIL nach IEC 61508	SIL 3	
	Proof-Test-Intervall	20 Jahre = max. Einsatzdauer	
Allgemeine Daten			
	Max. Anzahl Erweiterungsbaugruppen	2	
	Schnittstelle f. Erweiterungsbaugruppen	T-Busverbinder, in Hutschiene steckbar, RJ-45 (Ethernet)	
	Anzahl sichere digitale Eingänge	14 (OSSD fähig)	
	Anzahl sichere digitale Ausgänge		
	pn-schaltend **	2	
	pp-schaltend **	4	
	Anzahl sichere digitale I/O	-	
	Anzahl Relaisausgänge	2	
	Anzahl sichere Analoge Eingänge	-	
	Anzahl Hilfsausgänge	2	
	Anzahl Pulsausgänge (Taktausgänge)	2	
	Anschlussart	Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss	
	Achsüberwachung (Achsen / Encoderschnittstellen)	2 / 6 *	
	Encoderschnittstellen (D-Sub / Klemmen / RS485)	<b>D-SUB X31:</b> SSI-Absolut, SinCos, Inkremental-TTL <b>D-SUB X33:</b> SSI-Absolut, SinCos (HighRes), Inkremental-TTL, Resolver <b>Klemmen X23:</b> Inkremental-HTL (10kHz) <b>Klemmen X27, X28:</b> Inkremental-HTL (200kHz)  <b>RS485, X35:</b> PXV100AS-F200-R4-V19-BBH	
Elektrische Daten			
	Versorgungsspannung (Toleranz)	24 VDC; 2A (-15%, +20%)	
	Sicherung	X11.1	max. 30 VDC; max. 3,15A
		X11.2	max. 30 VDC; max. 10A
	Max. Leistungsaufnahme (Logik)		
	SMX12-1-PXV/2		4,8 W
		SMX12-1-PXV/2/x	7,2 W
	Neenndaten digitale Eingänge	24 VDC; 20 mA Typ1 nach IEC 61131-2	
	Neenndaten digitale Ausgänge		
	pn-schaltend		24 VDC; 2A ***
		pp-schaltend	24 VDC; 2A ***
		Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA
		Pulsausgänge (Taktausgänge)	24 VDC; 250mA
	Neenndaten Relaisausgänge	Schließer DC13	24 VDC; 2A
		AC15	230 VAC; 2A
	Neenndaten sichere Analoge Eingänge	-	
Elektrische Daten (Nur für UL)			
	Neenndaten digital Ausgänge		
	pn-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)
		Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
	pp-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)

		Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
	Max. Summenstrom (pn or pp)	8A	
	Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA (G.P.)	
	Nennaten Relaisausgänge	Schließer	24 VDC; 2A (Pilot Duty) 120 VAC; 2A (Pilot Duty)
<b>Umweltdaten</b>			
	Temperatur	0°C ... +50°C Betrieb -25°C ... +70°C Lagerung, Transport	
	Schutzklasse	IP 20	
	Klimaklasse	3k3 nach DIN 60 721-3	
	Min-, Maximal relative Luftfeuchte (keine Betauung)	5% - 85%	
	EMV	EN 61000-6-2, EN 61000-6-4, EN 61000-6-7, EN 61800-3, EN 61326-3, EN 62061	
	Betriebsmitteleinsatz	2000m	
	Überspannungskategorie	III	
<b>Mechanische Daten</b>			
	Größe (HxTxB [mm])	SMX12-1-PXV/2 = 100x115x90 SMX12-1-PXV/2 (/x <sup>(1)</sup> ) = 100x115x112,5	
	Gewicht (g)	SMX12-1-PXV/2 = 520 SMX12-1-PXV/2 (/x <sup>(1)</sup> ) = 620	
	Befestigung	Auf Normschiene aufschnappbar	
		SMX12-1-PXV/2	4
		SMX12-1-PXV/2 (/x <sup>(1)</sup> )	5
	Min. Anschlussquerschnitt / AWG	0,2 mm <sup>2</sup> / 24	
	Max. Anschlussquerschnitt / AWG	2,5 mm <sup>2</sup> / 12	

(\*) maximal 2 Encoder / Achse

(\*\*) pn/pp über SafePLC<sup>2</sup> konfigurierbar

(\*\*\*) Derating, Siehe Kapitel „Derating Ausgänge“

(<sup>1</sup>) Ausprägung Siehe: „Optionales integriertes Kommunikationsinterface“

3.2.1.8 SMX12-2/2, SMX12-2A/2 (/x<sup>(1)</sup>)

Typenbezeichnung	Geräteausführung
	<p>Ausführung der Baugruppe mit folgender Peripherie:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>2 Achsen</li> <li>8 Encoderschnittstellen</li> <li>14 digitale Eingänge</li> <li>2 Pulsausgänge</li> <li>2 Relaisausgänge</li> <li>2/4 pn- oder pp-schaltende Ausgänge</li> <li>2 Hilfsausgänge</li> <li>2 Analoge Eingänge (SMX12-2A/2)</li> <li>1 Diagnose- und Konfigurationsschnittstelle</li> <li>1 Funktionstaster</li> <li>1 7-Segmentanzeige</li> <li>1 Status-LED</li> <li>14 Status-LEDs für Eingänge</li> <li>2 Status-LEDs für Pulsausgänge</li> <li>2 Status-LEDs für Relaisausgänge</li> <li>6 Status-LEDs für Ausgänge</li> <li>1 optional: Kommunikationsinterface (/x<sup>(1)</sup>)</li> </ul>

**Eigenschaften der Baugruppe:**

- Erweiterbar auf:
  - max. 42 sichere digitale Eingänge,
  - max. 12 sichere digitale Ausgänge,
  - max. 20 sichere digitale I/Os,
  - max. 9 sichere Relaisausgänge,
  - max. 10 Hilfsausgänge,
  - max. 2 sichere Achsen
- Logikverarbeitung bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Bewegungsüberwachung einer oder zwei Achsen bis PL e EN ISO 13849-1 bzw. SIL 3 gemäß IEC 61508
- Geschwindigkeitsüberwachung
- Drehzahlüberwachung
- Stillstands Überwachung
- Drehrichtungsüberwachung
- sicheres Schrittmaß
- Not-Stopp Überwachung
- Positionsüberwachung
- Positionsbereichsüberwachung
- Verlaufsereichsüberwachung
- Zielpositionsüberwachung
- freiprogrammierbare Kleinststeuerung für bis zu 800 AWL-Anweisungen
- funktionsplanorientierte Programmierung
- Pulsausgänge zur Querschlusserkennung digitaler Eingangssignale
- externe Kontaktüberwachung angeschlossener Schaltgeräte (EMU)
- überwachte Relaisausgänge für sicherheitsrelevante Funktionen
- umschaltbare sichere Ausgänge pn-, pp-schaltend für sicherheitsrelevante Funktionen
- Parameterverwaltung für Erweiterungsbaugruppen im Grundgerät
- umfangreiche Diagnosefunktionen integriert

- codierte Statusanzeige über frontseitige 7-Segment-Anzeige und Status-LEDs
- Multifunktionsstaster (Quit, Start, Reset) frontseitig bedienbar
- optional: integriertes Kommunikationsinterface
  - Standard- und sichere Feldbusprotokolle zur Kommunikation mit einer übergeordneten Steuerung
  - sichere Querkommunikation (SMMC) zum Datenaustausch zwischen mehreren Basisgeräten
  - sichere Remote-IO-Kommunikation zum Datenaustausch mit verteilten IO-Systemensiehe: Kapitel 3.2.3.1 Optionales integriertes Kommunikationsinterface
- Montage auf Hutschiene
- Erweiterte Funktionalität:
  - erlaubt den Anschluss von 2 Drehgebern pro Achse (SSI, Sin/Cos, TTL)
  - erweiterte Geberschnittstelle unterstützt zusätzlich HTL (200 kHz), Sin/Cos High-Resolution und Resolver
- Der mechanische Aufbau der SMX12-2/12-2A/2, (/x<sup>(1)</sup>) weicht von der Abbildung ab. (siehe mechanische Daten)
- SMX 12-2A/2 – Variante (Analog) – mit 2- Analogen Eingängen

**Techn. Kenndaten SMX12-2/2, SMX12-2A/2 (/x<sup>(1)</sup>)**

Sicherheitstechnische Kenndaten			
	PL nach EN ISO 13849-1	PL e	
	PFH / Architektur	12,6 FIT /Kat 4	
	SIL nach IEC 61508	SIL 3	
	Proof-Test-Intervall	20 Jahre = max. Einsatzdauer	
Allgemeine Daten			
	Max. Anzahl Erweiterungsbaugruppen	2	
	Schnittstelle f. Erweiterungsbaugruppen	T-Busverbinder, in Hutschiene steckbar	
	Anzahl sichere digitale Eingänge	14 (OSSD fähig)	
	Anzahl sichere digitale Ausgänge		
	pn-schaltend **	2	
	pp-schaltend **	4	
	Anzahl sichere digitale I/O	-	
	Anzahl Relaisausgänge	2	
	Anzahl sichere Analoge Eingänge	-	
	SMX12-2A/2/x	2 ****	
	Anzahl Hilfsausgänge	2	
	Anzahl Pulsausgänge (Taktausgänge)	2	
	Anschlussart	Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss	
	Achsüberwachung (Achsen / Encoderschnittstellen)	2 / 8 *	
	Encoderschnittstellen (D-Sub / Klemmen)	<b>D-SUB X31, 32:</b> SSI, SinCos, Inkremental-TTL <b>D-SUB X33, 34:</b> SSI, SinCos, SinCos (HighRes), Inkremental-TTL, Resolver <b>Klemmen X23:</b> Inkremental-HTL (10kHz) <b>Klemmen X27, X28, X29, X30:</b> Inkremental-HTL (200kHz)	
Elektrische Daten			
	Versorgungsspannung (Toleranz)	24 VDC; 2A (-15%, +20%)	
	Sicherung	X11.1	min. 30 VDC; max. 3,15A
		X11.2	min. 30 VDC; max. 10A
	Max. Leistungsaufnahme (Logik)		
	SMX12-2x/2	4,8W	
	SMX12-2x/2/x	7,2W	
	Nenndaten digitale Eingänge	24 VDC; 20 mA Typ1 nach IEC 61131-2	
	Nenndaten digitale Ausgänge		
	pn-schaltend	24 VDC; 2A ***	
	pp-schaltend	24 VDC; 2A ***	
	Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA	
	Nenndaten Pulsausgänge (Taktausgänge)	24 VDC; 250mA	
	Nenndaten Relaisausgänge	Schließer DC13 AC15	24 VDC; 2A 230 VAC; 2A
	Anzahl sichere Analoge Eingänge		
	SMX12-2A/2/x	-10 ... +10V 4 ... 20 mA	
Elektrische Daten (Nur für UL)			
	Nenndaten digital Ausgänge		
	pn-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)
		Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
	pp-schaltend	Temperatur Rating 30°C	24 VDC; 2A (G.P.)
		Temperatur Rating 50°C	24 VDC; 1,8A (G.P.)
	Max. Summenstrom	8A	

		(pn or pp)	
		Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA (G.P.)
	Nenn- und Relaisausgänge	Schließer	24 VDC; 2A (Pilot Duty) 120 VAC; 2A (Pilot Duty)
<b>Umweltdaten</b>			
	Temperatur	0°C ... +50°C Betrieb -25°C ... +70°C Lagerung, Transport	
	Schutzklasse	IP 20	
	Klimaklasse	3k3 nach DIN 60 721-3	
	Min-, Maximal relative Luftfeuchte (keine Betauung)	5% - 85%	
	EMV	EN 61000-6-2, EN 61000-6-4, EN 61000-6-7, EN 61800-3, EN 61326-3, EN 62061	
	Betriebsmitteleinsatz	2000m	
	Überspannungskategorie	III	
	Verschmutzungsgrad	2	
<b>Mechanische Daten</b>			
	Größe (HxTxB [mm])	SMX12-2/12-2A/2 = 100x115x112,5 SMX12-2/12-2A/2 (/x <sup>(1)</sup> )= 100x115x135	
	Gewicht (g)	SMX12-2/12-2A/2 = 520 SMX12-2/12-2A/2 (/x <sup>(1)</sup> ) = 620	
	Befestigung	Auf Normschiene aufschnappbar	
	Anzahl T-Bus		
		SMX12-2/SMX12-2A/2	5
		SMX12-2/12-2A/2 (/x <sup>(1)</sup> )	6
	Min. Anschlussquerschnitt / AWG	0,2 mm <sup>2</sup> / 24	
	Max. Anschlussquerschnitt / AWG	2,5 mm <sup>2</sup> / 12	

(\*) maximal 2 Encoder / Achse

(\*\*) pn/pp über SafePLC<sup>2</sup> konfigurierbar

(\*\*\*) Derating, Siehe Kapitel „Derating Ausgänge“

(\*\*\*\*) Analoge Strom-, Spannungseingänge optional erhältlich

z.B.: SMX12-2A-U/2 Spannungseingänge

SMX12-2A-I/2 Stromeingänge

SMX12-2A/2 Spannungs- und Stromeingänge

(1) Ausprägung Siehe: „Optionales integriertes Kommunikationsinterface“

## 3.2.2 Zentrale Erweiterungsbaugruppen

## 3.2.2.1 SMX31/2, SMX31R/2, SMX31R-4/2

Typenbezeichnung	Geräteausführung
	<p>Ausführung der Baugruppe mit folgender Peripherie:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>12 digitale Eingänge</li> <li>10 digitale I/Os</li> <li>2 Pulsausgänge</li> <li>2 Hilfsausgänge</li> <li>8 Relaisausgänge (SMX31x)</li> <li>12 Status-LEDs für Eingänge</li> <li>10 Status-LEDs für I/O</li> </ul>

**Eigenschaften der Baugruppe:**

- Pulsausgänge zur Querschlusserkennung digitaler Eingangssignale
- externe Kontaktüberwachung angeschlossener Schaltgeräte (EMU)
- umfangreiche Diagnosefunktionen integriert
- Montage auf Hutschiene
- SMX 31/2 – mit gesamt 10 I/O's
- SMX 31R/31R-4/2 – mit gesamt 8/4 Relaisausgängen und nur noch 2/6 I/Os.
- Der mechanische Aufbau der SMX31R/2, SMX31R-4/2 weicht von der Abbildung ab. (siehe mechanische Daten)

**Techn. Kenndaten: SMX31/31R/31R-4/2**

Sicherheitstechnische Kenndaten			
	PL nach EN ISO 13849-1		PL e
	PFH / Architektur		9,2 FIT /Kat 4 <sup>1)</sup> zzgl. bei SMX31R/31R-4 1-kanalig pro Rel 20 FIT (max. 8) 2-kanalig pro Rel 1,0 FIT (max. 4)
	SIL nach IEC 61508		SIL 3
	Proof-Test-Intervall		20 Jahre = max. Einsatzdauer
Allgemeine Daten			
	Max. Anzahl Erweiterungsbaugruppen		-
	Schnittstelle f. Erweiterungsbaugruppen		T-Busverbinder, in Hutschiene steckbar
	Anzahl sichere digitale Eingänge		12 (OSSD fähig)
	Anzahl sichere digitale Ausgänge		-
	Anzahl sichere digitale I/O		
		SMX31/2	10
		SMX31R/2	2
		SMX31R-4/2	6
	Anzahl Relaisausgänge		
		SMX31R/2	8
		SMX31R-4/2	4
	Anzahl sichere Analog-In		-
	Anzahl Hilfsausgänge		2
	Anzahl Pulsausgänge (Taktausgänge)		2
	Anschlussart		Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss
Achsüberwachung (Achsen / Encoderschnittstellen)		-/-	
Encoderschnittstellen (D-Sub / Klemmen)		-/-	
Elektrische Daten			
	Sicherung	X11.1	min. 30 VDC; max. 10A
	Max. Leistungsaufnahme (Logik)		7,1W
	Nenndaten digitale Eingänge		24 VDC; 20 mA Typ1 nach IEC 61131-2
	Nenndaten digitale Ausgänge		
		Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA
		Pulsausgänge (Taktausgänge)	24 VDC; 250mA
		Digital I/O	
		01 – 05	24 VDC; 0,5A
		06 – 10	24 VDC; 2A ***
	Nenndaten Relaisausgänge	Schließer DC13	24 VDC; 2A
		AC15	230 VAC; 2A
		Öffner DC13 (Rücklesekontakt)	24 VDC; 2A
	Nenndaten Analoge Eingänge		-
Elektrische Daten (Nur für UL)			
	Nenndaten digitale Ausgänge		
		Hilfsausgänge	24 VDC; 250mA (G.P.)
		Digitale I/O	
		01 – 05	24 VDC; 0,5A (G.P.)
		06 – 10	Temperatur Rating 30°C
			24 VDC; 2A (G.P.)
			Temperatur Rating 50°C
			24 VDC; 1,8A (G.P.)
	Max. Summenstrom		10A
	Nenndaten Relaisausgänge	Schließer	24 VDC; 2A (Pilot Duty) 120 VAC; 2A (Pilot Duty)
		Öffner (Rücklesekontakt)	24 VDC; 2A (Pilot Duty)
Umweltdaten			
	Temperatur		0°C ... +50°C Betrieb

		-25°C ... +70°C Lagerung, Transport
	Schutzklasse	IP 20
	Klimaklasse	3k3 nach DIN 60 721-3
	Min-, Maximal relative Luftfeuchte (keine Betauung)	5% - 85%
	EMV	EN 61000-6-2, EN 61000-6-4, EN 61000-6-7, EN 61800-3, EN 61326-3, EN 62061
	Betriebsmitteleinsatz	2000m
	Überspannungskategorie	III
	Verschmutzungsgrad	2
<b>Mechanische Daten</b>		
	Größe (HxTxB [mm])	SMX31/2 = 100x115x45 SMX31R/2 = 100x115x90 SMX31R-4/2 = 100x115x67,5
	Gewicht (g)	SMX31/2 = 300 SMX31R/2 = 680 SMX31R-4/2 = 545
	Befestigung	Auf Normschiene aufschnappbar
		SMX31/2 2
		SMX31R(2) 4
		SMX31R-4/2 3
	Min. Anschlussquerschnitt / AWG	0,2 mm <sup>2</sup> / 24
	Max. Anschlussquerschnitt / AWG	2,5 mm <sup>2</sup> / 12

(\*\*\*) Derating, Siehe Kapitel „Derating Ausgänge“

<sup>1)</sup> Wert gilt nur für Erweiterungsbaugruppe. Für eine Gesamtbewertung nach EN ISO 13849-1 ist eine Serienschaltung mit dem jeweiligen Basisgerät anzusetzen

$$\Rightarrow PFH_{\text{Logik}} = PFH_{\text{Basis}} + PFH_{\text{Erweiterung}}$$

## 3.2.3 Kommunikationsinterface

## 3.2.3.1 Optionales integriertes Kommunikationsinterface

<b>Ausprägung</b>	<b>Geräteausführung</b>
/D	Dezentrale SDDC u. SMMC Schnittstelle (2x RJ 45) Kommunikationsschnittstelle für dezentrale Slave- und Masterbaugruppen
/xN	Feldbusschnittstelle (2x RJ 45) Standard- und Sicherer-Feldbus
/xB	Feldbusschnittstelle (Sub-D) Standard- und Sicherer-Feldbus
/xxM	MemoryCard (Mini SD) Speichermedium für Sicherheitsprogramm

**Eigenschaften des integrierten Kommunikationsinterfaces:**

- Optionale Ausprägung des Kommunikationsinterface der SMX Serie
- Nachträgliche Erweiterbarkeit von Standard- auf Sicherer-Feldbus über zusätzliche Mini SD Karte auf der Rückseite der Baugruppe möglich. (/xNx und /xBx)
- Die verschiedenen Ausprägungen können kombiniert werden. Siehe „Kombinationsmöglichkeiten“.
- Genauere Informationen bitte den „COM Installationshandbuch“ entnehmen.

### 3.2.3.1.1 Kombinationsmöglichkeiten

		Ausprägungen						
		/D	/DxM	/DNM	/xNM	/xxM	/DBM	/xBM
<b>Baugruppentyp</b>	SMX10/2	x	x	x	x	x	x	x
	SMX10A/2	x	x	x	x	x	x	x
	SMX10R/2	x	x	x	x	x	x	x
	SMX11/2	x	x	x	x	x	x	X
	SMX11-2/2	x	x	x	x	x	x	x
	SMX12/2	x	x	x	x	x	x	x
	SMX12A/2	x	x	x	x	x	x	x
	SMX12-2/2	x	x	x	x	x	x	x
	SMX12-2A/2	x	x	x	x	x	x	x
	SMX31/2							
	SMX31R/2							
SMX31R-4/2								

#### Techn. Kenndaten: Optionales universales Kommunikationsinterface

Sicherheitstechnische Kenndaten		
	PL nach EN ISO 13849-1	n.a.
	PFH / Architektur	n.a.
	SIL nach IEC 61508	n.a.
	Proof-Test-Intervall	n.a.
Allgemeine Daten		
	Dezentrale Kommunikationsschnittstellen	
	/D	2x RJ 45*
	Feldbusschnittstellen	
	/xN	2x RJ 45**
	/xB	1x Sub-D***
	Memory Card (Sicherheitsprogramm)	
	/xxM	1x Mini SD (Frontseite)
	MemoryCard (Lizenz für Sicheren-Feldbus)	
	/xNx /xBx	1x Mini SD (Rückseite)
	SD-Bus	Phoenix Stecker
	StatusLED's	4
	Feldbus Adressdrehesalter	
	/xBx	2
Elektrische Daten		
	Leistungsaufnahme (Logik)	?
	Leistungsaufnahme (SD- Bus)	?
Umweltdaten		
	Temperatur	0°C ... +50°C Betrieb -25°C ... +70°C Lagerung, Transport
	Schutzklasse	IP 20
	Klimaklasse	3k3 nach DIN 60 721-3
	Min-, Maximal relative Luftfeuchte (keine Betauung)	5% - 85%
	EMV	EN 61000-6-2, EN 61000-6-4, EN 61000-6-7, EN 61800-3, EN 61326-3, EN 62061
	Betriebsmitteleinsatz	2000m
	Überspannungskategorie	III
	Verschmutzungsgrad	2
Mechanische Daten		
	Größe (HxTxB [mm])	100x115x22,5

	Gewicht (g)	110
	Befestigung	Auf Normschiene aufschnappbar
	Anzahl T-Bus	1
	Min. Anschlussquerschnitt / AWG	0,2 mm <sup>2</sup> / 24
	Max. Anschlussquerschnitt / AWG	2,5 mm <sup>2</sup> / 12

(\*) Wahlweise für SDDC oder SMMC

(\*\*) Verfügbare Feldbusse PROFINET (PROFIsafe), EtherCAT (FSoE),  
Modbus TCP/IP und EtherNet/IP

(\*\*\*) Verfügbare Feldbusse PROFIBUS (PROFIsafe), DeviceNet und CANopen

Verfügbare Feldbusse siehe auch „HB-37450-810-01-xxF-DE COM Installation Manual“

## 3.2.4 Encoderspezifikationen

Inkremental-TTL		
	Physical Layer	RS-422 kompatibel
	Messsignal A/B	Spur mit 90 Grad Phasendifferenz
	Max. Frequenz der Eingangstakte (X31, X32 / X33, X34)	200 kHz / 250 kHz
	Anschlussart	D-SUB 9pol
Sin / Cos		
	Physical Layer	RS-422 kompatibel
	Messsignal A/B	Spur mit 90 Grad Phasendifferenz
	Standard Mode	
	Max. Frequenz der Eingangstakte (X31, X32 / X33, X34)	200 kHz / 250 kHz
	High Resolution Mode	
	Max. Frequenz der Eingangstakte (X33, X34)	15 kHz
	Anschlussart	D-SUB 9pol
SSI-Absolut		
	Dateninterface	<b>Serial Synchron Interface (SSI)</b> mit variabler Datenlänge von 12 – 28 Bit
	Datenformat	Binär-, Graycode
	Physical Layer	RS-422 kompatibel
	SSI-Master-Betrieb	
	Taktrate	150 kHz
	SSI-Listener-Betrieb (Slavebetrieb)	
	Taktrate (X31, X32 / X33, X34)	250 kHz / 350 kHz
	Min. Taktpausenzeit	150 µsec
	Max. Taktpausenzeit	1 msec
	Anschlussart	D-SUB 9pol
Resolver		
	Messsignal	Sin/Cos – Spur mit 90° Phasendifferenz
	Signalfrequenz	max. 600 Hz (900Hz Tiefpass)
	Eingangsspannung	max. 8 Vss (an 16 kΩ)
	Auflösung	9 Bit / Pol
	Unterstützte Polzahlzahl	2 - 16
	Referenzfrequenz (Listener)	4 kHz – 16 kHz
	Referenzfrequenz (Master)	8 kHz
	Referenzamplitude	8 Vss – 28 Vss
	Referenzsignalform	Sinus, Dreieck
	Übersetzungsverhältnis	2:1; 3:1; 4:1
	Phasenfehler	max. 8°
	Anschlussart (X33, X34)	D-SUB 9pol
Inkremental-HTL		
	Signal Pegel	24V / 0V
	Physical Layer	PUSH / PULL
	Max. Zählpulsfrequenz	200 kHz
	Anschlussart (X27, X28, X29, X30)	Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss
Proxi		
	Signalpegel	24V / 0V
	Max. Zählpulsfrequenz (Schaltlogik entprellt)	10 kHz
	Pulsbreite	50 µsec

	Anschlussart (X23)	Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss
Proxi – Erweiterte Überwachung		
	Signalpegel	24V / 0V
	Max. Zählpulsfrequenz (Schaltlogik entprellt)	4 kHz
	Physical Layer	PUSH / PULL
	Messsignal A/B	Spur mit 90 Grad Phasendifferenz
	Anschlussart (X23)	Steckklemmen mit Feder – oder Schraubanschluss

### 3.3 Derating Ausgänge

Maximale Strombelastbarkeit auf der Grundlage der Temperatur.

Und der Summenstrom darf maximal **10A** betragen.

<b>Gerät</b>	<b>Temperatur 30°C / 50°C</b>	
SMX1x/2/x	Q1 - Q4	2A / 1,8A
SMX31/2	IQ 6 - IQ 10	2A / 1,8A
SMX31R-4/2	IQ 6	2A / 1,8A

### 3.4 Kennzeichnung

Das Typenschild ist auf der linken Seitenwand der Baugruppe angebracht und enthält folgende Informationen:

#### 3.4.1 Typenschild

Das Typenschild ist auf der linken Seitenwand der Baugruppe angebracht und enthält folgende Informationen:

- Typenbezeichnung
- Sachnummer
- Seriennummer
- Hardware Release Kennzeichnung
- Software Release Kennzeichnung
- Sicherheitskategorie
- Eigenschaften der Eingänge
- Eigenschaften der Ausgänge
- Herstellungsdatum (KW/Jahr)

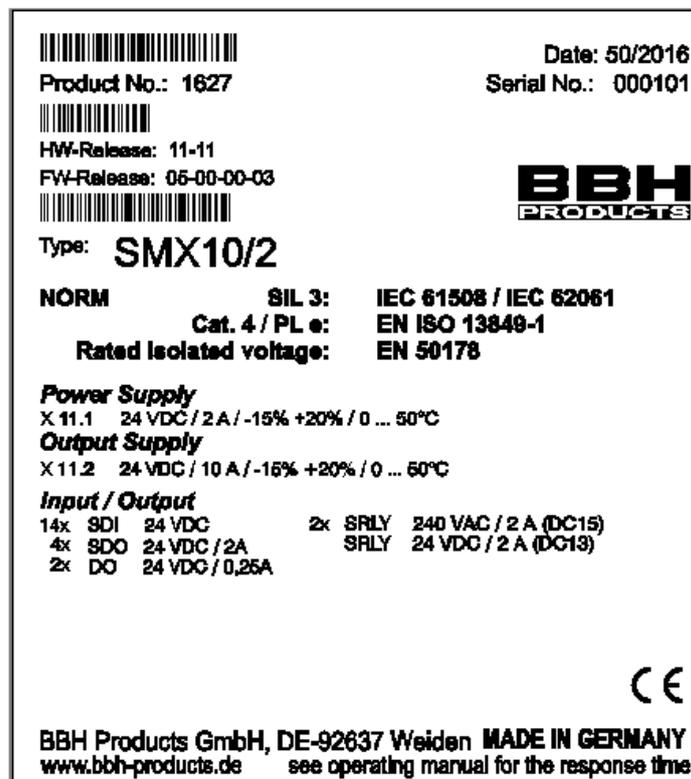


Abb. 1: Typenschild der SMXGen2 (vergrößert dargestellt)

### 3.4.2 Lieferumfang

**Im Lieferumfang enthalten ist:**

*SMX Baugruppe:*

- Stecker (Schraubklemmen) für alle Signalklemmen ohne Geberanschluss

**Nicht im Lieferumfang enthalten sind:**

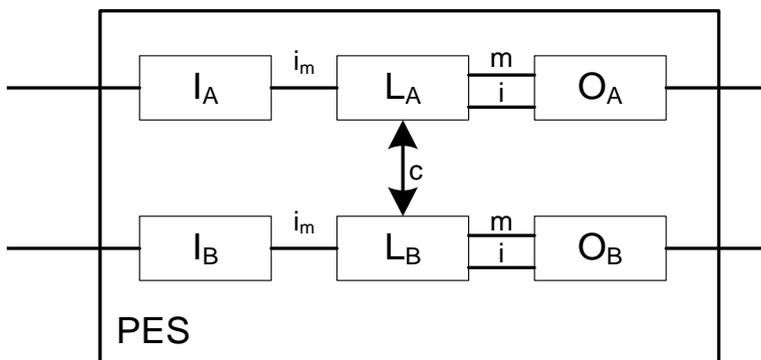
- SafePLC-Konfigurationssoftware-CD mit
  - Installationshandbuch
  - Programmierhandbuch
  - Treiber für Programmieradapter
- Programmieradapter SMX91
- Lizenzkey (USB-Dongle) für SafePLC<sup>2</sup>
- System-CD mit Handbüchern
- Rückwandbusstecker SX0000-9 (SMX3x)

## 4 Sicherheitstechnische Merkmale

### 4.1 Sicherheitstechnische Architektur der SMX und Kenndaten

Der innere Aufbau der **SMX**-Baureihe besteht aus zwei getrennten Kanälen mit gegenseitigem Ergebnisvergleich. In jedem der beiden Kanäle werden hochwertige Diagnosen zur Fehlererkennung ausgeführt.

Der Aufbau entspricht in Architektur und Funktionsweise der Kategorie 4 gemäß EN ISO 13849-1.



PES = Programmierbares elektronisches System

$I_A$  = Eingang Kanal A

$I_B$  = Eingang Kanal B

$L_A$  = Logik Kanal A

$L_B$  = Logik Kanal B

$O_A$  = Ausgang Kanal A

$O_B$  = Ausgang Kanal B

$c$  = Kreuzvergleich

$m$  = Überwachung

Die Gesamtarchitektur zeigt damit folgenden Aufbau:



**Abb. 2: Doppeltes Einlesen jedes Eingangs und Diagnose durch Quervergleich**

Die spezifischen sicherheitstechnischen Kenndaten der jeweiligen Baugruppen sind den technischen Kenndaten aus Kapitel 3.2 zu entnehmen.

Für die sicherheitstechnische Beurteilung von Gesamtsystemen können für das Teilsystem PES die im Kapitel 3.2 angegebenen technischen Kenndaten angesetzt werden (z.B. PL e und PFH-Wert nach Tabelle für Nachweis gemäß EN ISO 13849-1)

---

**HINWEIS**

Sicherheitstechnische Informationen speziell zu den SMX-x-PXV-Baugruppen befinden sich im:

- SMX-x-PXV Installationshandbuch  
TS-37000-410-01-810-01-xxF SMX-x-PXV Installationshandbuch
-

**Sicherheitstechnische Kenndaten:**

<b>Max. erreichbare Sicherheitsklasse</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• SIL 3 gemäß IEC 61508</li> <li>• Kategorie 4 gemäß EN ISO 13849-1</li> <li>• Performance-Level e gemäß EN ISO 13849-1</li> </ul>	
<b>Systemstruktur</b>	2-kanalig mit Diagnose (1002) nach IEC 61508 Architektur Kategorie 4 nach EN ISO 13849-1	
<b>Auslegung der Betriebsart</b>	„high demand“ gemäß IEC 61508 (hohe Anforderungsrate)	
<b>Wahrscheinlichkeit eines gefahrbringenden Ausfalls pro Stunde (PFH-Wert)</b>	SMX1x/2	PFH = 12,6 FIT
	SMX3x/2	PFH = 9,2 FIT
	SMXxR/2 (1-kanalig)	PFH = 20 FIT
	SMXxR/2 (2-kanalig)	PFH = 1,0 FIT
	Spezifische Werte gemäß Tabellen "Sicherheitstechnische Kenndaten"	
<b>Proof-Test-Intervall (IEC 61508)</b>	20 Jahre, danach muss die Baugruppe ersetzt werden	

**SICHERHEITS-  
HINWEISE**


- ➔ Die spezifischen sicherheitstechnischen Kenndaten der jeweiligen Baugruppen sind den technischen Kenndaten aus Kapitel 3.2 zu entnehmen.
- ➔ Bei Verwendung von mehreren Sensoren unterschiedlicher Funktion (z.B. Stellungsanzeige Zugangstür + Geschwindigkeitserfassung) für eine Sicherheitsfunktion (z.B. sicher reduzierte Geschwindigkeit bei geöffneter Zugangstür) sind diese für die sicherheitstechnische Beurteilung des Gesamtsystems als Reihenschaltung aufzufassen. Siehe hierzu Berechnungsbeispiel im Anhang.
- ➔ Die Sicherheitsvorschriften und EMV-Richtlinien müssen beachtet werden.
- ➔ In Bezug auf die getroffenen Fehlerausschlüsse ist auf die Tabellen unter D im Anhang der EN ISO 13849-2 verwiesen.
- ➔ Für die sicherheitstechnische Beurteilung des Gesamtsystems können die im Kapitel 3.2 angegebenen technischen Kenndaten für das Teilsystem PES angesetzt werden (z.B. PL e und PFH-Wert nach Tabelle für Nachweis gemäß EN ISO 13849-1)

Die im folgendem dargestellten Beispiele und deren charakteristische Architektur sind maßgeblich verantwortlich für die Zuordnung in eine Kategorie nach EN ISO 13849-1.

**Die sich daraus ergebenden maximal möglichen Performance Levels nach EN ISO 13849-1 sind weiterhin abhängig von folgenden Faktoren der externen Bauteile:**

- Struktur (einfach oder redundant)
- Erkennung von Fehlern gemeinsamer Ursache (CCF)
- Diagnosedeckungsgrad bei Anforderung ( $DC_{avg}$ )
- Zeit bis zum gefährlichen Ausfall eines Kanals ( $MTTF_d$ )

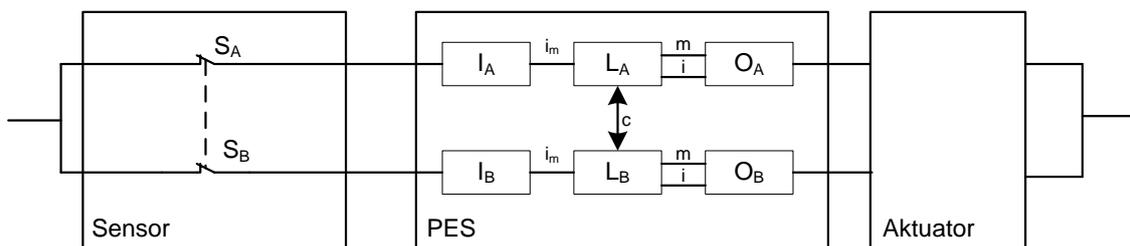
## 4.2 Sicherheitstechnische Kenndaten und Beschaltung für angeschlossene Sensorik

Die SMX-Baugruppen verfügen über jeweils komplett getrennte Signalverarbeitungspfade für jeden Sicherheitseingang. Dies gilt sowohl für die digitalen als auch die analogen Eingänge. Weiterhin sind jeweils Maßnahmen zur Erzielung möglichst hoher DC-Werte implementiert.

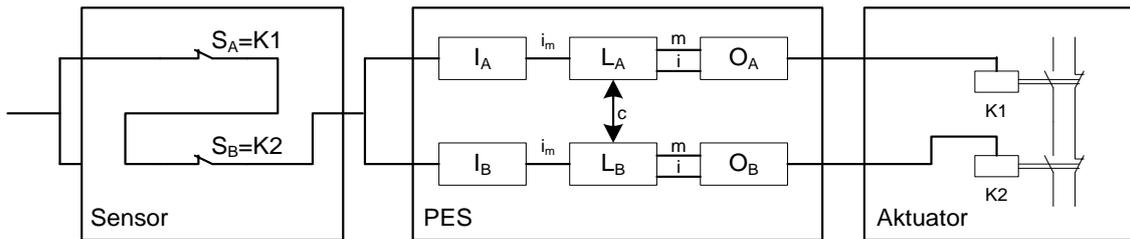
### 4.2.1 Digitale Sensoren

Die digitalen Eingänge sind mit Ausnahme der elektromechanischen Eingangsklemme grundsätzlich vollständig redundant ausgeführt. Nachfolgend sind die Details zur Einordnung, dem DC und dem erzielbarem PL bzw. SIL aufgelistet.

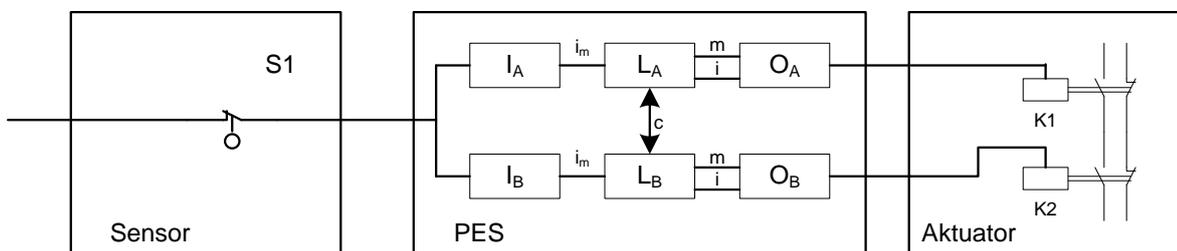
#### 4.2.1.1 Charakteristik der Sensoren / Eingangselemente



**Abb. 3: Zweikanaliges Eingangselement in Parallelschaltung (Cat. 4, Fehlertoleranz 1) mit hohem DC durch Signalverarbeitung in zwei Kanälen und Diagnose mittels Kreuzvergleich in der PES**



**Abb. 4: Zweikanaliges Eingangelement in Serienschaltung (Cat. 4, Fehlertoleranz 1) mit niedrigen bis mittleren DC durch Signalverarbeitung in zwei Kanälen und Diagnose mittels zyklischer Testung**



**Abb. 5: Einkanaliges Eingangelement und zweikanaliger Verarbeitung mit niedrigen bis mittleren DC durch Signalverarbeitung in zwei Kanälen und Diagnose mittels zyklischer Testung, PL / SIL abhängig von zulässigen Fehlerausschlüssen und Testrate des Eingangelements**

#### 4.2.1.2 DC digitale Sensoren/Eingänge

Die SMX-Baugruppen gewährleisten weitreichende Diagnosefunktionen für das Eingangsteilsystem. Diese werden ständig, bzw. optional (Querschlossüberwachung mittels Pulskennung, Kreuzvergleich, 2- oder mehrkanaliger Sensor mit/ohne Zeitüberwachung, Anlaufstest) ausgeführt.

##### **Ständig aktive Diagnosefunktionen:**

##### ***Kreuzvergleich:***

Die Eingänge der SMX-Baugruppen sind grundsätzlich intern zweikanalig ausgeführt. Der Status der Eingangssignale wird ständig kreuzweise verglichen. Nur bei High-Signal in beiden Eingangsteilsystemen wird auf High-Status des Eingangs erkannt, bei Abweichung des Signalpegels zwischen beiden Kanälen wird der Eingang auf Low-Status gesetzt.

##### ***Dynamischer Test der Schaltschwellen des Eingangsteilsystems:***

Die Schaltschwellen für das Erkennen des High-Pegels werden zyklisch, mit hoher Rate getestet. Bei Unterschreiten des definierten Schwellwertes wird ein Baugruppen-Alarm ausgelöst.

***Dynamischer Test der Schaltbarkeit des Eingangsteilsystems:***

Die Schaltbarkeit des Eingangsteilsystems auf Low-Pegel wird für alle Eingänge mit Ausnahme I05—I08 zyklisch, mit hoher Rate getestet. Bei Unterschreiten des definierten Schwellwertes wird ein Baugruppen-Alarm ausgelöst.

**Durch Parametrierung aktivierbare Diagnosefunktionen:*****Querschlusstest:***

Die SMX-Baugruppen verfügen über Pulssignalausgänge welchen eine eindeutige Signatur eingepägt wird. Bei Nutzung des Querschlusstest sind die Schaltelemente der digitalen Sensoren / Eingangselementen über die Pulssignalausgänge von der SMX-Baugruppe mit Hilfsspannung zu versorgen. Die Signatur wird somit dem High-Signalpegel der Sensoren / Eingangselemente eingepägt und von der SMX-Baugruppe geprüft. Durch die Signaturprüfung können Kurz- oder Querschlüsse nach High-Signal erkannt werden. Mit alternierender Verwendung der Pulssignale bei Mehrfachkontakten, parallelen Signalleitungen oder benachbarter Klemmenbelegung werden Querschlüsse zwischen den entsprechenden Eingangssignalen erkannt.

***Sensoren / Eingangselemente mit 2- oder mehrpoligen Kontakten ohne Zeitüberwachung:***

Den Sensoren/Eingangselementen können mehrere Kontakte zugeordnet werden. Diese entsprechen somit mindestens 2-kanaligen Elementen. Ein High-Pegel des Sensors/Eingangselements erfordert eine logische Reihenschaltung beider Kontakte.

***Beispiel 1:***

Eingangselement mit 2 Öffner: High-Pegel wenn beide –Kontakte geschlossen

***Beispiel 2:***

Eingangselement mit 1 Öffner und 1 Schließer: High-Pegel wenn Schließer betätigt und Öffner unbetätigt.

***Sensoren / Eingangselemente mit 2- oder mehrpoligen Kontakten mit Zeitüberwachung:***

Gleiche Prüfung wie vor jedoch zusätzlich Überwachung der Eingangssignale auf Übereinstimmung der definierten Pegelzusammenhänge innerhalb eines Zeitfensters von 3s. Bei differieren der Pegel über einen Zeitraum > 3s wird ein Baugruppen-Alarm ausgelöst.

***Starttest:***

Mit jedem Einschalten der Sicherheitsbaugruppe (=SMX-Baugruppe) muss ein Test des Eingangselements in Richtung Low-Signalstatus (=definierter Safe-Status) durchgeführt werden, z.B. Betätigen des Not-Aus-Tasters oder einer Türverriegelung nach Anlagenstart.

**Betriebliche / Organisatorische Tests:**

Über die vorstehend angeführten Diagnosemaßnahmen der SMX-Baugruppen hinaus kann in der Applikation eine zyklische Testung durchgeführt werden. Diese Tests können bei der Beurteilung des DC mit herangezogen werden.

---

**HINWEIS**

Die betrieblichen/organisatorischen Tests können auch auf eine Kombination von Hardwareeingängen und funktionale Eingänge (über Standard-Feldbus übertragene Eingangsinformationen) angewendet werden. Eine exklusive Verwendung von funktionalen Eingängen ist in diesem Zusammenhang jedoch ausgeschlossen (Kombination aus zwei oder mehr funktionalen Eingängen)

Die SMX Baugruppen gewährleisten somit weitreichende Diagnosefunktionen für das Eingangsteilsystem. Diese werden ständig, bzw. optional (Querschlussüberwachung mittels Pulserkennung) ausgeführt.

---

Für die sicherheitstechnische Beurteilung des Gesamtsystems können somit grundsätzlich folgende Diagnosen für die Eingangs Sensorik herangezogen werden:

Charakteristik Eingangs- element	Parametrierte / betriebliche Tests				DC	Definition der Maßnahme	Anmerkung
	Querschlusstest	Mit Zeitüberwachung	Starttest	Zyklischer Test im Betrieb			
Einkanalig			O	O	>60	Zyklischer Testimpuls durch dynamische Änderung der Eingangssignale	Ausreichend hohe Testrate muss gewährleistet sein
	X				90	Zyklischer Testimpuls durch dynamische Änderung der Eingangssignale	Nur wirksam, wenn Pulszuordnung aktiv
	X		O	O	90-99	Zyklischer Testimpuls durch dynamische Änderung der Eingangssignale	DC von Häufigkeit des Start- / zyklischen Test abhängig DC = 90 Test nur in Abständen > 4 Wochen DC = 99 Test mind. 1 x Tag/ bzw. 100-fach Anforderungsrate
Zweikanalig					90	Kreuzvergleich von Eingangssignalen mit dynamischem Test, wenn Kurzschlüsse nicht bemerkt werden können (bei Mehrfach-Ein-/Ausgängen)	Bei Fehlerauschluss Kurzschluss bis DC=99 möglich
			O	O	90-99	Zyklischer Testimpuls durch dynamische Änderung der Eingangssignale	DC von Häufigkeit des Start- / zyklischen Test abhängig
	X				99	Kreuzvergleich von Eingangssignalen mit unmittelbarem und Zwischenergebnissen in der Logik (L) und zeitlich und logische Programmlaufüberwachung und Erkennung statischer Ausfälle und Kurzschlüsse (bei Mehrfach-Ein-/Eingängen)	Nur wirksam, wenn Pulszuordnung aktiv
		X			99	Plausibilitätsprüfung, z. B. Verwendung der Schließer- und Öffner Kontakte = antivalenter Signalvergleich von Eingangselementen	Nur wirksam in Verbindung mit aktivierter Zeitüberwachungsfunktion für Eingangselement

X: Diagnosemaßnahme aktiviert

O: mind. 1 Diagnosemaßnahme aktiviert

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

- ➔ Für eine sicherheitstechnische Beurteilung des Teilsystems Sensorik sind die Herstellerangaben (MTTFD, FIT-Zahlen etc.) heranzuziehen.
- ➔ Die in der Tabelle angeführten DC-Werte sind konservativ anzusetzen und die Einhaltung der Randbedingungen (siehe Tabelle unter „Anmerkungen“) zu gewährleisten.
- ➔ Fehlerausschlüsse sind nach den einschlägigen Normen zulässig. Die dabei angeführten Randbedingungen sind dauerhaft zu gewährleisten.
- ➔ Wenn mehrere Sensorsysteme zur ordnungsgemäßen Funktion einer einzelnen Sicherheitsfunktion erforderlich sind, sind deren Teilwerte jeweils korrekt nach gewähltem Verfahren zusammenzuführen.

## 4.2.1.3 Klassifizierung der sicheren digitalen Eingänge

## 4.2.1.3.1 Digitale Eingänge I01 ... I14

<b>Digitale Eingänge</b>	<b>Erreichbarer Performance Level</b>	<b>Bemerkung</b>
I01 ... I04 I09 ... I14	PL e	Geeignet für alle Arten von Eingangselementen, mit / ohne Pulse, erreichbarer PL abhängig von $MTTF_d$ des Eingangselements sowie Fehleraus-schlüssen in der externen Verkabelung
I05 ... I08	PL e	Einkanalig mit Pulse: <ul style="list-style-type: none"> <li>- überwiegend High-Pegel erforderlich (<math>T_{High} &gt; 100 * T_{Low}</math>)</li> <li>- mindestens eine Anforderung/Tag durch Applikation bedingt</li> <li>- Fehlererkennung bei Anforderung</li> </ul>
	PL d	Einkanalig ohne Pulse: <ul style="list-style-type: none"> <li>- Fehlerausschluss Kurzschluss zwischen den Signalen und nach VCC</li> <li>- Fehlererkennung bei Anforderung</li> </ul>
	PL e	Zweikanalig: <ul style="list-style-type: none"> <li>- mindestens eine Anforderung/Tag durch Applikation bedingt</li> <li>- Fehlererkennung bei Anforderung</li> </ul>

#### 4.2.1.3.2 Digitale Eingänge I/Os (IQIx)

<b>Digitale Eingänge</b>	<b>Erreichbarer Performance Level</b>	<b>Bemerkung</b>
IQIx		Ohne Puls, einkanalig statisches Signal -> Meldeeingang
	PL e	Ohne Puls, zweikanalig statisches Signal - mindestens eine Anforderung/Tag durch Applikation bedingt  - Fehlererkennung nur bei Anforderung
	PL d	Ohne Puls, zweikanalig statisches Signal - weniger als eine Anforderung/Tag durch Applikation bedingt
	PL e	Einkanalig mit Pulse - überwiegend High-Pegel erforderlich ( $T_{High} > 100 * T_{Low}$ )  - mindestens eine Anforderung/Tag durch Applikation bedingt  - Fehlererkennung nur bei Anforderung
	PL d	Einkanalig mit Pulse - weniger als eine Anforderung/Tag
	PL e	Zweikanalig mit Puls1 und Puls2

#### HINWEIS:

Der erzielbare PL für eine Kombination aus HW-Eingängen und funktionalen Eingänge ist abhängig von den gewählten betrieblichen/organisatorischen Tests sowie der Unabhängigkeit beider Kanäle im Systemaufbau. Für die Bestimmung des PL ist eine applikationsbezogene Analyse erforderlich.

## 4.2.1.4 Anschlussbeispiele digitale Sensoren

## 4.2.1.4.1 Einkanaliger Sensor, ohne Querschchlussprüfung

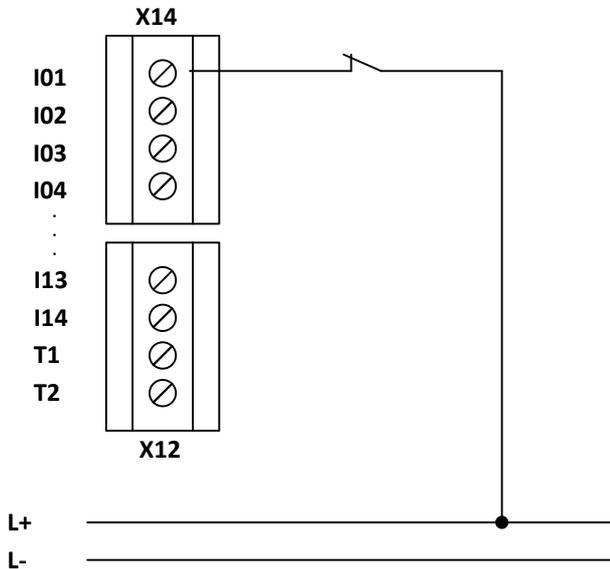


Abb. 6: Einkanaliger Sensor, ohne Querschlussprüfung

Der einkanalige Sensor wird ohne Taktung, bzw. ohne Querschlussprüfung an die SMX angeschlossen. Diese Bauart ist für Sicherheitsanwendungen nicht zu empfehlen. Es kann max. PL b nach EN ISO 13849-1 erreicht werden.

## 4.2.1.4.2 Einkanaliger Sensor mit Querschlussprüfung

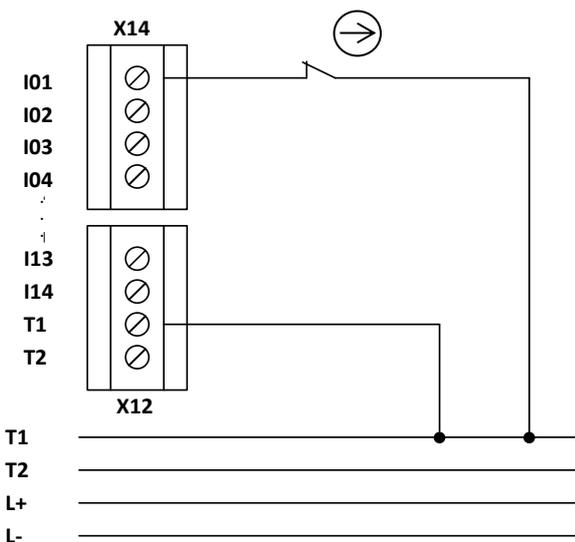


Abb. 7: Einkanaliger Sensor mit Taktung

Bei Einsatz eines einkanaligen Sensors mit Taktung wird ein Versorgungsanschluss des Schaltelements an den Taktausgang T1 oder T2 angeschlossen. Anschließend muss die Taktzuordnung auf der SMX noch zugeordnet werden.

*Die Verwendung eines einkanaligen Sensors mit Taktung erkennt:*

- Kurzschluss auf die Versorgungsspannung DC 24 V
- Kurzschluss auf DC 0 V
- Kabelunterbrechung (Stromunterbrechung ist sicherer Zustand!)

Vorsicht ist hingegen bei einem Kabelkurzschluss zwischen den beiden Anschlüssen des Sensors angebracht, da dieser nicht erkannt wird! Ebenfalls nicht erkannt wird ein Kurzschluss zwischen T1 und I01.

Aufgrund des 1-kanaligen Charakters des Schaltelements / Sensors ist für dessen Versagen ein Fehlerausschluss erforderlich. Dies ist bei Verwendung von zwangstrennenden Schaltern mit korrekter zwangsläufiger Betätigung zulässig.

Dieser Anwendung gleichgestellt ist eine Reihenschaltung von 2 Schaltelementen mit entsprechendem Fehlerausschluss eines Doppelfehlers (Auftreten zweier Fehler zum selben Zeitpunkt). Dies können z.B. die Sicherheitsausgänge eines elektronischen Überwachungsgeräts (Lichtvorhang, Schaltmatte) mit interner 2-kanaliger Abschaltung darstellen.

Bei Verwendung eines geeigneten Schaltelements und sorgfältiger Verkabelung des Sensors kann PL d nach EN ISO 13849-1 erreicht werden. In Sonderfällen, d.h. in Verbindung mit geeigneten Schaltelementen und zulässigen Fehlerausschlüssen kann auch PL e nach EN ISO 13849-1 erzielt werden.

#### SICHERHEITS- HINWEIS



- ➔ PL d oder höher nach EN ISO 13849-1 wird erreicht, wenn der Kurzschluss zwischen Eingang und zugehörigem Pulsausgang sowie der Kurzschluss zwischen den Sensoranschlüssen ausgeschlossen werden kann. Dabei ist zu beachten, dass der Schalter im Fehlerfall zwangsöffnend nach EN 60947-5-1 sein muss. Zusätzlich muss der Sensor in regelmäßigen Abständen ausgelöst und die Sicherheitsfunktion angefordert werden. Fehlerausschlüsse können gemäß EN ISO 13849-2 Tabelle D8 erzielt werden. Bei einkanaliger Verwendung der Eingänge ist das erreichbare Sicherheitsniveau auf SIL 2 bzw. PL d eingeschränkt, wenn nicht in regelmäßigen Abständen eine Anforderung der Sicherheitsfunktion erfolgt.
- ➔ Eine Reihenschaltung von 2 Schaltelementen mit Fehlerausschluss Doppelfehler bedingt eine Prüfung auf Eignung nach dem angestrebten Sicherheitsniveau für dieses Element. Auf die einschlägigen Regelungen der EG-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG wird hingewiesen.
- ➔ Bei einkanaligen Sensoren ist grundsätzlich eine sicherheitstechnische Verwendung der Eingänge nur in Verbindung mit den Pulsausgängen vorgesehen.

#### 4.2.1.4.3 Zweikanaliger Sensor ohne Zeitüberwachung und ohne Querschchlussprüfung

Fehler werden mindestens bei Anforderung erkannt. Der DC ist mittel und kann durch Verwendung zyklischer Tests (Starttests, betriebliche/organisatorische Tests) je nach Testhäufigkeit bis zur Einstufung hoch verändert werden.

Für Sicherheitsanwendungen sind hierzu ausschließlich Öffner Kontakte zu verwenden.

PL d nach EN ISO 13849-1 kann erreicht werden bei Verwendung von Sensoren / Schaltelementen mit Fehlerausschluss für das Nichtöffnen der Schaltkontakte. Dies ist bei Verwendung von zwangstrennenden Schaltern mit korrekter zwangsläufiger Betätigung zulässig. Ebenfalls zulässig ist die Verwendung von Sensoren mit selbstüberwachenden Ausgangskontakten.

PL e nach EN ISO 13849-1 kann erreicht werden bei Verwendung von diversitären Sensoren / Eingangselementen mit ausreichend hohem MTTFd in Verbindung mit einer zeitlichen Plausibilitätsüberwachung und ausreichend hoher Änderung des Schaltzustands = dynamische Testung.

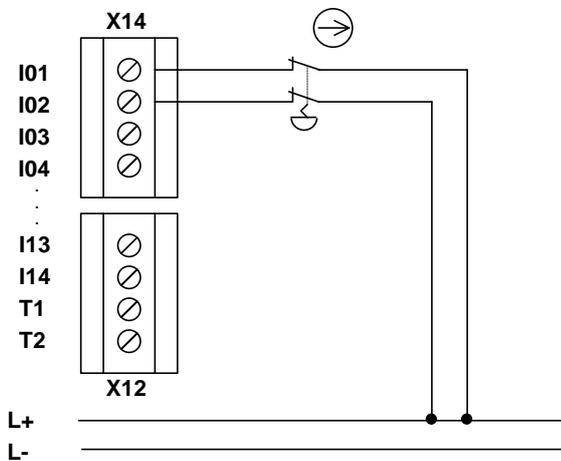


Abb. 8: zweikanaliger Sensor homogen ohne Taktung, mit Zwangstrennung

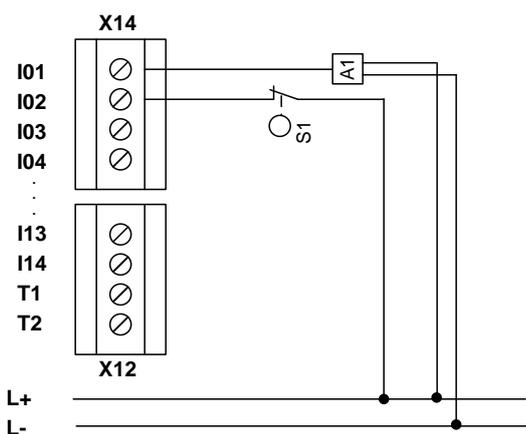


Abb. 9: zweikanaliges Eingangselement diversitär, ohne Taktung

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

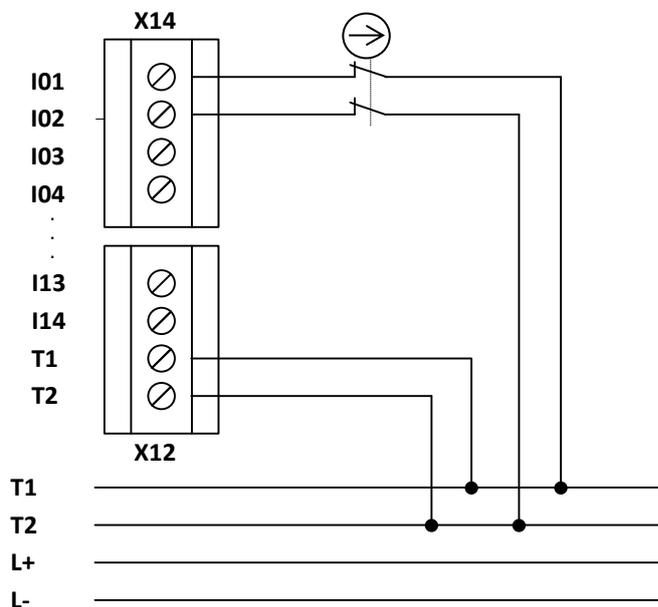

- ➔ PL d oder höher nach EN ISO 13849-1 wird erreicht bei Verwendung von Schaltelementen / Sensoren mit zwangsöffnenden Kontakten bzw. zwangsläufiger Betätigung nach EN 60947-5-1.
- ➔ Eine Verwendung von Geräten für dessen Schaltelementen der Fehlerausschluss Doppelfehler für das angestrebte Sicherheitsniveau getroffen werden kann, ist zulässig. Auf die einschlägigen Regelungen der EG-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG wird hingewiesen.

**4.2.1.4.4 Zweikanaliger Sensor mit Zeitüberwachung und Querschchlussprüfung**

Durch Verwendung von zwei unabhängigen Taktsignalen am homogenen Sensor können alle Querschlüsse, sowie Verbindungen nach DC 24 V und DC 0 V erkannt werden.

PL d oder höher nach EN ISO 13849-1 kann erreicht werden bei:

- Verwendung von Sensoren / Schaltelementen mit zwangsläufiger Betätigung.
- Verwendung von 2 Sensoren / Schaltelementen mit unabhängiger Betätigung
- dto. Jedoch mit Betätigung über eine gemeinsame Betätigungseinrichtung in Zusammenhang mit einem Fehlerausschluss für diese Einrichtung.



**Abb. 10: zweikanaliger Sensor homogen mit Taktung**

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

- ➔ PL d oder höher nach EN ISO 13849-1 wird erreicht bei Verwendung von Schaltelementen / Sensoren mit zwangsläufiger Betätigung.
- ➔ Bei Verwendung von zwei unabhängigen Sensoren mit unabhängiger Betätigung kann PL d oder höher nach EN ISO 13849-1 erreicht werden.
- ➔ Bei Verwendung von gemeinsamen Elementen in der Betätigungskette ist hierfür ein Fehlerausschluss erforderlich. Die entsprechenden Einschränkungen und Kriterien nach EN ISO 13849-1 sind hierfür zu beachten.

## 4.2.1.5 Übersicht erreichbarer PL für digitale Sicherheitseingänge

Typ des Sensors / Eingangselement	Eingang	Parametrierte / betriebliche Tests				Erreichbarer PL nach EN ISO 13849-1	Fehlerauschluss für Eingangselement	Bedingung für Eingangselement	
		Querschlusstest	Mit Zeitüberwachung	Starttest	Zyklischer Test im Betrieb				
Einkanalig	I01..I14					b		Betriebsbewährtes Eingangselement	
				O	O	d	Alle Fehler am Eingangselement Kurzschluss am Eingang/Signalleitung	MTTF <sub>D</sub> = hoch Verbindung im Schaltschrank oder geschützte Verlegung	
	I01..I04 I09..I14					e	Alle Fehler am Eingangselement Kurzschluss am Eingang/Signalleitung	Eingangselement entspricht mind. Plr Verbindung im Schaltschrank oder geschützte Verlegung	
	Alle	X					d	Hängenbleiben Kurzschluss am Eingang/Signalleitung	Überwiegend High-Pegel erforderlich (T <sub>High</sub> > 100 * T <sub>Low</sub> ). Zwangstrennend, MTTF <sub>D</sub> = hoch Verbindung im Schaltschrank oder geschützte Verlegung
		X		O	O		e	Alle Fehler am Eingangselement Kurzschluss am Eingang/Signalleitung	Eingangselement entspricht mind. Plr Verbindung im Schaltschrank oder geschützte Verlegung MTTF <sub>D</sub> = hoch
Zwei-kanalig Parallel	Alle					d	Kurzschluss zwischen Eingang/Signalleitung	Verbindung im Schaltschrank oder geschützte Verlegung MTTF <sub>D</sub> = mittel	
		X				e		MTTF <sub>D</sub> = hoch	
Zwei-kanalig Parallel	Alle		X			e	Kurzschluss zwischen Eingang/Signalleitung (nur bei gleichen Schaltelementen = 2xS oder 2xÖ)	Verbindung im Schaltschrank oder geschützte Verlegung  MTTF <sub>D</sub> = hoch	

Typ des Sensors / Eingangselement	Eingang	Parametrierte / betriebliche Tests				Erreichbarer PL nach EN ISO 13849-1	Fehlerauschluss für Eingangselement	Bedingung für Eingangselement
		Querschlusstest	Mit Zeitüberwachung	Starttest	Zyklischer Test im Betrieb			
Zwei-kanalig Seriell	I01..I04 I09..I14					d	Kurzschluss am Eingang/Signalleitung Hängenbleiben / Zwangstrennend	Verbindung im Schaltschrank oder geschützte Verlegung MTTF <sub>D</sub> = mittel
				O	O	e	Kurzschluss am Eingang/Signalleitung	Verbindung im Schaltschrank oder geschützte Verlegung MTTF <sub>D</sub> = hoch
	Alle			O	O	d	Kurzschluss am Eingang/Signalleitung	Verbindung im Schaltschrank oder geschützte Verlegung MTTF <sub>D</sub> = mittel
		X		O	O	e		MTTF <sub>D</sub> = hoch

X: Diagnosemaßnahme aktiviert

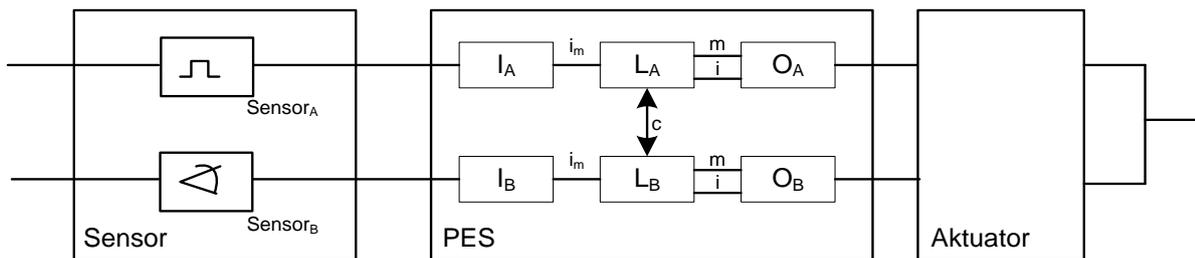
O: mind. 1 Diagnosemaßnahme aktiviert

### 4.2.2 Sensoren für Geschwindigkeits- und/oder Positionserfassung

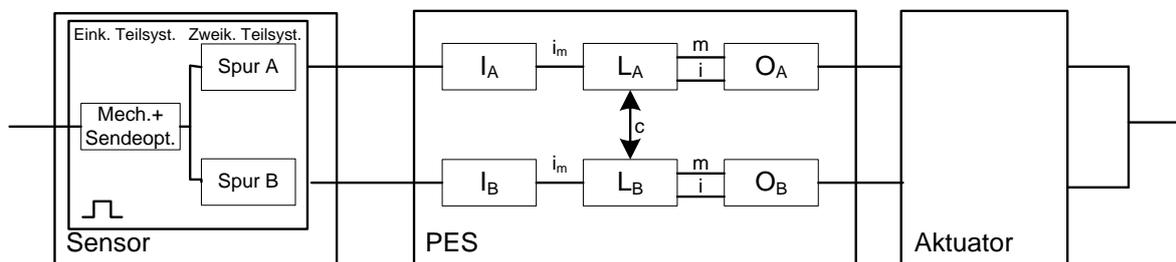
#### 4.2.2.1 Allgemeiner sicherheitstechnischer Aufbau Sensorinterface für Position und/oder Geschwindigkeit

Die Basisbaugruppen der SMXGen2 Baureihe verfügen optional über jeweils eine (SMX11/2, SMX12/2), bzw. zwei Encoderschnittstellen (SMX11-2/2, SMX12-2/2) pro Achse.

Je nach Encodertyp und -kombination sind unterschiedliche Sicherheitsniveaus zu erreichen. Für das entsprechende Teilsystem ergibt sich folgende Systembetrachtung:



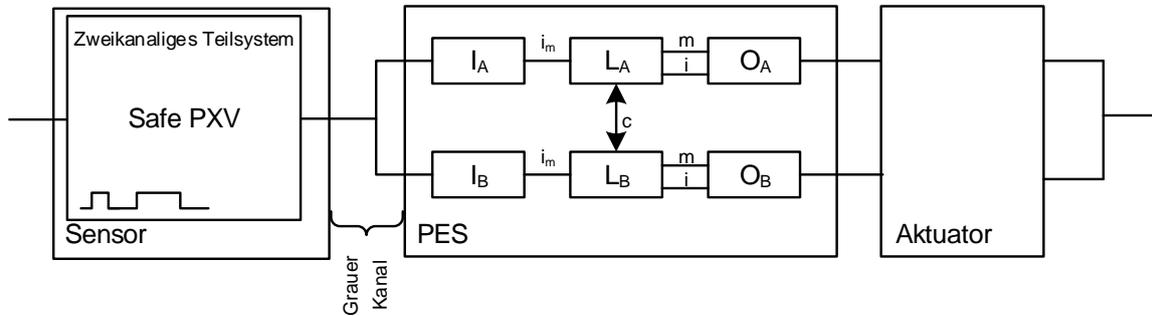
Zweikanaliges Sensorsystem mit getrennter Signalverarbeitung in zwei Kanäle, Diagnose durch Quervergleich in der PES



Sensorsystem mit ein- und zweikanaligem Teilsystem (Beispiel Inkrementalencoder). Diagnose durch getrennte Signalverarbeitung in zwei Kanäle und Quervergleich in der PES sowie weiteren spezifischen Diagnosen.

Die SMX-PXV Baugruppe verfügt über eine Encoderschnittstelle zum Anschluss eines Safe PXV Sensors PXV100AS-F200-R4-x-BBH.

Durch die Verwendung des Safe PXV Sensors ist das maximal zu erreichende Sicherheitsniveau, wie in den technischen Kenndaten aufgeführt, gegeben.



Sensorsystem mit zweikanaligem Teilsystem. Diagnose durch getrennte Signalverarbeitung in zwei Kanäle und Quervergleich in der PES sowie weiteren spezifischen Diagnosen.

#### HINWEIS

- ➔ Diagnosemaßnahmen sowie genaue Informationen zur sicheren Position bzw. Geschwindigkeit mit einem safePXV Sensors sind im TS-37000-410-01-810-01-xxF SMX-x-PXV Installationshandbuch enthalten.

#### SICHERHEITS- HINWEIS



- ➔ EMV - Maßnahmen wie Schirmung etc. sind zu beachten.

#### 4.2.2.2 Allgemeine Diagnosemaßnahmen für Encoderinterface

Zur Fehlererkennung im Sensorsystem ist in der SMX-Baureihe in Abhängigkeit des gewählten Encodertyps bzw. deren Kombination eine Reihe von Diagnosemaßnahmen implementiert. Deren Aktivierung erfolgt automatisch mit Auswahl des Encodertyps.

Grundsätzlich können die Diagnosemaßnahmen bezüglich ihrer Art und Wirksamkeit gemäß nachstehender Tabelle klassifiziert werden:

Diagnosen für Sensoren zur Position- und/oder Geschwindigkeitserfassung:

<b>Maßnahme</b>	<b>DC</b>	<b>Anmerkung</b>	<b>Verwendung</b>
Kreuzvergleich von Eingangssignalen mit unmittelbarem und Zwischenergebnissen in der Logik (L) und zeitlich und logische Programmlaufüberwachung und Erkennung statischer Ausfälle und Kurzschlüsse (bei Mehrfach-Ein-/Eingängen)	99%	Nur anzuwenden auf: <ul style="list-style-type: none"> <li>- zweikanalige Sensorsysteme (2 getrennte Sensoren),</li> <li>- das zweikanalige Teilsystem von einkanaligen Sensoren (Inkrementalencoder)</li> <li>- Diagnose für das ein- und zweikanalige Teilsystem von speziell geeigneten Sensorsystemen (SIN/COS-Encoder, Resolver)</li> <li>- Dynamischen Betrieb / keine Stillstands Überwachung</li> </ul>	Überwachung 2-kanaliger Sensorsystemen bzw. das entsprechende Teilsystem von Sensoren für den dynamischen Betrieb  <b>Nicht zu verwenden für Stillstands Überwachung!</b>
Kreuzvergleich von Eingangssignalen ohne dynamischen Test	80-95%	DC ist abhängig von Häufigkeit des dynamischen Zustands, d.h. Stillstand oder Bewegung und von der Qualität der Überwachungsmaßnahme  (80 - 90% für Inkrementalencoder, 95 % für SIN/COS-Encoder)	Überwachung 2-kanaliger Sensorsystemen bzw. das entsprechende Teilsystem von Sensoren für den nicht-dynamischen Betrieb.  Zu verwenden insbesondere für Stillstands Überwachung!
Überwachung einiger Merkmale des Sensors (Ansprechzeit, der Bereich analoger Signale, z. B. elektrischer Widerstand, Kapazität)	60%	Diagnose von spezifischen Merkmalen von Sensoren, nur für Geschwindigkeits- und Positionssensoren nach Kapitel 4.2.2.4 ansetzbar	Überwachung des einkanaligen Teilsystems von einkanaligen Sensorsystemen

## 4.2.2.3 Encodertypen und deren Kombinationen, Diagnosekenndaten

Encoder A	Encoder B	Sichere Geschw.	Sichere Richt.	Sichere absolute Position	Fehlerausschluss	DC		
						1-kanaliges Teilsystem	2-kanaliges Teilsystem dynamisch	2-kanaliges Teilsystem nicht-dynamisch (Stillstandsüberwachung)
1 x Proxi	1 x Proxi	X			Betätigungsaktor ***)	n.a.	99%	80-90%
Inkremental	NC	X			Mech. Geberanbindung <sup>*)</sup> Codescheibenbefestigung **)	60%	99%	80-90%
Inkremental	Inkremental	X	X			n.a.	99%	95%
Inkremental	1 x Proxi	X				n.a.	99%	90-95%
Inkremental	2 x Zähler Proxi 90°	X	X			n.a.	99%	90-95%
Inkremental	SIN/COS	X	X			n.a.	99%	99%
Inkremental	HTL	X	X			n.a.	99%	90-95%
Inkremental	Resolver	X	X			n.a.	99%	99%
Inkremental	SSI	X	X	X		n.a.	99%	90-95%
SIN/COS	NC	X	X		Mech. Geberanbindung <sup>*)</sup> Codescheibenbefestigung **)	60% / 90% <sup>*) **)</sup>	99%	90-95%
SIN/COS	Inkremental	X	X			n.a.	99%	95-99%
SIN/COS	1 x Proxi	X	X			n.a.	99%	90-95%
SIN/COS	2 x Zähler Proxi 90°	X	X			n.a.	99%	95-99%
SIN/COS	HTL	X	X			n.a.	99%	95-99%
SIN/COS	Resolver	X	X			n.a.	99%	99%
SIN/COS	SSI	X	X	X		n.a.	99%	95-99%
SSI	2 x Zähler Proxi 90°	X	X	X		n.a.	99%	90-95%
SSI	SIN/COS	X	X	X		n.a.	99%	95-99%
SSI	Resolver	X	X	X		n.a.	99%	95-99%
SSI	SSI	X	X	X		n.a.	99%	90-95%
NC	SIN/COS	X	X		Mech. Geberanbindung <sup>*)</sup> Codescheibenbefestigung **)	60% / 90% <sup>*) **)</sup>	99%	90-95%
NC	Resolver	X	X		Mech. Geberanbindung <sup>*)</sup> Codescheibenbefestigung **)	60 / 90% <sup>*) **)</sup>	99%	90-95%
NC	HTL	X			Mech. Geberanbindung <sup>*)</sup> Codescheibenbefestigung **)	60%	99%	80-90%

2 x Zähler Proxi 90°	SSI	X	X	X		n.a.	99%	90-95%
Safe PXV	NC	X	X	X	****)	n.a.	99%	97%
WCS	WCS	X	X	X		n.a.	99%	90-95%

\*) Für die mechanische Verbindung kann ein Fehlerausschluss getroffen werden mit dem Hinweis „... für die Wellen-Nabenverbindung der Geberachse sind nur formschlüssige Verbindungen zulässig, Ersatzweise können auch andere Verbindungsformen verwendet werden, wenn sie den Sicherheitsanforderungen genügen. Für deren Zuverlässigkeit in Bezug auf das angestrebte Sicherheitsniveau muss in jedem Fall ein nachvollziehbarer Nachweis (z. B.: Überdimensionierung bei formschlüssiger Wellen-Nabenverbindung) geführt werden. Die entsprechenden Hinweise zum Fehlerausschluss in der Norm EN/IEC 61800-5-2, Anhang D.3.16 (Tabelle D.8) sind zu beachten.“

Bei für Sicherheitsanwendungen geeigneten SINCOS-Encoder (siehe Hinweise hierzu unter...) kann für die einkanalige Sende-LED ein DC von 90% angesetzt werden.

\*\*) Die Verbindung Codescheibe / Welle sowie die Sensorverkörperung sind im Einzelnen zu analysieren. Für einen möglichen Fehlerausschluss sind die einschlägigen Hinweise in der Norm EN/IEC 61800-5-2, Anhang D.3.16 (Tabelle D.8) sind zu beachten.

\*\*\*) Für die Drehzahlerfassung mittels Proxi sind der Betätigungsaktor sowie die Befestigung des Proxi hinsichtlich ihrer Zuverlässigkeit zu analysieren. Für einen möglichen Fehlerausschluss sind die einschlägigen Hinweise in der Norm EN/IEC 61800-5-2, Anhang D.3.16 (Tabelle D.8) sinngemäß anzuwenden.

Weitere einkanalige Teile für die die 60% gelten:

Spannungsversorgung, Codescheibenbefestigung, Mechanik der Opto-Empfänger (nicht SINCOS), Codescheibe

\*\*\*\*) Für einen möglichen Fehlerausschluss sind die einschlägigen Hinweise in der Norm EN ISO 13849-2, Tabellen unter Anhang D sinngemäß zu beachten.

Um eine sicherheitstechnische Bewertung der Gesamtanordnung zu treffen, können die Kenngrößen aus der Tabelle „Technische Kenndaten“ verwendet werden, da diese bereits die Kombination einer SMX-PXV mit einem Safe PXV Sensor PXV100AS-F200-R4-x-BBH darstellen.

## 4.2.2.4 Spezifische Diagnosemaßnahmen in Bezug auf verwendeten Encodertyp

<b>Encodertyp</b>		<b>Überwachung Versorgungsspannung</b>	<b>Differenzpegelüberwachung</b>	<b>SIN/COS Plausibilitätsüberwachung</b>	<b>Überwachung Signalpegel Eingang</b>	<b>Überwachung der zulässigen Quadranten</b>	<b>Überwachung des Zählsignals getrennt für Spur A/B</b>	<b>Überwachung des Übertragungsverhältnis Referenzsignal / Messsignal</b>	<b>Frequenzüberwachung des Referenzsignals</b>	<b>Spannungsüberwachung des Referenzsignals</b>	<b>Formfaktoranalyse Messsignal</b>	<b>Plausibilitätstest Positionssignal versus Geschwindigkeit</b>	<b>Überwachung CLK-Frequenz</b>	<b>Geber-Interface spezifische Diagnosen</b>
<b>Interface X 31/32, X23</b>	Inkremental	X	X				X							
	SIN/COS	X		X										
	SSI	X	X											
	Proxi 2 x Zähleingang	X												
	Proxi 1 x Zähleingang	X												
<b>Interface X 33/34</b>	Inkremental	X	X		X		X							
	HTL		X		X									
	Resolver			X		X		X	X	X	X			
	SIN/COS	X		X		X <sup>1)</sup>								
	SSI	X	X									X	X	
<b>Interface X35-x</b>	PXV	X <sup>2)</sup>										X		X <sup>2)</sup>
	WCS	X <sup>3)</sup>										X		X <sup>3)</sup>

1) Nur im High-Resolution Mode

2) Diagnosemaßnahmen für Encoderinterface Safe PXV:

- Prüfung der Übertragung der sicheren Position mittels CRC32
- Analyse und Auswertung der Fehlerbits des Encoders
- Plausibilisierung des Codebands durch dynamische Farbumschaltung



Nähere Informationen befinden sich im TS-37000-410-01-810-xxF-SMX-x-PXV Installationshandbuch

- 3) Folgende Diagnosemöglichkeiten sind bei WCS gegeben:
- Prüfung der Übertragung der Position mittels CRC
  - Analyse und Auswertung der Fehlerbits des Encoders
  - Überwachung der Adressierung und der Datenlänge

#### 4.2.2.5 Sicherheitsgerichtete Abschaltsschwellen Encodersysteme für Positions- und Geschwindigkeitserfassung

Als Basismaßnahme werden zwischen den beiden Messkanälen A und B für Geschwindigkeit und Position der SMX Baugruppe Plausibilitätstests mit den aktuellen Werten der Position und Geschwindigkeit durchgeführt und gegen parametrierbare Schwellen getestet.

Die **Abschaltsschwelle Inkremental** beschreibt die tolerierbare Positionsabweichung zwischen den beiden Erfassungskanälen A und B in der Einheit der Messstrecke.

Die **Abschaltsschwelle Geschwindigkeit** beschreibt die tolerierbare Geschwindigkeitsabweichung zwischen den beiden Erfassungskanälen A und B.

Für die Ermittlung der für die Applikation optimalen Parameterwerte stehen Diagnosefunktionen innerhalb des SCOPE-Dialogs des Parametriertools zur Verfügung.

---

**HINWEIS** Geschwindigkeit und Beschleunigung sind erfasste Werte mit einer minimalen digitalen Auflösung.

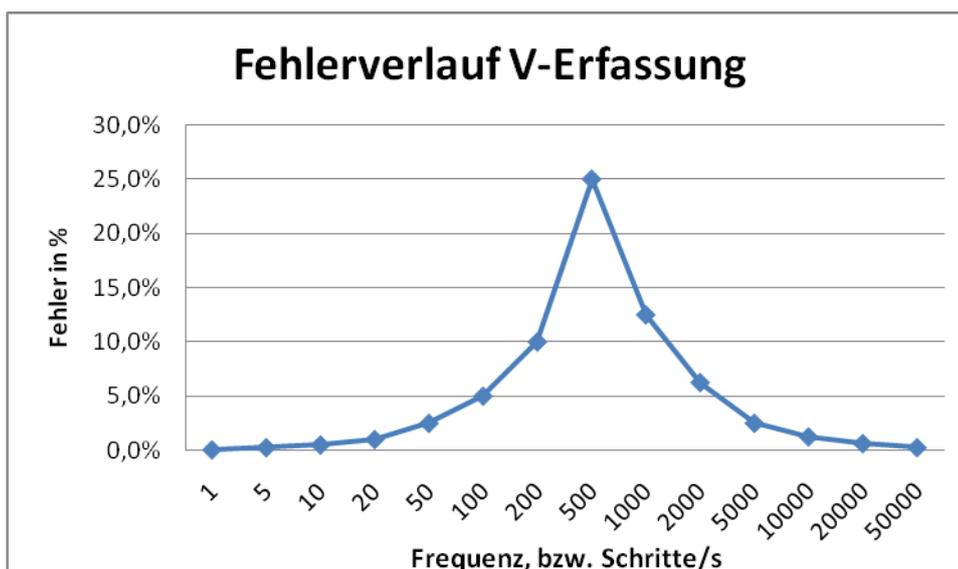
Dieser Umstand begrenzt die kleinstmögliche Erfassung der Geschwindigkeit bzw. Beschleunigung und bestimmt die digitale Schrittweite für die Eingabewerte.

---

#### Geschwindigkeitsauflösung:

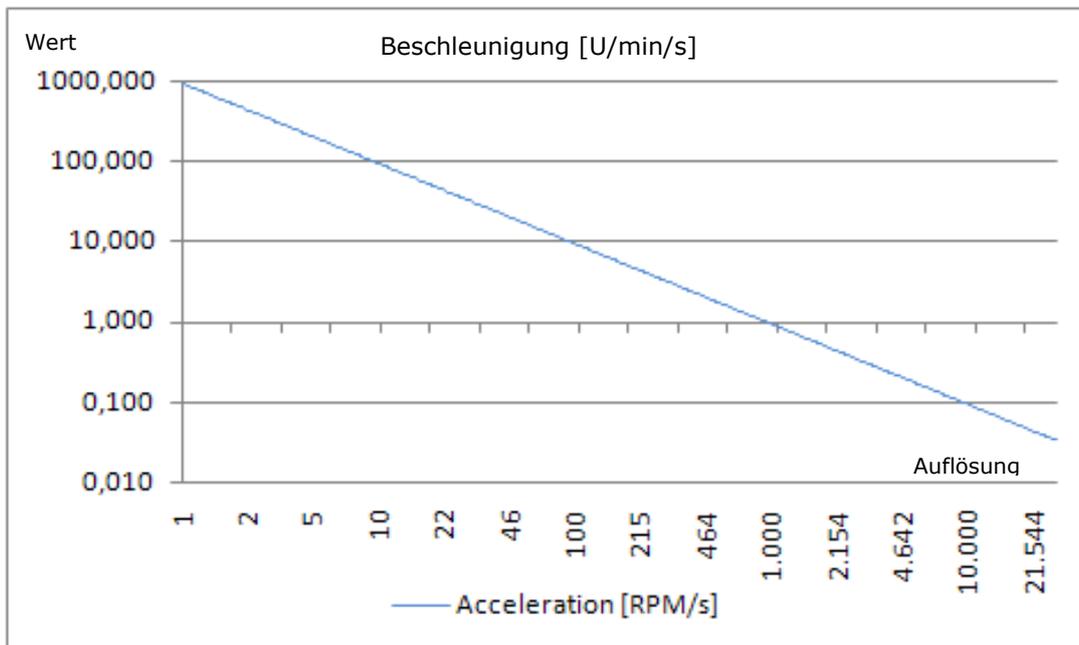
Die Erfassung der Geschwindigkeit erfolgt bis zu einer Frequenz von 500 Hz bzw.

500 Schritte/s im Frequenzmessverfahren, darunter in einem Zeitmessverfahren. Hieraus ergibt sich der nachfolgend dargestellte Verlauf des Erfassungsfehlers:

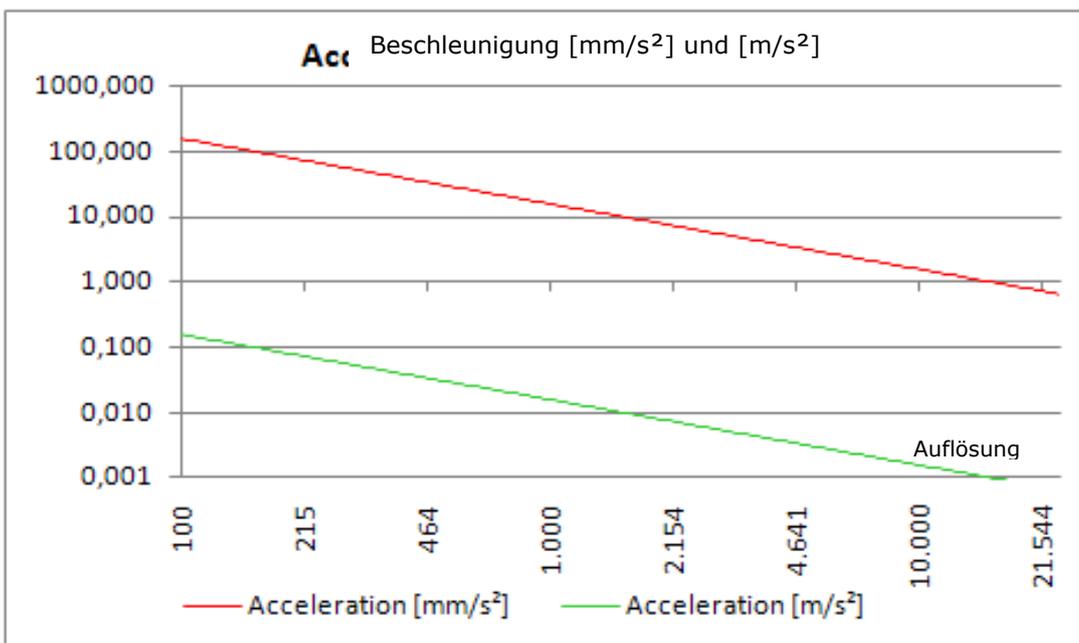


#### Beschleunigungsauflösung

Die digitale Auflösung der Beschleunigung wird durch die maximale Torzeit von 256 ms und die Auflösung der Encoder beschränkt. Unten aufgeführte Grafiken zeigen die niedrigste, messbare Beschleunigung in Abhängigkeit der Auflösung in Umdrehung/min, mm/s<sup>2</sup> und m/s<sup>2</sup>.



*Grafik Beschleunigungsauflösung, rotatorisch (Werte in U/min/s)*



*Grafik Beschleunigungsauflösung, linear (Werte in mm/s und m/s<sup>2</sup>)*

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

- ➔ Der Fehler kann durch geeignete Wahl der Sensor-Auflösung für den jeweiligen Anwendungsfall optimiert werden.
- ➔ Für Applikationen mit begrenzter Auflösung, und/oder Zeitvarianz des Abtastsignals, kann die Funktionsfähigkeit der verwendeten Überwachungsfunktionen durch Einsatz eines Mittelwertfilters verbessert werden. Durch den Mittelwertfilter werden digitale Störanteile der Sensoren „geglättet“. Dies wird jedoch auf Kosten einer erhöhten Reaktionszeit des Gesamtsystems erreicht.
- ➔ Die Filterzeit kann variabel zwischen 0 und 64 in Stufen von 8 eingestellt werden. Die Dimension ist „msec“. Für die Ermittlung der Reaktionszeit des Gesamtsystems müssen die Filterzeiten zu den angegebenen Reaktionszeiten des SMX-Systems addiert werden (siehe Kapitel 11).

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

- ➔ Für eine sicherheitstechnische Beurteilung des Teilsystems Sensorik sind die Herstellerangaben (MTTF<sub>D</sub>, FIT-Zahlen etc.) heranzuziehen.
- ➔ Werden durch den Hersteller zur Gewährleistung der angegebenen sicherheitstechnischen Kennwerte spezifische Diagnosen gefordert, so sind diese gemäß vorstehender Tabelle „Spezifische Diagnosemaßnahmen für Positions- und Geschwindigkeitssensoren“ in Bezug auf den spezifischen Geber zu prüfen. Im Zweifel ist eine Abklärung durch den Hersteller erforderlich.
- ➔ Die in der Tabelle angeführten DC-Werte sind konservativ anzusetzen und die Einhaltung der Randbedingungen (siehe Tabelle unter „Anmerkungen“) zu gewährleisten.
- ➔ Zur Ermittlung des DC-Wertes für Sicherheitsfunktionen mit Stillstandüberwachung ist u.U. eine Abschätzung der Häufigkeit des dynamischen Zustands erforderlich. Als Richtwert kann hier ein DC von 90% angenommen werden.
- ➔ Fehlerausschlüsse sind nach den einschlägigen Normen zulässig. Die dabei angeführten Randbedingungen sind dauerhaft zu gewährleisten.
- ➔ Wenn mehrere Sensorsysteme zur ordnungsgemäßen Funktion einer einzelnen Sicherheitsfunktion erforderlich sind, sind deren Teilwerte jeweils korrekt nach gewähltem Verfahren zusammenzuführen. Dies gilt auch für eine Kombination aus digitalen und analogen Sensoren (z.B. sicher reduzierte Geschwindigkeit bei geöffneter Schutztür = Türkontakt + Encoder für Geschwindigkeitserfassung)
- ➔ Durch geeignete Auswahl der Auflösung des Sensorsystems ist eine ausreichende geringe Toleranz in Bezug auf die jeweiligen Abschaltsschwellen der einzelnen Sicherheitsfunktionen zu gewährleisten.
- ➔ Bei Verwendung des Encoder-Eingangsfilters ist die Verlängerung der Reaktionszeit bei der Beurteilung der sicherheitstechnischen Funktion zu berücksichtigen.

#### 4.2.2.6 Sicherheitstechnische Bewertung der Encodertypen, Resolver bzw. deren Kombination

Aufgrund der in der SMX-Baureihe implementierten Überwachungsfunktionen werden bei Applikationen mit Encoder Systemen zunächst keine gesonderten Anforderungen an den inneren Aufbau der Encoder Elektronik gestellt, d.h. in der Regel kann mit Standardgebern gearbeitet werden.

Generell ist eine sicherheitstechnische Bewertung der Gesamtanordnung zu treffen. Hierbei sind die Angaben des Herstellers des Encoders (FIT, MTTF) sowie der DC aus den Tabellen unter [DC digitale Sensoren/Eingänge](#) heranzuziehen.

Bei Verwendung von Einzelgebern ist mindestens ein Fehlerausschluss für die mechanische Betätigungskette sowie des einkanaligen Teils unter Beachtung der einschlägigen Vorgaben aus EN ISO 13849-1 zu treffen. Die Hinweise unter 4.2.2 sind weiter zu beachten.

PL d und höher nach EN ISO 13849-1 wird in der Regel durch eine Kombination aus zwei Encoder mit vorrangig unterschiedlicher Technologie und getrennter mechanischer Anbindung erreicht.

Die Verwendung eines Kompakt-Encoders mit innerem 2-kanaligem Aufbau unterschiedlicher Technologie ist ebenso geeignet für Anwendungen bis PL e nach EN ISO 13849-1 jedoch unter Beachtung der spezifisch erforderlichen Fehlerausschlüsse und deren Zulässigkeit. In der Regel sollten hierfür Geber mit nachgewiesenen sicherheitstechnischen Eigenschaften verwendet werden, deren Sicherheitsniveau mindesten dem geforderten Niveau entspricht.

#### SICHERHEITS- HINWEIS



- ➔ Die Verwendung von Standard-Encoder bzw. eine Kombination von Standard-Encoder ist zulässig. Für die Gesamtanordnung bestehend aus Encoder, weiteren Sensoren/Schaltelementen zur Auslösung der Sicherheitsfunktion, der SMX-baugruppe und dem Abschaltkanal ist eine sicherheitstechnische Bewertung erforderlich. Zur Ermittlung des erreichten Sicherheitsniveaus sind u.a. die Angaben des Herstellers (FIT, MTTF) und des DC heranzuziehen.
- ➔ Bei Verwendung von nur einem Encoder muss der Fehlerausschluss Wellenbruch / Fehler in der mechanischen Encoder-, Resolver-Anbindung getroffen werden. Hierzu sind geeignete Maßnahmen zu treffen, z.B. eine formschlüssige Anbindung des Gebers mittels Nut-Keil oder Sicherungsstift. Die einschlägigen Hinweise des Herstellers sowie der EN ISO 13849-1 hinsichtlich Anforderung und Zulässigkeit des Fehlerausschlusses sind zu beachten.
- ➔ Als Einzelgeber sind vorzugsweise nur Geber mit nachgewiesenen sicherheitstechnischen Eigenschaften zu verwenden. Das Sicherheitsniveau dieser Geber muss mindestens dem angestrebten Sicherheitsniveau der Gesamtanordnung entsprechen. Die Hinweise des Herstellers in Bezug auf Diagnosemaßnahmen, mechanischer Anbindung und Maßnahmen der Spannungsversorgung sind zu beachten.
- ➔ SIN/COS-Encoder: Der innere Aufbau des Sensorsystems muss so gestaltet sein, dass die Generierung der Ausgangssignale beider Spuren unabhängig voneinander erfolgt und Common-Cause Fehler ausgeschlossen werden können. Weiter ist der mechanische Aufbau nachzuweisen, z.B. Befestigung der Code-Scheibe an der Welle. Vorzugsweise sind Encoder mit nachgewiesenen sicherheitstechnischen Eigenschaften zu verwenden.

- ➔ Bei Verwendung von Kompaktgebern mit internem zweikanaligem Aufbau, z.B. SSI + Inkremental/SinCos, sind die Hinweise des Herstellers in Bezug auf sicherheitstechnische Eigenschaften Diagnosemaßnahmen, mechanischer Anbindung und Maßnahmen der Spannungsversorgung zu beachten. Das Sicherheitsniveau des Gebers muss mindestens dem angestrebten Sicherheitsniveau der Gesamtanordnung entsprechen. Vorzugsweise sind Encoder mit nachgewiesenen sicherheitstechnischen Eigenschaften zu verwenden.



**Durch die SMX Baugruppe werden generell folgende Fehler des externen Gebersystems erkannt:**

- Kurzschlüsse zwischen den sicherheitsrelevanten Signalleitungen
- Unterbrechungen an den sicherheitsrelevanten Signalleitungen
- Stuck at 0 oder 1 auf einem oder allen sicherheitsrelevanten Signalleitungen

Jedem Encodertyp sind weitere, spezifische Diagnosen zur Fehleraufdeckung des externen Gebersystems zugeordnet. Die jeweiligen Diagnosemaßnahmen sind nachstehend bei den einzelnen Gebertypen zusammen mit den Grenzparametern aufgelistet.

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

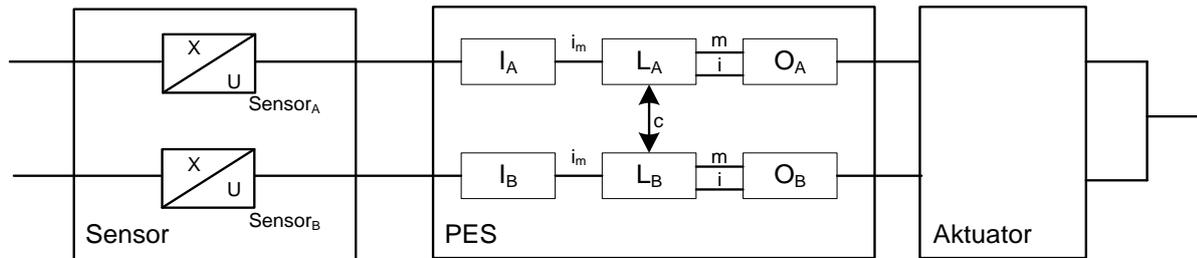


- ➔ Die Diagnosemaßnahmen weisen naturgemäß Toleranzen infolge von Messungenauigkeiten auf. Diese Toleranzen sind bei der sicherheitstechnischen Bewertung jeweils zu berücksichtigen.
- ➔ Die Grenzwerte für die jeweiligen Diagnosemaßnahmen sind z.T. parametrierbar bzw. fest vorgegeben. Die sich hieraus ergebenden Diagnosedeckungsgrade sind applikationsbezogen zu bewerten und in die sicherheitstechnische Gesamtbewertung einzubeziehen.

## 4.2.3 Analogsensoren

Die Basisbaugruppen SMX10A, SMX12A, SMX12-2A verfügen über zwei Analogeingänge mit je zwei Eingangskanälen. Grundsätzlich sind an dieses Interface nur 2-kanalige Sensoren anzuschließen.

Die interne Signalverarbeitung erfolgt getrennt in beiden Kanälen mit Kreuzvergleich der Ergebnisse.



**Abb. 11: Zweikanaliges Sensorsystem mit getrennter Signalverarbeitung in zwei Kanäle, Diagnose durch Quervergleich in der PES**

Analog zu den anderen Sensorsystemen ist eine Reihe von Diagnosemaßnahmen implementiert.

Grundsätzlich können die Diagnosemaßnahmen bezüglich ihrer Art und Wirksamkeit gemäß nachstehender Tabelle klassifiziert werden:

Diagnosen für Sensoren zur Spannungs- und/oder Stromerfassung:

Maßnahme	DC	Anmerkung	Verwendung
Kreuzvergleich von Eingangssignalen mit dynamischem Test, wenn Kurzschlüsse nicht bemerkt werden können (bei Mehrfach-Ein-/Ausgängen)	90%	Vergleich der analogen Eingangswerte mit gleicher Charakteristik für beide Kanäle	Überwachung 2-kanaliger Systeme mit gleicher Charakteristik der Eingangssignale
Kreuzvergleich von Eingangssignalen mit unmittelbarem und Zwischenergebnissen in der Logik (L) und zeitlich und logische Programmlaufüberwachung und Erkennung statischer Ausfälle und Kurzschlüsse (bei Mehrfach-Ein-/Eingängen)	99%	Vergleich der analogen Eingangswerte mit diversitärer Charakteristik der beiden Kanäle. Z.B. inverser Signalverlauf etc.	Überwachung 2-kanaliger Sensorsystemen mit diversitärer Charakteristik der Eingangssignale

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

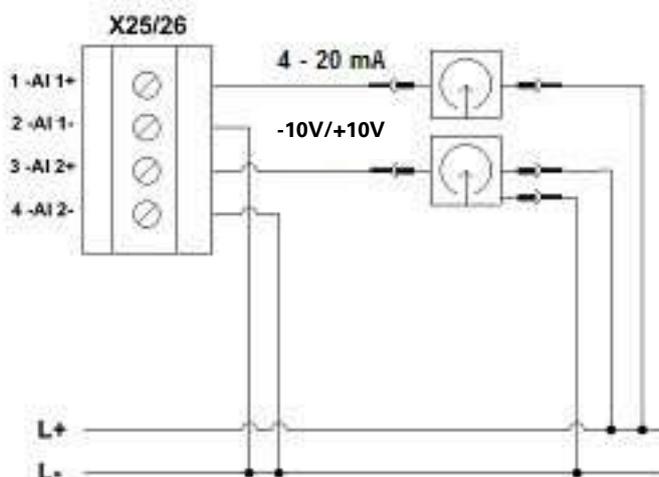

- ➔ Für eine sicherheitstechnische Beurteilung des Teilsystems Sensorik sind die Herstellerangaben (MTTF<sub>D</sub>, FIT-Zahlen etc.) heranzuziehen.
- ➔ Die in der Tabelle angeführten DC-Werte sind konservativ anzusetzen und die Einhaltung der Randbedingungen (siehe Tabelle unter „Anmerkungen“) zu gewährleisten.
- ➔ Fehlerausschlüsse sind nach den einschlägigen Normen zulässig. Die dabei angeführten Randbedingungen sich dauerhaft zu gewährleisten.
- ➔ Wenn mehrere Sensorsysteme zur ordnungsgemäßen Funktion einer einzelnen Sicherheitsfunktion erforderlich sind, sind deren Teilwerte jeweils korrekt nach gewähltem Verfahren zusammenzuführen. Dies gilt auch für eine Kombination aus digitalen und analogen Sensoren (z.B. sicher reduzierte Geschwindigkeit bei geöffneter Schutztür = Türkontakt + Encoder für Geschwindigkeitserfassung)

#### 4.2.3.1 Anschlussbeispiel analoge Sensoren

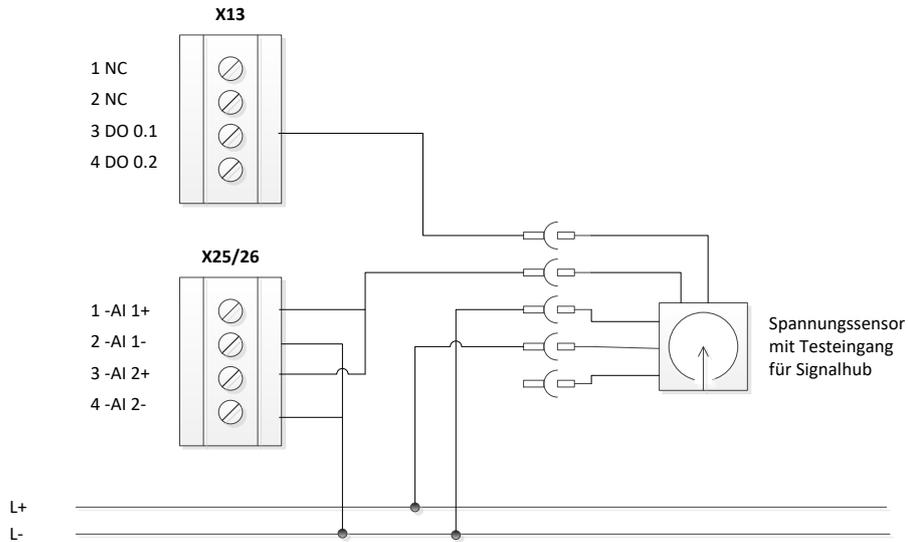
Durch Verwendung geeigneter Sensoren und sorgfältiger Verkabelung des Sensors kann PL e nach EN ISO 13849-1 erreicht werden.

Die analogen Stromeingänge sind jeweils mit einem festen Bürden Widerstand von 500Ω bestückt. Bei analogen Spannungseingängen entfällt dieser Widerstand.

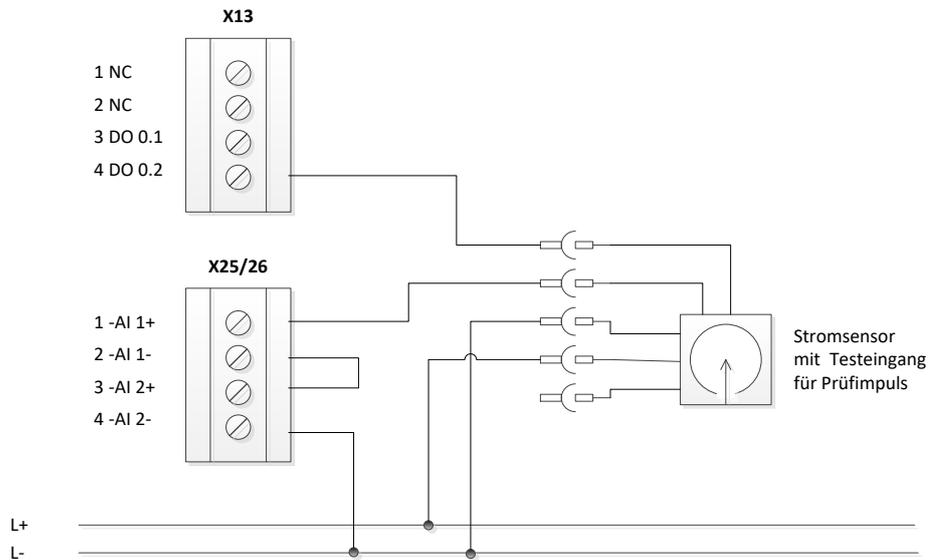
##### 4.2.3.1.1 Spannungs- und Stromsensor



#### 4.2.3.1.2 Spannungssensor mit Prüfimpuls



#### 4.2.3.1.3 Stromsensor mit Prüfimpuls



#### SICHERHEITS- HINWEIS

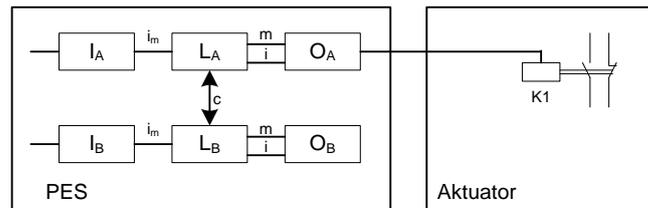


➔ PL e nach EN ISO 13849-1 wird erreicht, wenn zwei rückwirkungsfreie Sensoren verwendet werden, für welche Common-Cause-Fehler ausgeschlossen werden können.

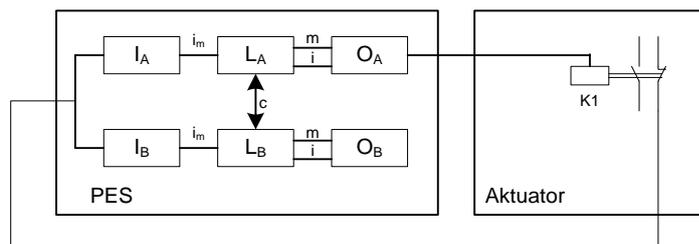
### 4.3 Sicherheitstechnische Kenndaten und Beschaltung der Ausgänge

Die SMX-Baugruppen verfügen jeweils über sichere Ausgänge unterschiedlichen Typs. Bei der Beschaltung ist die jeweilige Charakteristik gemäß nachstehender Beschreibung zu berücksichtigen.

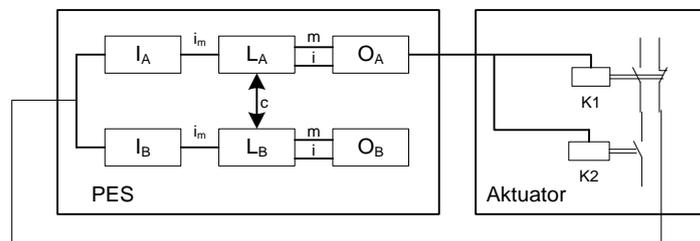
#### 4.3.1 Charakteristik der Ausgangselemente



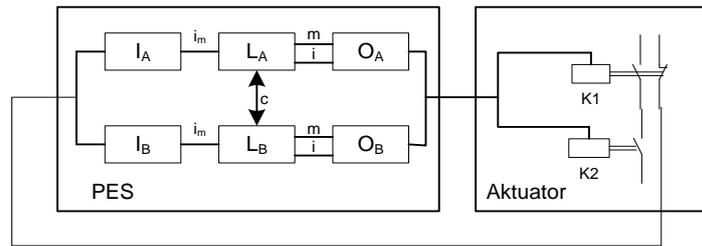
**Abb. 12: Einkanaliger Ausgang SMX und einkanaliger Aktuator ohne Diagnose**



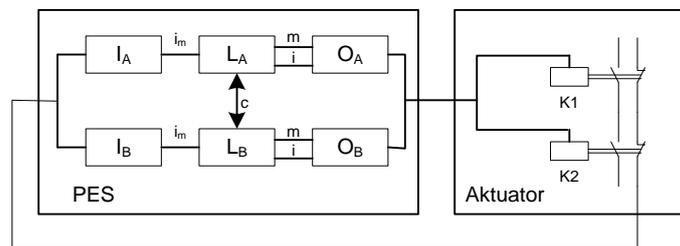
**Abb. 13: Einkanaliger Ausgang SMX und einkanaliger Aktuator mit Diagnose**



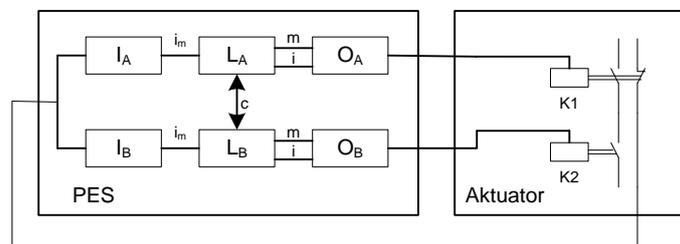
**Abb. 14: Einkanaliger Ausgang SMX (Rel 1 / 2, DO 0/1P, DO 0/1M) und zweikanaliger Aktuator mit mind. einkanaliger Diagnose**



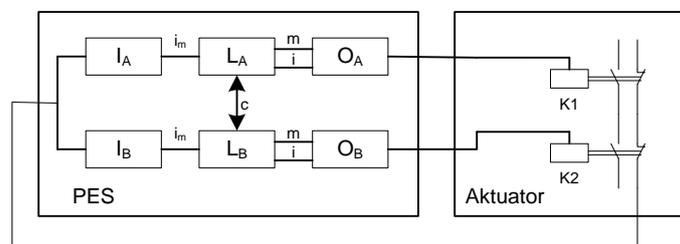
**Abb. 15: Einkanaliger Ausgang SMX mit intern zweikanaliger Verarbeitung (IQQx) und zweikanaliger Aktuator mit mind. einkanaliger Diagnose**



**Abb. 16: Einkanaliger Ausgang SMX mit intern zweikanaliger Verarbeitung (IQQx) und zweikanaliger Aktuator mit zweikanaliger Diagnose**



**Abb. 17: Zweikanaliger Ausgang SMX und zweikanaliger Aktuator mit einkanaliger Diagnose**



**Abb. 18: Zweikanaliger Ausgang SMX und zweikanaliger Aktuator mit zweikanaliger Diagnose**

### 4.3.2 Diagnosen im Abschaltkreis

Die Abschaltkreise verfügen über fest implementierte und parametrierbare Diagnosefunktionen. Bestimmte Diagnosefunktionen schließen auch den externen Teil des Abschaltkanals mit ein. Abhängig von der Nutzung dieser Diagnosefunktionen ergeben sich unterschiedliche DC-Werte.

#### 4.3.2.1 Diagnosefunktionen

##### Fest implementierte Diagnosefunktionen:

Kreuzweises Rücklesen der Ausgänge:

Sämtliche Sicherheitsausgänge werden jeweils im komplementären Kanal zurück gelesen. Fehler im internen Abschaltkreis der SMX-Baugruppe werden so mit DC = Hoch detektiert.

Testung der Abschaltfähigkeit für Q4 und Q5 (nur Ansteuerung des Relais),

Q1, Q2, Q3, Q4:

Die Abschaltfähigkeit dieser Ausgänge wird zyklisch getestet. Ein Ausfall der Abschaltmöglichkeit wird eindeutig erkannt.

##### Parametrierbare Diagnosefunktionen:

Rücklesen des Aktuatorstatus über Hilfskontakte, Stellungsanzeigen etc.:

Der aktuelle Status des Aktuators wird durch Rücklesen von entsprechend geeigneten Hilfskontakten oder Stellungsanzeigen erfasst und mit dem Sollstatus verglichen. Eine Abweichung wird so eindeutig erkannt.

---

**HINWEIS**

Der DC ist abhängig von einer einkanaligen oder zweikanaligen Diagnose sowie von der Schalthäufigkeit.

---

Testung der Abschaltfähigkeit für IQx, Q1 – Q4:

Die Abschaltfähigkeit dieser Ausgänge wird nach Aktivierung der Funktion zyklisch getestet. Ein Ausfall der Abschaltmöglichkeit wird eindeutig erkannt.

## 4.3.2.2 Übersicht DC in Bezug auf gewählte Diagnosefunktionen

<b>Maßnahme</b>	<b>DC</b>	<b>Anmerkung</b>	<b>Verwendung</b>
Überwachung der Ausgänge durch einen Kanal ohne dynamischen Test	0-90%	DC abhängig von der Schalthäufigkeit  Bei Verwendung von Elementen zur Schaltverstärkung (externe Relais oder Schütze) nur wirksam in Verbindung mit Rücklesefunktion der Schaltkontakte	Überwachung von elektromechanischen, pneumatischen oder hydraulischen Aktuatoren / Ausgängen
Redundanter Abschaltpfad mit Überwachung eines der Antriebselemente	90%	Bei Verwendung von Elementen zur Schaltverstärkung (externe Relais oder Schütze) nur wirksam in Verbindung mit Rücklesefunktion der Schaltkontakte	Überwachung von Ausgängen mit direkter Funktion als Sicherheitsschaltkreis oder Überwachung von Sicherheitsschaltkreisen mit Elementen zur Schaltverstärkung oder pneumatischen / hydraulischen Steuerventilen in Verbindung mit Rücklesefunktion von deren Schaltstatus
Kreuzvergleich von Ausgangssignalen mit unmittelbarem und Zwischenergebnissen in der Logik (L) und zeitlich und logische Programmlaufüberwachung und Erkennung statischer Ausfälle und Kurzschlüsse (bei Mehrfach-Ein-/Eingängen)	99%	Bei Verwendung von Elementen zur Schaltverstärkung (externe Relais oder Schütze) nur wirksam in Verbindung mit Rücklesefunktion der Schaltkontakte  Für Applikationen mit häufiger Anforderung der Sicherheitsabschaltung sollten in kürzen Zeitintervallen z.B. bei Schichtbeginn, 1 x pro Woche getestet werden. Ein Test sollte jedoch mindestens zyklisch 1 x pro Jahr erfolgen.	Überwachung von Ausgängen mit direkter Funktion als Sicherheitsschaltkreis oder Überwachung von Sicherheitsschaltkreisen mit Elementen zur Schaltverstärkung oder pneumatischen / hydraulischen Steuerventilen in Verbindung mit Rücklesefunktion von deren Schaltstatus

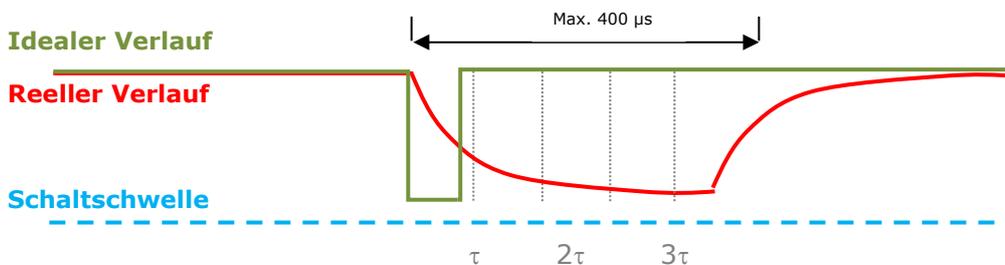
### 4.3.3 Zulässige kapazitive und induktive Last an sicheren Ausgängen

Die sicheren Ausgänge der SMX weisen OSSD-Charakter auf. D.h. die Ausgänge werden zum Test der Abschaltfähigkeit zyklisch abgeschaltet und der Status rückgelesen.

Die Prüfung der Abschaltfähigkeit erfolgt nachfolgenden Kriterien / Funktionen:

- Nach Abschaltung des Ausgangs darf die Ausgangsspannung max. 5,6 V betragen
- Der zulässige Spannungspegel muss spätestens nach 400  $\mu\text{s}$  erreicht werden
- Wird der zulässige Spannungspegel erreicht gilt der Test als erfolgreich, der Ausgang wird ohne weitere Verzögerung wieder aktiviert
- Wird der zulässige Spannungspegel auch nach 400  $\mu\text{s}$  noch nicht erreicht wird ein Alarm ausgelöst und sämtliche sichere Ausgänge (Zweitkanal bei sicheren Ausgängen!) werden deaktiviert

Die nachstehende Darstellung zeigt den idealen (grüne Kurve) und typischen (rote Kurve) Verlauf.



Zur Ermittlung der maximal zulässigen Kapazität oder Induktivität ist die Zeitkonstante  $\tau$  des realen RC- bzw. RL-Glieds am Ausgang zu betrachten.

Dieses RC- bzw. RL-Glied bestimmt die reale Entladekurve:

Der Spannungspegel von max. 5,6 V wird sicher nach 3  $\tau$  erreicht.

Damit gilt:

$$3\tau \leq 350\mu\text{s}$$

$$\tau \leq 100\mu\text{s}$$

Mit dem Zusammenhang

$$\tau = RC = \frac{L}{R}$$

kann die max. verwendbare kapazitive oder induktive Last in Verbindung mit deren ohmschen Last ermittelt werden:

$$C_{\max} = \frac{\tau}{R} = \frac{10^{-4}}{R} \quad \text{bzw.} \quad L_{\max} = \tau R = 10^{-4} \cdot R$$

Typische Werte für die Kapazität C sind C=20 nF und für die Längsinduktivität L = 100 mH

#### 4.3.4 Digitale Ausgänge

Die Baugruppen

- SMX10/2, SMX10A/2, SMX10R, SMX11/2, SMX11-PXV/2, SMX11-WCS/2, SMX11-2/2, SMX12/2, SMX12A/2, SMX12-1-PXV/2, SMX12-2/, SMX12-2A/2
- SMX31/2, SMX31R/2, SMX31R-4/2

verfügen jeweils über die baugleichen Ausgänge.

##### 4.3.4.1 Kenndaten der Basisausgänge

Die **SMXGen2** Serie stellt verschiedene Arten von Ausgängen zur Verfügung, die entweder einzeln oder in Gruppen zusammengeschaltet werden können.

<b>Ausgang</b>	<b>Architektur nach EN ISO 13849-1</b>	<b>Bemerkung</b>
Kombination von 2 Relais Q5 – Q6	4	Vollständiger Abschaltkanal entsprechend Architektur Kategorie 4 nach EN ISO 13849-1
Q5, Q6	Nicht sicher	Nur funktional
Q1_PP und Q2_PN	4	Vollständiger Abschaltkanal entsprechend Architektur Kategorie 4 nach EN ISO 13849-1
Q1_PP	Nicht sicher	Nur funktional
Q2_PN	Nicht sicher	Nur funktional
Q3_PP und Q4_PN	4	Vollständiger Abschaltkanal entsprechend Architektur Kategorie 4 nach EN ISO 13849-1
Q3_PP	Nicht sicher	Nur funktional
Q4_PN	Nicht sicher	Nur funktional
Q1 – Q4	4	Vollständiger Abschaltkanal entsprechend Architektur Kategorie 4 nach EN ISO 13849-1
Y1	Nicht sicher	Hilfsausgang
Y2	Nicht sicher	Hilfsausgang

Die Qx\_PP, Qx\_PN und Q1-Q4 Ausgänge werden in allen Betriebszuständen einem Plausibilitätstest unterzogen. Im eingeschalteten Zustand werden alle Ausgänge mit einem zyklischen Testimpuls auf korrekte Funktion geprüft. Dazu wird der Ausgang maximal für eine Testdauer  $TT < 500\mu s$  (typisch 200  $\mu s$ ) auf den jeweils inversen Wert geschaltet, d.h. ein pp-schaltender Ausgang wird kurzzeitig auf 0 VDC-Potential und ein pn-schaltendet Ausgang kurzzeitig auf 24 VDC Potential geschaltet.

Die Relaisausgänge Q5, Q6 werden bei jedem Schaltspiel auf Plausibilität überwacht. Zum Erhalten der Sicherheitsfunktion müssen die Relaisausgänge zyklisch geschaltet und somit getestet werden. Der Schalt-/Testzyklus ist abhängig von der Applikation festzulegen.

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**


- ➔ Für Applikationen mit häufiger Anforderung der Sicherheitsabschaltung sollten in kürzen Zeitintervallen z.B. bei Schichtbeginn, 1 x pro Woche getestet werden. Ein Test sollte jedoch mindestens zyklisch 1 x pro Jahr erfolgen.
- ➔ Die Testfunktion der Ausgänge wird bei Gruppen- und Einzelansteuerung ausgeführt. Die Hilfsausgänge werden nicht getestet
- ➔ Die High-Side (Qx\_PP) und Low-Side (Qx\_PN) Ausgänge dürfen einzeln nicht für Sicherheitsaufgaben verwendet werden. Die Verwendung für Sicherheitsaufgaben ist nur in Kombination High-Side / Low-Side zulässig (Achtung: nicht relevant ab FW-Release 05-00-00-01)

Ein Mischbetrieb bei den Relaiskontakten ist nicht erlaubt!

Mischbetrieb: Ein gefährliches Berührungsspannungspotenzial darf nicht mit einer Schutzkleinspannung gemischt werden.

**Beispiel:**

FALSCH: Über Q5.1 + Q5.2 werden 230 VAC (120 VAC cULus) geschaltet und  
über Q6.1+ Q6.2 werden 24V DC geschaltet.

RICHTIG: *Über Q5.1 + Q5.2 und Q6.1 + Q6.2 werden jeweils 230 VAC (120 VAC cULus) geschaltet.*

Oder

*über Q5.1 + Q5.2 und Q6.1 + Q6.2 werden jeweils 24V DC geschaltet.*

Die Ausgänge können wie folgt belastet werden:

<b>Ausgang</b>	<b>Spannung</b>	<b>Strom</b>
Relais Qx	24 VDC	2,0 A (DC13, Pilot Duty)
Relais Qx	230 VAC	2,0 A (AC15)
	120 VDC	2,0 A (Pilot Duty)
Yx	24 VDC	250 mA
Qx_PP	24 VDC	2 A
Qx_PN	GNDEXT	2 A
Qx	24 VDC	0,5 A, 2 A

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

- ➔ Für sicherheitstechnische Anwendungen dürfen nur externe Schaltelemente mit einem minimalen Haltestrom von  $> 1,2\text{mA}$  verwendet werden.
- ➔ Für sicherheitstechnische Anwendungen dürfen in Verbindung mit der Kombination p-/n-schaltende Ausgänge nur externe Schaltelemente
- ➔ bei einem Lastwiderstand  $\geq 100 \Omega$  mit einem minimalen Haltestrom von  $> 2\text{mA}$  bzw.
- ➔ bei Lastwiderstand  $< 100 \Omega$  mit einer Halteleistung  $> 0,4 \text{ mW}$
- ➔ verwendet werden.
- ➔ Nur relevant bei SMXGen2 (/2) bis HW-Release 11-xx-xx...
- ➔ Für das Ausgangssystem ist eine Reihe von Diagnosemaßnahmen implementiert. Zu beachten ist hier insbesondere die Einbeziehung von Elementen zur Schaltverstärkung wie Relais, Schütze etc. im Abschaltkreis.
- ➔ Bei Verwendungen in der Aufzugstechnik nach EN 81-20/-50 bzw. EN 81-1/-2 dürfen die Ausgänge der internen Relais nicht zum Schalten von Spannungen über 24V verwendet werden, da dies die Vorgaben der EN 81-20/-50 bzw. EN 81-1/-2 nicht zulassen. Bei Zuwiderhandlung erlischt die Gewährleistung und BBH leistet keinerlei Schadensersatz

**HINWEIS**

Wenn die Hilfsausgänge zu Steuerungszwecken eingesetzt werden, muss beachtet werden, dass nach einem POR der Steuerung die Hilfsausgänge in der Hochlaufphase in einen undefinierten Zustand sind.

## 4.3.4.2 Beschaltungsbeispiele Basisausgänge

## 4.3.4.2.1 Einkanalig schaltender Relais- oder Halbleiter-Ausgang ohne Prüfung

Zur Anschaltung mehr-phasiger Anwendungen bzw. bei erhöhtem Strombedarf können externe Schütze verwendet werden. Bei einer einkanaligen Anschaltung ohne externe Prüfung ist zu beachten, dass ein Verkleben eines oder mehrerer externer Kontakte von der SMX1x/2 Baugruppe nicht erkannt wird.

Das nachfolgende Schaltbeispiel ist für Sicherheitsanwendungen nur eingeschränkt geeignet, es kann **maximal PL b** nach EN ISO 13849-1 erreicht werden!

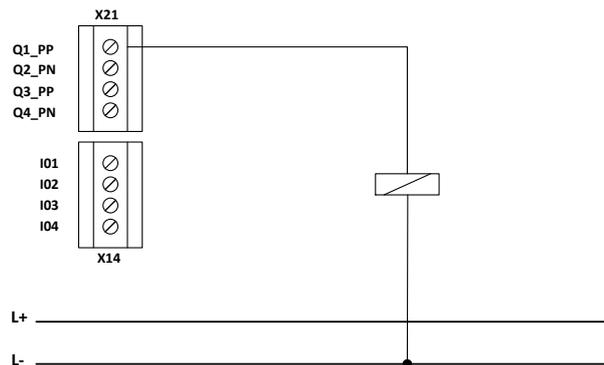


Abb. 19: Einkanalig schaltender P-Ausgang

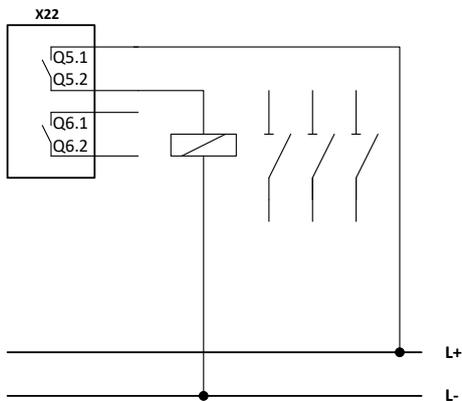


Abb. 20: Einkanalig schaltender Relaisausgang

**SICHERHEITS  
-HINWEIS**

**Nicht empfohlen für Sicherheitsanwendungen!**



➔ Siehe hierzu auch Hinweise in der EN ISO 13849-1 zur Anwendung und erforderlichen Fehlerrückmeldungen.

#### 4.3.4.2.2 Einkanalig schaltender Relais- oder Halbleiterausgang mit externem Schaltverstärker und Testung

Bei Verwendung externer Schaltverstärker, bzw. nachgeordneter elektromechanischer, pneumatischer oder hydraulischer Bauteile wird zur Erreichung von PL c oder höher eine Einrichtung zur Testung der kompletten Kette und eine Melde-/Warneinrichtung bei erkanntem Fehler benötigt.

Insbesondere sind für elektromechanische Geräte zwangsgeführte Hilfskontakte bzw. für hydraulische oder pneumatische Komponenten Meldekontakte der Ventilstellung erforderlich.

Die Melde-/Warneinrichtung muss unmittelbar dem Bediener die Gefahrensituation kenntlich machen.

Der erzielbare PL ist stark von der Testrate abhängig, es kann **maximal PL d** nach EN ISO 13849-1 erreicht werden!

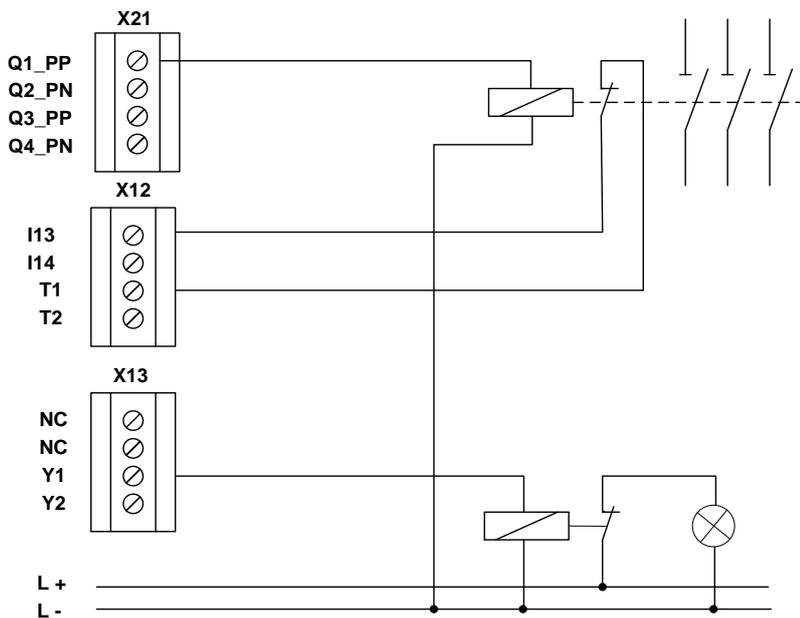


Abb. 21: Einkanalig schaltender Relaisausgang mit Testung

#### SICHERHEITS -HINWEIS

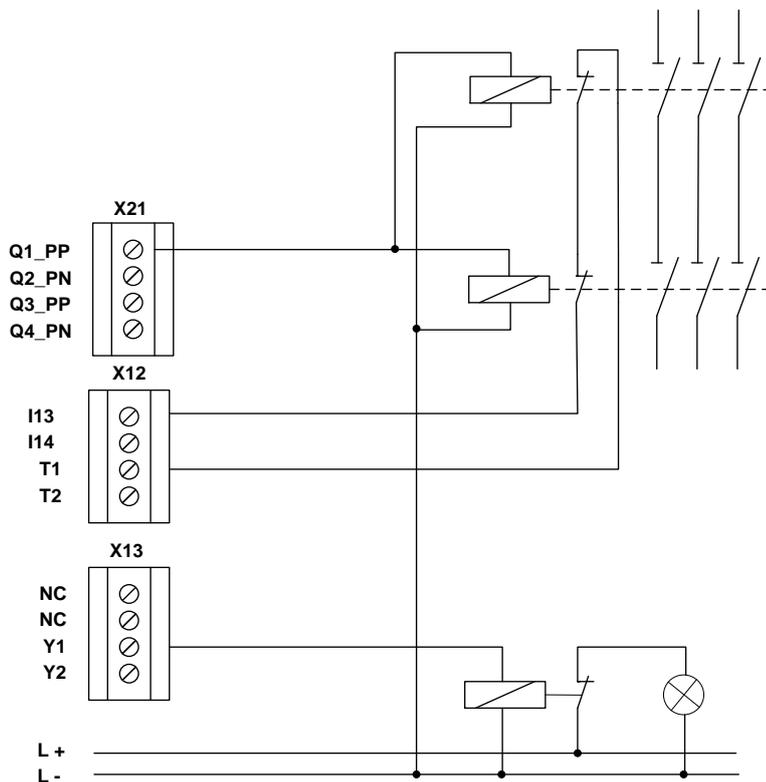


#### Nur bedingt empfohlen für Sicherheitsanwendungen!

- Siehe hierzu auch Hinweise in der EN ISO 13849-1 zur Anwendung und erforderlichen Fehlerausschlüssen.
- Für Kategorie 2 ist eine Testrate  $\geq 100 \cdot$  Anforderungsrate erforderlich.
- Wird bei einem Test der Sicherheitsfunktion eine Gefahrensituation erkannt, so müssen geeignete Steuerungsmaßnahmen eingeleitet werden.  
Für PL d muss ein sicherer Zustand eingeleitet werden, der nicht aufgehoben werden darf, bis der Fehler beseitigt ist.
- Für PL bis einschließlich PL c ist es außerdem möglich durch eine Warn- oder Meldeeinrichtung auf einen Fehler hinzuweisen, sofern ein sicherer Zustand nicht eingeleitet werden kann.

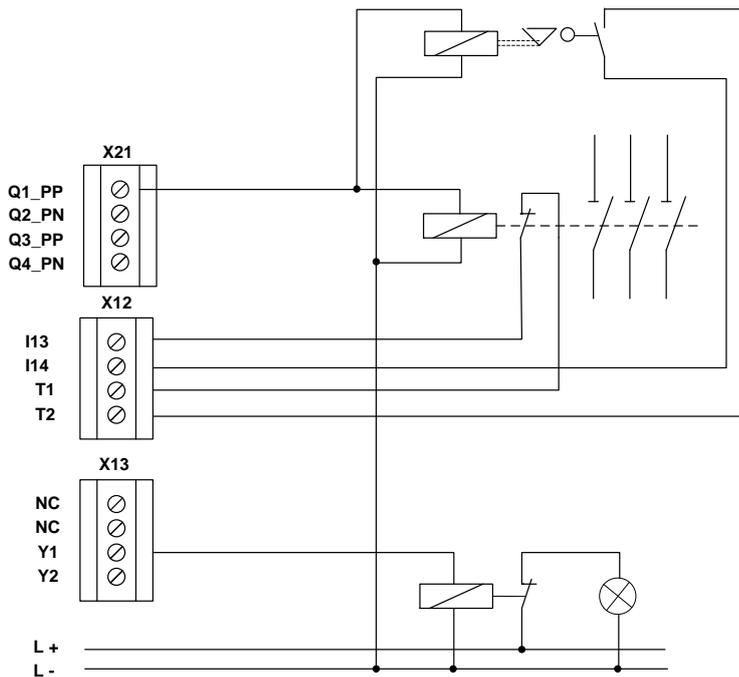
#### 4.3.4.2.3 Einkanalig schaltender Relais- oder Halbleiterausgang mit zweikanaligem externem Kreis mit Testung

Für Sicherheitsanwendungen **ab PL c** nach EN ISO 13849-1 wird empfohlen, bzw. gefordert zwei externe Abschaltetelemente anzusteuern. Weiter wird zur Erreichung von PL c oder höher eine Einrichtung zur Testung der kompletten Kette und eine Melde-/Warneinrichtung bei erkanntem Fehler benötigt – siehe hierzu Anmerkungen unter 4.3.4.2.2.



**Abb. 22: Einkanalig schaltender Ausgang Q1\_PP mit zweikanaligem externem Kreis und Überwachung an Eingang 13 als Sammelrückmeldung**

Die beiden externen Überwachungskontakte werden in Reihe geschaltet, vom Taktsignal T1 gespeist und über Eingang 13 eingelesen. Als Rückleseeingang wurde Eingang 13 verwendet, es kann jedoch auch jeder andere Eingang zugewiesen werden.



**Abb. 23: Einkanalig schaltender Ausgang Q1\_PP mit zweikanaligem externem Kreis als Kombination elektromechanisches Element und hydraulisches/pneumatisches Ventil und Überwachung an zwei Eingängen**

**SICHERHEITS  
HINWEIS**

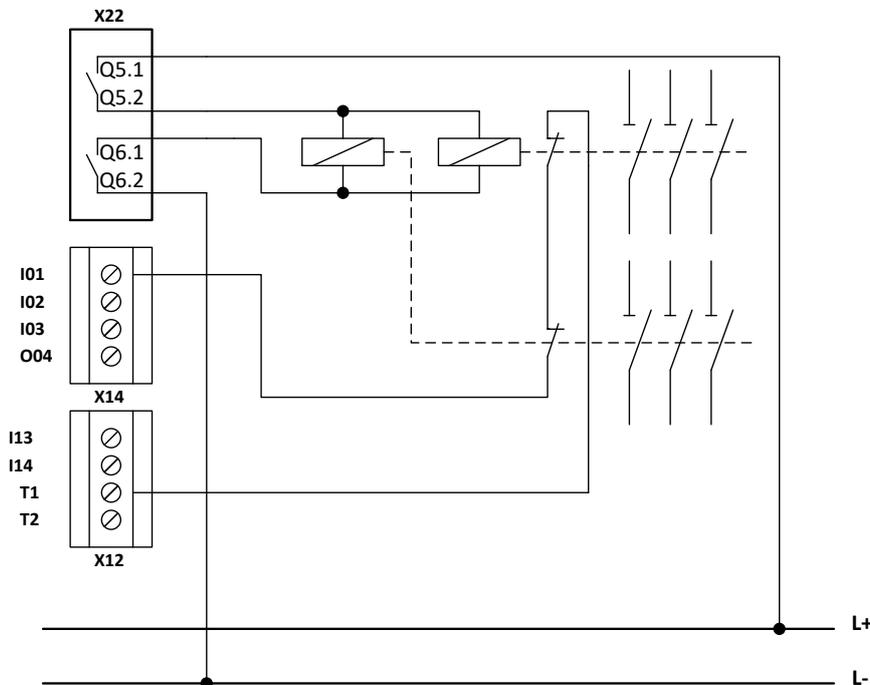


**Nur bedingt empfohlen für Sicherheitsanwendungen!**

- ➔ Siehe hierzu auch Hinweise in der EN ISO 13849-1 zur Anwendung und erforderlichen Fehlerrückmeldungen.
- ➔ Für PL c und höher ist eine Melde/Warneinrichtung erforderlich welche unmittelbar dem Bediener die Gefahrensituation kenntlich macht
- ➔ Bei erhöhten Anforderungen ist zu beachten, dass alle 24 Stunden mindestens 1 Schaltvorgang stattfinden muss, um die Schaltfähigkeit des externen Leistungsschützes zu testen.

#### 4.3.4.2.4 Zweikanalig schaltender Relaisausgang mit externer Überwachung - Sammelrückmeldung

Für Sicherheitsanwendungen **ab PL d** nach EN ISO 13849-1 kommen zwei Relais auf der SMX1x Baugruppe und zwei externe Leistungsschütze zum Einsatz.



**Abb. 24: Zweikanalig schaltender Relaisausgang mit externer Überwachung –  
Sammelrückmeldung**

Die Beiden externen Überwachungskontakte werden in Reihe geschaltet, von Taktsignal T1 gespeist und von I01 (als EMU – Eingang konfiguriert) eingelesen. Bei erhöhten Anforderungen ist zu beachten, dass mindestens alle 24 Stunden mindestens 1 Schaltvorgang stattfinden muss.

#### SICHERHEITS- HINWEIS

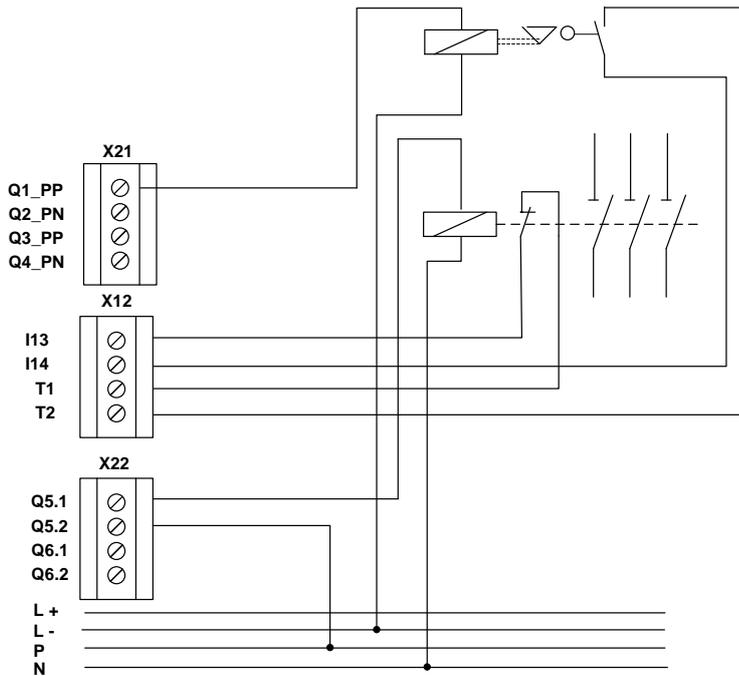


Zur Erreichung von PL e nach EN ISO 13849-1 wird eine ausreichend hohe Testrate gefordert.

- ➔ Für Applikationen mit häufiger Anforderung der Sicherheitsabschaltung sollten in kürzen Zeitintervallen z.B. bei Schichtbeginn, 1x pro Woche getestet werden. Ein Test sollte jedoch mindestens zyklisch 1 x pro Jahr erfolgen.

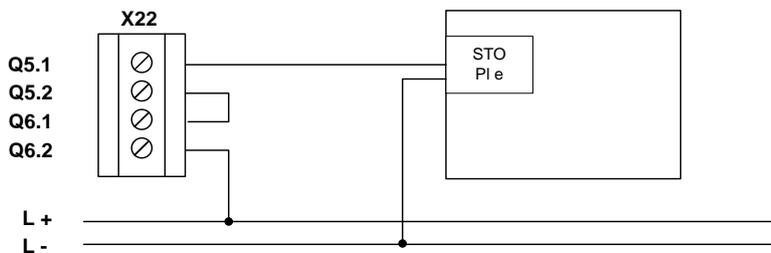
#### 4.3.4.2.5 Zweikanaliger Ausgang mit Relaisausgang und Halbleiterausgang – externer Ansteuerkreis mit Überwachung

Für Sicherheitsanwendungen ab PL d und höher nach EN ISO 13849-1. Die Ansteuerung des externen Kreises erfolgt zweikanalig über einen Relais- und einen Halbleiterausgang. Jeder der beiden externen Abschaltpfade wird überwacht. Für PL e nach EN ISO 13849-1 ist eine ausreichend hohe Testrate sowie  $MTTF_D = \text{hoch}$  für den externen Kreis gefordert.



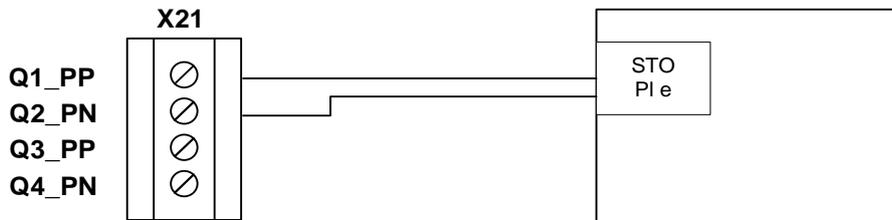
#### 4.3.4.2.6 Zweikanaliger Ausgang mit Relaisausgang - externer Ansteuerkreis in PL e

Für Sicherheitsanwendungen ab PL d und höher nach EN ISO 13849-1. Die Ansteuerung des externen Kreises erfolgt zweikanalig über die Relaisausgänge. Für PL e nach EN ISO 13849-1 ist eine ausreichend hohe Testrate sowie PL e für den externen Kreis gefordert.



#### 4.3.4.2.7 Zweikanaliger Ausgang mit Halbleiterausgang und externen Ansteuerkreis in PL e

Für Sicherheitsanwendungen ab PL d und höher nach EN ISO 13849-1. Die Ansteuerung des externen Kreises erfolgt zweikanalig über Halbleiterausgänge. Für PL e nach EN ISO 13849-1 ist PL e für den externen Kreis gefordert.



#### 4.3.4.2.8 Beschaltung eines Hilfsausgangs

Beide auf der SMX1x Baugruppe implementierten Halbleiterausgänge können für funktionale Applikationen beschaltet werden. Die Ausgänge werden nicht gepulst.

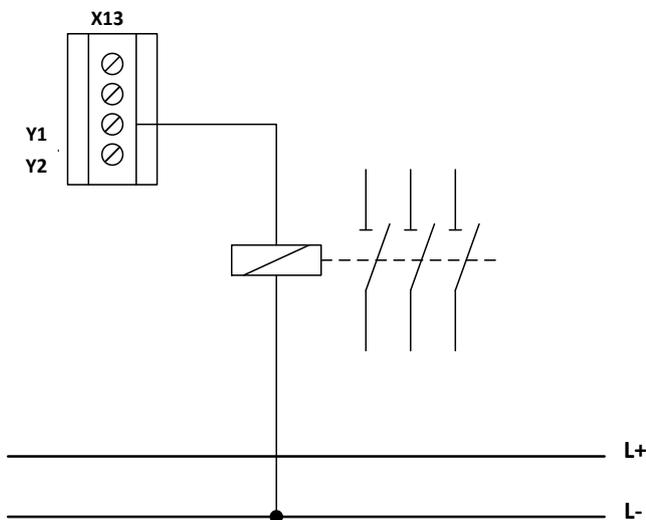


Abb. 25: Beschaltung eines Hilfsausgangs

**Anwendungen mit Hilfsausgängen sind für Sicherheitsanwendungen nicht zugelassen!**

## 4.3.5 Digitale Ausgänge I/Os (IQQx)

Die Erweiterungsbaugruppen SMX31/31R/31R-4/2 verfügen über konfigurierbare sichere digitale I/Os (siehe Kapitel3 Baugruppenübersicht). Als Ausgang parametrierbar wirkt dieser Anschluss als sicherer digitaler pp-schaltender Ausgang (IQQx).

## 4.3.5.1 Klassifizierung der I/Os (IQQx) bei Verwendung als Ausgang

Klassifizierung	Erreichbarer PL nach EN ISO 13849-1	Bemerkung
Statisch einkanalig <sup>2)</sup>	PL c	- Fehlererkennung bzw. Fehlerreaktion gemäß Kat. 2
Statisch zweikanalig <sup>2)</sup>	PL d	Gleiche Gruppe <sup>1)</sup> : - Ansteuerung zeitversetzt auf PLC-Ebene - Fehleransatz Kurzschluss an beiden Ausgängen  Unterschiedliche Gruppe <sup>1)</sup> : - Keine weitere Anforderung notwendig
	PL e	Unterschiedliche Gruppe <sup>1)</sup>
Dynamisch einkanalig <sup>2)</sup>	PL e	Keine weitere Anforderung notwendig
Dynamisch zweikanalig <sup>2)</sup>		

**HINWEIS**

- 1) Gruppe 1:        IQQ01 ... IQQ06  
 Gruppe 2:        IQQ07 ... IQQ10

- 2) Statisch:       kein Pulstest am Ausgang  
 Dynamisch:       Pulstest am Ausgang mit  $t_{\text{Test}} \leq 500 \mu\text{s}$

#### 4.3.5.2 Beschaltungsbeispiele für sicher digitale Ausgänge I/O's (IQQx)

##### 4.3.5.2.1 Beschaltung einkanalig ohne Testung

Bei Verwendung von einem zweikanaligen Ausgang (IQQx) in Verbindung mit einer einkanaligen externen Beschaltung ohne externe Prüfung ist zu beachten, dass ein Verkleben eines oder mehrerer externer Kontakte von der SMX1x Baugruppe nicht erkannt wird. Das nachfolgende Schaltbeispiel ist für Sicherheitsanwendungen nur eingeschränkt geeignet, es kann **maximal PL b** nach EN ISO 13849-1 erreicht werden!

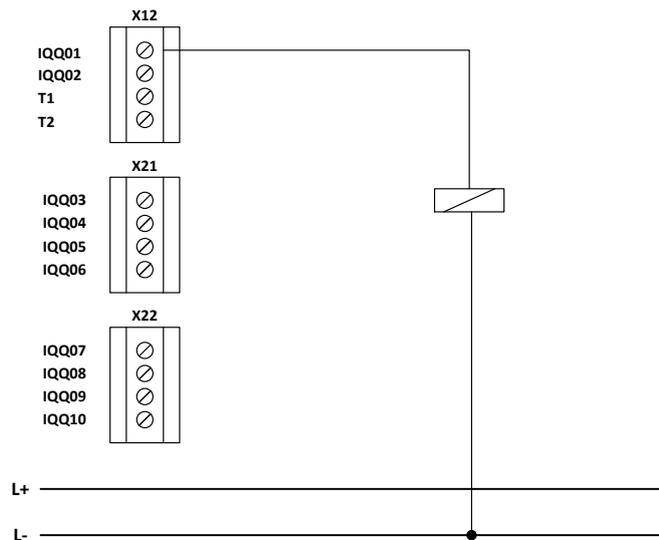


Abb. 26: Zweikanaliger Ausgang mit einkanaliger Beschaltung ohne Testung

#### SICHERHEITS- HINWEIS



#### Nicht empfohlen für Sicherheitsanwendungen!

➔ Siehe hierzu auch Hinweise in der EN ISO 13849-1 zur Anwendung und erforderlichen Fehlerausschlüssen.

#### 4.3.5.2.2 Beschaltung einkanalig mit Testung

Bei Verwendung von einem zweikanaligen Ausgang (IQQx) in Verbindung mit einer einkanaligen externen Beschaltung mit Testung. Insbesondere sind hierfür bei elektromechanischen Geräten zwangsgeführte Hilfskontakte bzw. für hydraulische oder pneumatische Komponenten Meldekontakte der Ventilstellung erforderlich. Weiter ist eine Melde-/Warneinrichtung zur Anzeige des Versagens falls erforderlich. Die Melde-/Warneinrichtung muss unmittelbar dem Bediener die Gefahrensituation kenntlich machen.

Der erzielbare PL ist stark von der Testrate abhängig, es kann **maximal PL d** nach EN ISO 13849-1 erreicht werden!

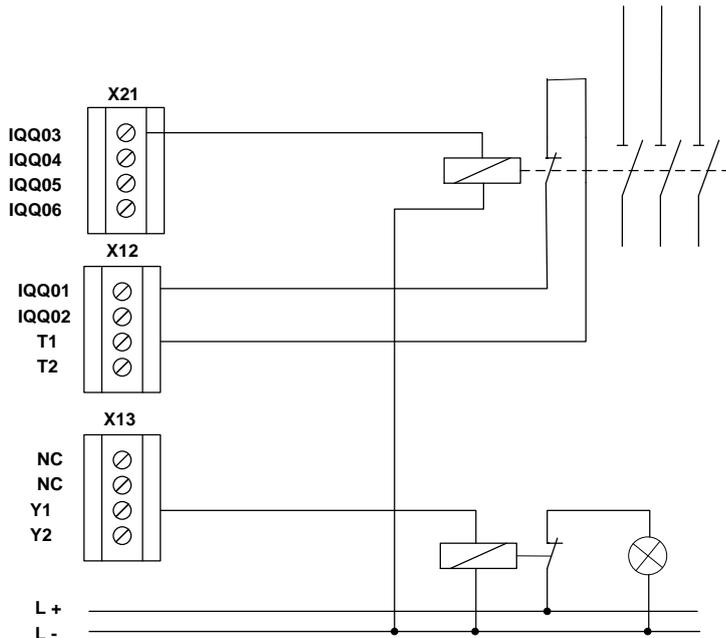


Abb. 27: Zweikanaliger Ausgang mit einkanaliger Beschaltung mit Testung

#### SICHERHEITS- HINWEIS

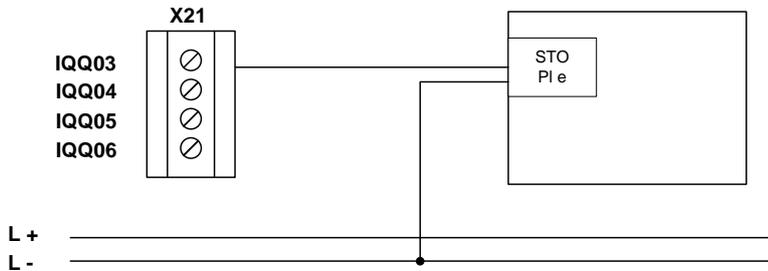


#### Nicht bedingt empfohlen für Sicherheitsanwendungen!

- ➔ Siehe hierzu auch Hinweise in der EN ISO 13849-1 zur Anwendung und erforderlichen Fehlerrückmeldungen.
- ➔ Für Kategorie 2 ist eine Testrate  $\geq 100 \cdot$  Anforderungsrate erforderlich.
- ➔ Wird bei einem Test der Sicherheitsfunktion eine Gefahrensituation erkannt, so müssen geeignete Steuerungsmaßnahmen eingeleitet werden. Für PL d muss ein sicherer Zustand eingeleitet werden, der nicht aufgehoben werden darf, bis der Fehler beseitigt ist. Für PL bis einschließlich PL c ist es außerdem möglich durch eine Warn- oder Meldeeinrichtung auf einen Fehler hinzuweisen, sofern ein sicherer Zustand nicht eingeleitet werden kann.

#### 4.3.5.2.3 Beschaltung mit sicherem Abschaltkreis

Für Sicherheitsanwendungen **ab PL c und höher** nach EN ISO 13849-1. Die Ansteuerung des externen Kreises erfolgt direkt über einen zweikanaligen Ausgang. Der erzielbare PL nach EN ISO 13849-1 ist abhängig von der Verwendung der dynamischen Testung (siehe 4.3.2.1 DC) sowie dem PL des nachgeordneten Geräts.

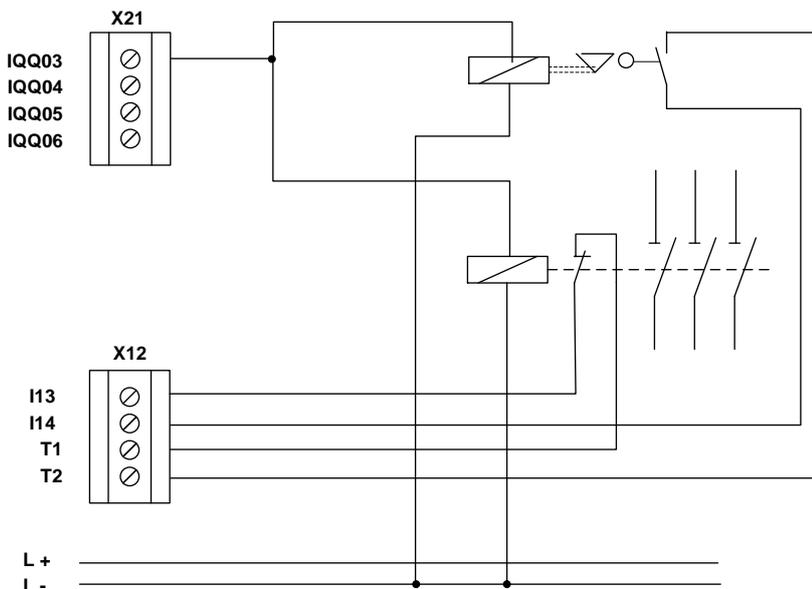


**Abb. 28: Zweikanaliger Ausgang in Verbindung mit Gerät mit geprüfter Abschaltung**

#### 4.3.5.2.4 Beschaltung in Verbindung mit zweikanaligem Abschaltkreis

Geeignet für **PL d oder höher** nach EN ISO 13849-1. Verwendung von einem Ausgang IQQx in Verbindung mit einer zweikanaligen externen Beschaltung mit Testung. Insbesondere sind hierfür bei elektromechanischen Geräten zwangsgeführte Hilfskontakte bzw. für hydraulische oder pneumatische Komponenten Meldekontakte der Ventilstellung erforderlich.

Der erzielbare PL ist von der Verwendung der dynamischen Testung sowie dem  $MTTF_D$ -Wert des externen Kreises abhängig. Es kann **maximal PL e** nach EN ISO 13849-1 erreicht werden!

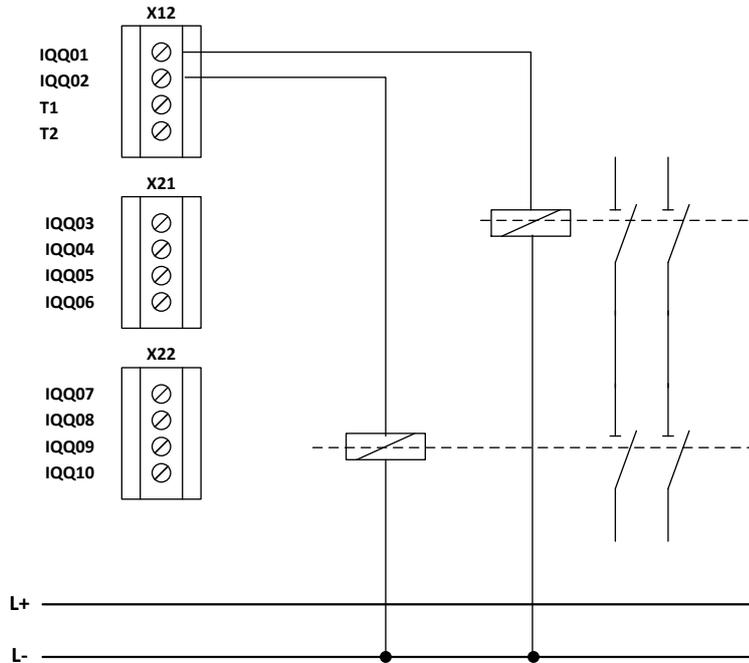


**Abb. 29: Zweikanaliger Ausgang in Verbindung mit zweikanaligem Abschaltkreis mit Testung**

#### 4.3.5.2.5 Redundanter zweikanaliger Ausgang

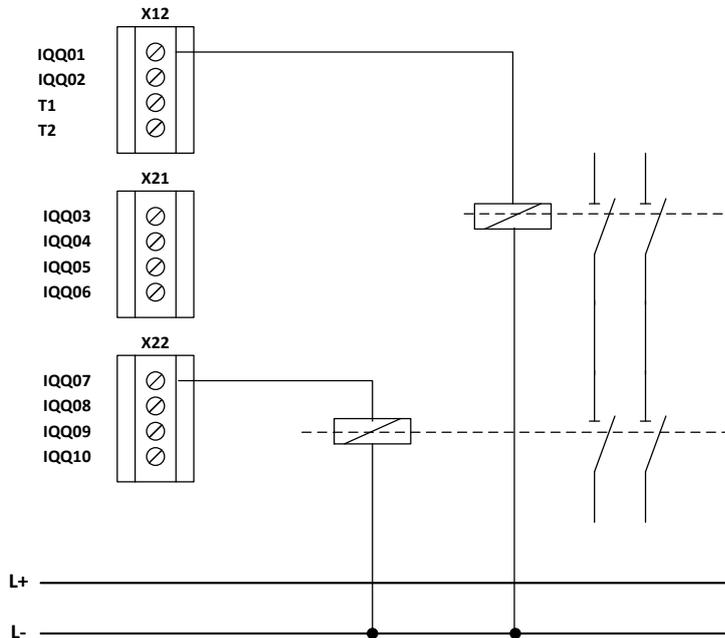
Geeignet für **PL d oder höher** nach EN ISO 13849-1. Verwendung von zwei Ausgängen IQQx in Verbindung mit einer zweikanaligen externen Beschaltung.

##### 4.3.5.2.5.1 Beschaltung zweikanalig in gleicher Gruppe



**Abb. 30: Redundante zweikanalige Ausgänge in gleicher Gruppe in Verbindung mit zweikanaligem Abschaltkreis**

#### 4.3.5.2.5.2 Beschaltung zweikanalig in unterschiedlichen Gruppen



**Abb. 31: Redundante zweikanalige Ausgänge in unterschiedlichen Gruppen in Verbindung mit zweikanaligem Abschaltkreis**

#### SICHERHEITS HINWEIS

#### Nicht bedingt empfohlen für Sicherheitsanwendungen!



- Für eine sicherheitstechnische Beurteilung des Teilsystems Ausgang sind bei Verwendung von externen Elementen im Abschaltkreis, z.B. zur Schaltverstärkung, deren Herstellerangaben (MTTF<sub>D</sub>, FIT-Zahlen, B10d-Wert etc.) heranzuziehen.
- Die in der Tabelle angeführten DC-Werte sind konservativ anzusetzen und die Einhaltung der Randbedingungen (siehe Tabelle unter „Anmerkungen“) zu gewährleisten.
- Fehlerausschlüsse sind nach den einschlägigen Normen zulässig. Die dabei angeführten Randbedingungen sich dauerhaft zu gewährleisten.
- Bei Verwendung von Elementen zur Schaltverstärkung in Sicherheitskreisen ist deren Funktion mittels geeigneter Rücklesekontakte etc. zu überwachen (siehe Schaltbeispiele). Geeignete Rücklesekontakte sind Kontakte welche zwangsschaltend mit den Kontakten im Abschaltkreis verbunden sind.
- Die Schaltfähigkeit der externen Schaltverstärker ist zyklisch zu prüfen. Der Zeitraum zwischen 2 Prüfungen ist nach Anforderung durch die Applikation festzulegen und durch geeignete Maßnahmen sicherzustellen. Geeignete Maßnahmen können organisatorischer (Aus- und Einschalten bei Schichtbeginn etc.) oder technischer (automatisches, zyklisches Schalten) Natur sein.

## 4.3.5.3 Übersicht erreichbarer PL für digitale Sicherheitsausgänge

<b>Ausgang SMX</b>	<b>Aktuator/ externer Abschalt- kreis</b>	<b>Kategorie nach EN ISO 13849- 1</b>	<b>DC</b>		<b>MTTF<sub>d</sub> Aktuator</b>	<b>Erziel- barer PL nach EN ISO 13849- 1</b>	<b>Rand- bedingung</b>	<b>Fehler- aus- schluss</b>
Einkanalig ohne dynamischen Ausgangstest Q5 oder Q6 Q1_PP, Q2_PN, Q3_PP, Q4_PN IQQx	Einkanalig Schütz, Ventil, Bremse etc. ohne direkte Rückführung zur Diagnose	Kat. B	0 %		Mittel	b	Schütz und nachgeordnete Aktuatoren geeignet ausgelegt für Sicherheitsanwendung	
	Einkanalig Schütz, Ventil, Bremse etc. mit überwachtem zwangsführten Hilfskontakt	Kat. 2	60-90%	Abhängig von Schalthäufigkeit	Mittel	b	Hilfsausgang erforderlich zur Warnung bei erkannter Fehlfunktion Schütz und nachgeordnete Aktuatoren geeignet ausgelegt für Sicherheitsanwendung	
					Hoch	c d	Wie vor Wie vor DC = 90% durch in Bezug auf die Applikation ausreichend hohe Testrate	
Einkanalig ohne dynamischen Ausgangstest Q5 oder Q6 oder Einkanalig Q1_PP, Q2_PN, Q3_PP, Q4_PN	Zweikanalig Schütz, Ventil, Bremse etc. mit direkter Rückführung zur Diagnose mind. in einem Kanal oder Aktuator einkanalig angesteuert mit Sicherheitsfunktion Kat. 3 (z.B. STO)	Kat. 2	90%	Überwachung nur in einem externen Abschaltkreis	Mittel	c	Hilfsausgang erforderlich zur Warnung bei erkannter Fehlfunktion Schütz und nachgeordnete Aktuatoren geeignet ausgelegt für Sicherheitsanwendung	Kurzschluss an externer Ansteuerung
					Hoch	d		
Einkanalig ohne dynamischen Ausgangstest IQQ01..IQQ10	Zweikanalig Schütz, Ventil, Bremse etc. mit direkter	Kat. 3	90 %	Überwachung nur in einem externen	Mittel od. Hoch	d	Schütz und nachgeordnete Aktuatoren geeignet	Kurzschluss an externer Ansteuerung

	Rückführung zur Diagnose mind. in einem Kanal oder Aktuator einkanalig angesteuert mit Sicherheitsfunktion Kat. 3 (z.B. STO)			Abschaltkreis			ausgelegt für Sicherheitsanwendung	
Einkanalig mit dynamischen Ausgangstest IQQ01..IQQ10	Zweikanalig Schütz, Ventil, Bremse etc. mit direkter Rückführung zur Diagnose in beiden Kanälen oder Aktuator mit Sicherheitsfunktion Kat. 4 (z.B. STO)	Kat. 4	99%	Überwachung in beiden externen Abschaltkreisen	Hoch	e	Schütz und nachgeordnete Aktuatoren geeignet ausgelegt für Sicherheitsanwendung Überwachung elektromechanischer Komponenten durch zwangsgeführte Schalter, Stellungsüberwachung von Schaltventilen etc.	
Zweikanalig ohne dynamischen Ausgangstest Q1 und Q2 2 x IQQ01..IQQ10	Zweikanalig Schütz, Ventil, Bremse etc. mit direkter Rückführung zur Diagnose mind. in einem Kanal oder Aktuator mit Sicherheitsfunktion Kat. 4 (z.B. STO)	Kat. 3	90%	Überwachung in beiden externen Abschaltkreisen	Mittel od. Hoch	d	Schütz und nachgeordnete Aktuatoren geeignet ausgelegt für Sicherheitsanwendung Überwachung elektromechanischer Komponenten durch zwangsgeführte Schalter, Stellungsüberwachung von Schaltventilen etc. Ausgänge IQQ1..40 je 1 x aus unterschiedlichen Gruppen (jeweils Gruppen von 6/4 zusammenhängende	Kurzschluss an externer Ansteuerung

							<p>IQQ-Ports, z.B. IQQ1..6, IQQ7..10) oder Ansteuerung zeitversetzt auf PLC-Ebene</p>	
<p>Zweikanalig Q1 und Q2</p> <p>oder</p> <p>Zweikanalig mit dynamischen Ausgangstest Q1_PP und, Q2_PN, Q3_PP und Q4_PN 2 x IQQ01..IQQ10</p>	<p>Zweikanalig Schütz, Ventil, Bremse etc. mit direkter Rückführung zur Diagnose in beiden Kanälen oder Aktuator mit Sicherheitsfunktion Kat. 4 (z.B. STO)</p>	Kat. 4	99%	Überwachung in beiden externen Abschaltkreisen	Hoch	e	<p>Schütz und nachgeordnete Aktuatoren geeignet ausgelegt für Sicherheitsanwendung Überwachung elektromechanischer Komponenten durch zwangsgeführte Schalter, Stellungsüberwachung von Schaltventilen etc. Für Applikationen mit häufiger Anforderung der Sicherheitsabschaltung sollten in kurzen Zeitintervallen z.B. bei Schichtbeginn</p> <p>1 x pro Woche getestet werden. Ein Test sollte jedoch mindestens zyklisch 1 x pro Jahr erfolgen.</p>	<p>Kurzschluss an externer Ansteuerung in beiden Kanälen</p>

## 5 Anschluss und Installation

### 5.1 Allgemeine Installationshinweise

Bei der Installation unbedingt die Sicherheitshinweise beachten!

#### **Schutzart IP20**

Führen Sie alle Signalleitungen für die Anschaltung der digitalen Eingänge und Kontaktüberwachungen getrennt.

Trennen Sie in jedem Fall 230 VAC (*120 VAC cULus*) Spannungen von Niederspannungsleitungen, falls diese Spannungen im Zusammenhang mit der Applikation verwendet werden.

Die Kabellängen für die Digitalen Eingänge und Ausgänge und sämtlicher Sensorik dürfen im Regelfall **30 m** nicht überschreiten.

Falls die Kabellängen einen Wert von **30 m** überschreiten, sind geeignete Maßnahmen zum Fehlerausschluss von unzulässiger Überspannung zu treffen. Geeignete Maßnahmen sind beispielsweise Blitzschutz für Außenleitungen, Überspannungsschutz der Anlage im Innenbereich, geschützte Kabelverlegung.

#### **Nur cULus:**

Die Leitungslänge von **30 m** darf nicht überschritten werden.

#### **Maßnahmen zur Elektromagnetischen Verträglichkeit (EMV)**

Die SMX Baugruppe ist für den Einsatz im Antriebsumfeld vorgesehen und erfüllt die oben genannten EMV-Anforderungen.

Weiterhin wird vorausgesetzt, dass die elektromagnetische Verträglichkeit des Gesamtsystems durch einschlägig bekannte Maßnahmen sichergestellt wird.

#### **Verwendung der Baugruppe als PESSRAL nach EN 81-20/-50 bzw. EN 81-1/-2:**

Bei Verwendung der Baugruppe als PESSRAL gemäß EN 81-20/-50 bzw. EN 81-1/-2 (Aufzugsnorm) ist das Gerät in einem Mindestabstand von 200mm zu Sendeeinrichtungen mit den nachfolgend angegebenen Frequenzbereichen (Mobilfunk, etc.). 166-1000 MHz, 1710-1784 MHz, 1880-1960 MHz zu installieren. Die Feldstärke der Sendeeinrichtung darf folgende Feldstärken nicht überschreiten:

30V/m bei 166-1000 und 1710-1784 MHz, 10V/m bei 1880-1960 MHz.

Zusätzlich ist hier der Einbau in ein geschlossenes Gehäuse mit Schutzgrad IP5X oder besser erforderlich.

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

- Es ist sicherzustellen, dass die Spannungsversorgungsleitungen der SMX und „schaltenden Leitungen“ des Stromrichters getrennt voneinander verlegt werden.
- Signalleitungen und Leistungsleitungen der Stromrichter sind in getrennten Kabelkanälen zu führen. Der Abstand der Kabelkanäle sollte mindestens 10 mm betragen.
- Zum Anschluss der Positions- und Geschwindigkeitssensoren sind ausschließlich geschirmte Leitungen zu verwenden. Das Kabel zur Übertragung der Signale muss für RS-485-Standard geeignet sein (paarweise verdrehte Leitungen).
- Das richtige Auflegen des Schirms in den 9-poligen SUB-D-Steckern der Positions- und Geschwindigkeitssensoren ist zu beachten. Es sind nur metallische oder metallisierte Stecker zugelassen.
- Die Schirmung auf der Sensorseite muss nach einschlägig bekannten Methoden ausgeführt sein.
- Es ist auf eine EMV-gemäße Installation der Stromrichtertechnik im Umfeld der SMX Baugruppe zu achten. Besondere Beachtung sollte die Kabelführung und die Verarbeitung der Schirmung für die Motorleitung und den Anschluss des Bremswiderstandes finden. Hier müssen die Installationsrichtlinien des Stromrichtergeräteherstellers unbedingt Beachtung finden.
- Alle Schütze im Umfeld des Umrichters müssen mit entsprechender Schutzbeschaltung ausgerüstet sein.
- Es sind geeignete Maßnahmen zum Schutz gegen Überspannungen zu treffen.

**Verwendete Symbole gemäß UL 61010-1**

Symbol 14

- Die Temperatur an den Anschlussklemmen kann über 60°C betragen. Ab dieser Temperatur müssen geeignete Kabeltypen verwendet werden.

**Zusätzliche Sicherheitshinweise bei Verwendung als PESSRAL nach EN 81-20/-50 bzw. EN 81-1/-2:**

- Das Gerät in einem Abstand von mindestens 200 mm zu HF-Sendeeinrichtungen (WLAN, GSM etc.) zu installieren. Die Sendeeinrichtungen dürfen hierbei die max. Feldstärken wie oben angeführt nicht überschreiten.
- Das Gerät muss in einem geschlossenen Gehäuse, IP5X oder besser eingebaut werden

## 5.2 Einbau und Montage

---

**HINWEIS****Einbauort**

Der Einbau der Baugruppe erfolgt ausschließlich in Schaltschränken, die mindestens der Schutzart IP54 genügen.

Die Baugruppen müssen senkrecht auf einer Hutschiene befestigt werden.

Bei Benutzung in nicht geschlossenen Räumen. Muss sichergestellt sein, dass die Umweltbedingungen der einzelnen Baugruppen (siehe technischen Daten) eingehalten werden.

---

**HINWEIS****Luftzirkulation**

Bei den Lüftungsschlitzen muss ein Freiraum nach oben und unten von 30 mm eingehalten werden. Eine Aneinanderreihung von Erweiterungsbaugruppen ist erlaubt. Bei benachbarten Geräten die eine Abwärme erzeugen können, muss ein Abstand von 20mm eingehalten werden.

---

**Nur cULus:**

Der Einbau ist nur im Innenbereich gestattet (indoor use only).

## 5.3 Montage Rückwandbus

Es besteht die Möglichkeit die SMX Basisgeräte (SMX10/10A/10R/10AR/2, SMX11/2, SMX11-2/2, SMX12/12A/2, SMX12-2/12-2A/2) auf einer Hutschiene in Verbindung mit dem Rückwandbus zu montieren. Diese Baugruppen können mit einer I/O- Erweiterung kombiniert werden. In diesen Fall muss der Rückwandbus bei der Bestellung durch BBH konfiguriert und entsprechend der vorliegenden Applikation geliefert werden.

Der Rückwandbus besteht aus einem 5-poligen Steckverbinder mit Federkontakten. Standardmäßig sind bei den Steckverbindern alle 5 Kontakte bestückt.

**Anmerkung:**

Zentrale Erweiterungsbaugruppen verfügen über kein eigenes Netzteil und sind auf eine DC-Versorgung über den Rückwandbus angewiesen. Basisbaugruppen (SMX10/11/12) verfügen über ein verstärktes Netzteil und speisen immer auf den Rückwandbus ein.

Rückwandbusverbindern:

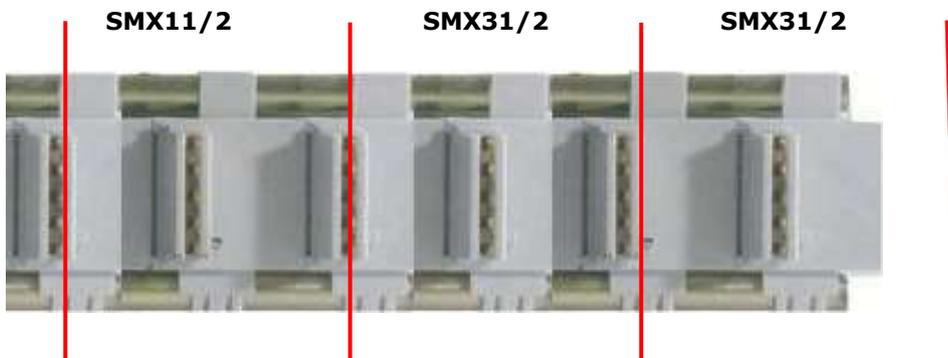
- **TB1:** Standardausführung (alle Kontakte sind vorhanden)

**Verwendung des Rückwandbusverbinders TB1:**

Der Rückwandverbinder TB1 kann nur in Verbindung mit Erweiterungsbaugruppen ohne eigene Spannungsversorgung installiert werden. Eine Verbindung mehrerer Standalone-Baugruppen ist nicht möglich.

## 5.3.1 Anordnungsbeispiele

## 5.3.1.1 SMX11/2 + SMX31/2 + SMX31/2



Basisgerät mit zwei zentralen I/O-Erweiterungsbaugruppen, die Spannungsversorgung läuft über den Rückwandbus.

## 5.4 Montage der Baugruppen

Die Montage der Baugruppen erfolgt auf C-Normschienen mittels Schnapp-Klinke

### 5.4.1 Montage auf C-Schiene

Die Geräte werden schräg von oben in die Schiene eingeführt und nach unten eingeschnappt.

Die Demontage erfolgt mittels eines Schraubendrehers welcher in den Schlitz der nach unten herausgeführten Klinke eingeführt und anschließend nach oben bewegt wird.



## 5.4.2 Montage auf Rückwandbus

Nach Montage des Rückwandbusses kann die Gerätemontage erfolgen. Die Baugruppe hierzu von schräg oben in Steckverbindung einführen und auf der C-Schiene aufschnappen



Baugruppe von schräg oben einführen



Nach unten auf der C-Schiene aufschnappen

Die Rückwandsteckverbindung kann nachträglich erweitert werden. Die Systemkonfiguration kann somit um zusätzliche Baugruppen erweitert werden.



Rückwandbuselement in C-Schiene einschnappen und durch Verschieben seitlich in Gegenstück einführen

### 5.5 Installation und Konfiguration von Master <-> Master (SMMC) und Master <-> Slave (SDDC)

Die SMMC Kommunikation ermöglicht den sicheren Datenaustausch von 2 Byte zwischen mehreren SDDC Mastern.

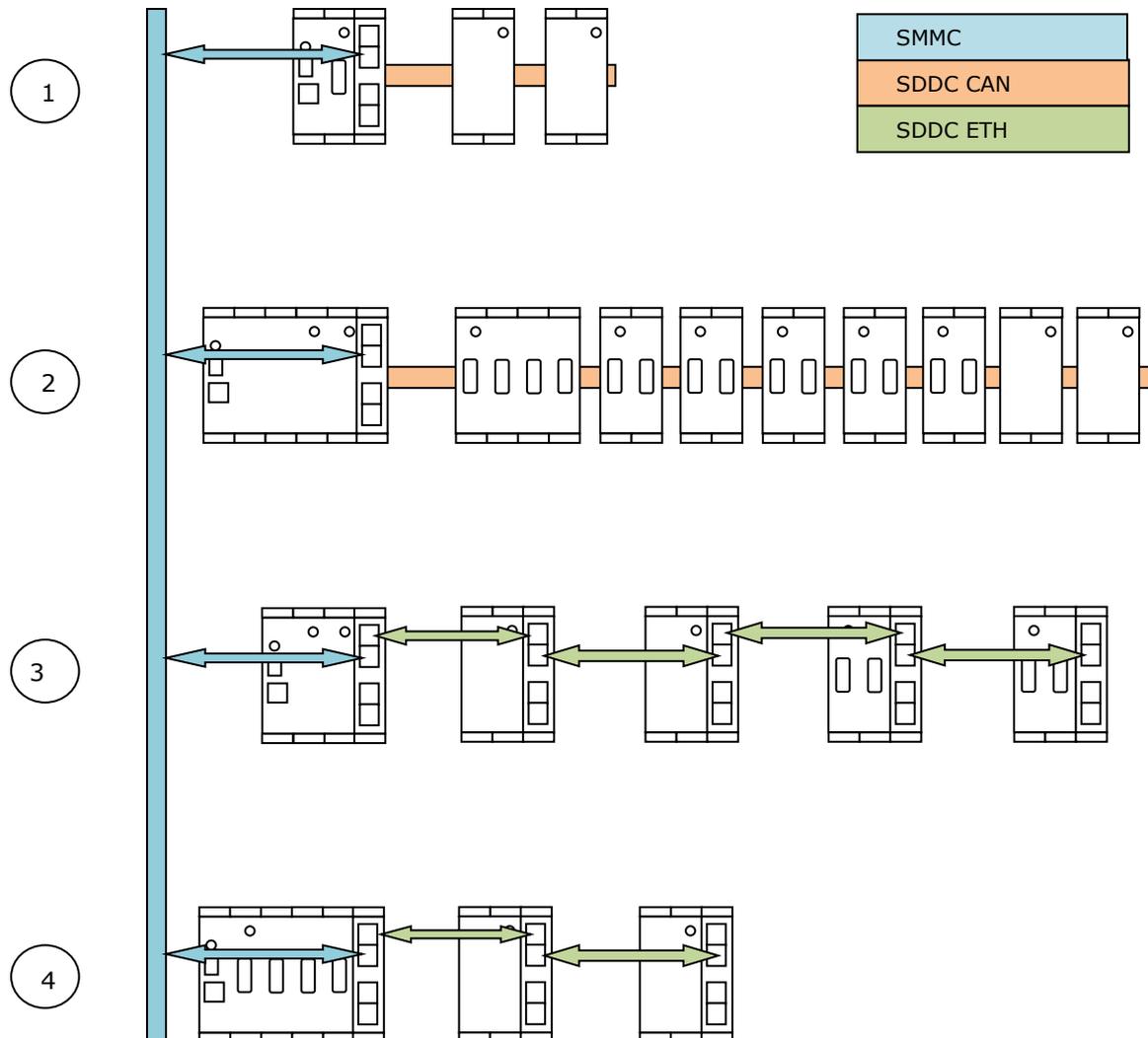
Die Kommunikation erfolgt ohne Master für die Koordination der Daten. Somit ist der Datenaustausch zwischen verfügbaren Teilnehmern immer gegeben.

Durch dieses Prinzip kann ohne Änderung der Konfiguration ein unvollständiges oder getrenntes Netzwerk in seinen Teilbereichen arbeiten.

Um mehrere SDDC Master mit unterschiedlichen Zykluszeiten miteinander koordinieren zu können wird eine SMMC Zykluszeit parametrisiert, die von allen Teilnehmern eingehalten werden muss.

Diese Zykluszeit ist das kleinste gemeinsame Vielfache der Zykluszeit der einzelnen Teilnehmer.

## 5.5.1 Netzwerktopologie



- 1 Kommunikation einer SMX Kompakt mit
  - Zentralen Erweiterungsmodulen über SDDC CAN Rückwandbus
  - SMMC über Ethernet
- 2 Kommunikation einer SMX Modular mit
  - Zentralen Erweiterungsmodulen über SDDC CAN Rückwandbus
  - SMMC über Ethernet
- 3 Kommunikation einer SMX Modular mit
  - Dezentralen Erweiterungsmodulen über SDDC Ethernet
  - SMMC über Ethernet
- 4 Kommunikation einer SMX Kompakt mit
  - Dezentralen Erweiterungsmodulen über SDDC Ethernet
  - SMMC über Ethernet

## 5.5.2 Installation I/O-Erweiterungen

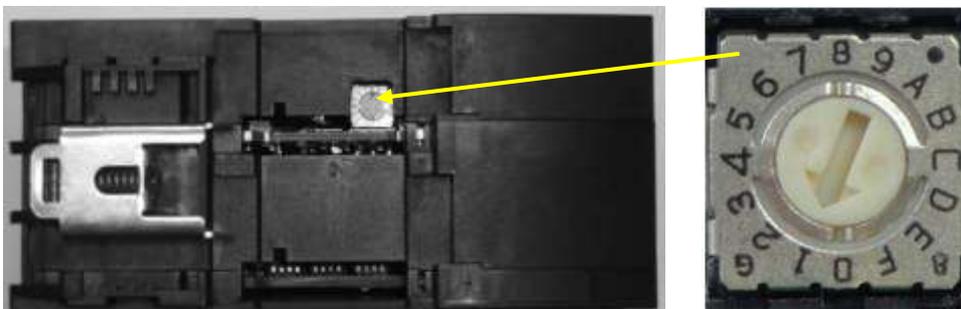
**HINWEIS****Installation von Erweiterungen**

Max. zwei SMX3x/2 Baugruppen können mit einem Basisgerät betrieben werden.

## 5.5.2.1 Physikalische Adresskonfiguration der Slavebaugruppen (zentral / dezentral)

Auf den SMX3x/2 Baugruppen muss die Busadresse mit Hilfe des Adressschalters eingestellt werden.

Die Einstellung erfolgt auf der Rückseite der Baugruppe

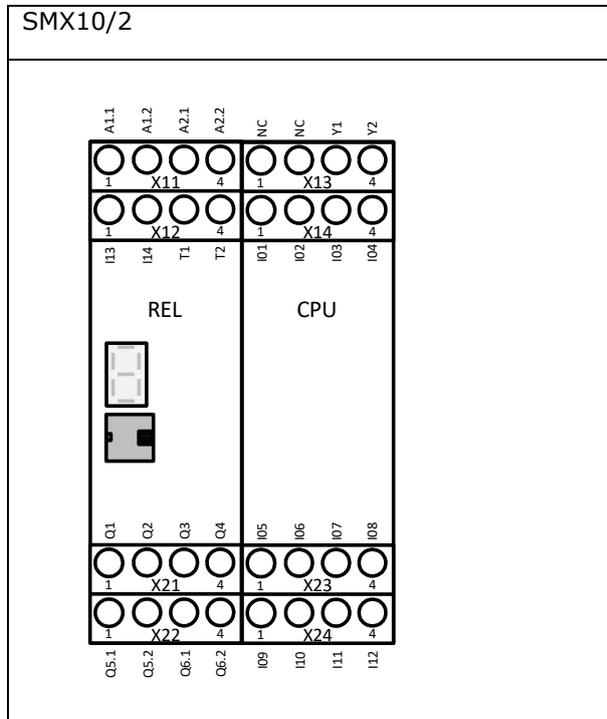
**HINWEIS**

Adressbereich der SMX3x/2 Baugruppe von 1...15.

**Adresse „0“ ist für das Basisgerät reserviert.**

## 5.6 Klemmenbelegung

### 5.6.1 Klemmenbelegung SMX10/2

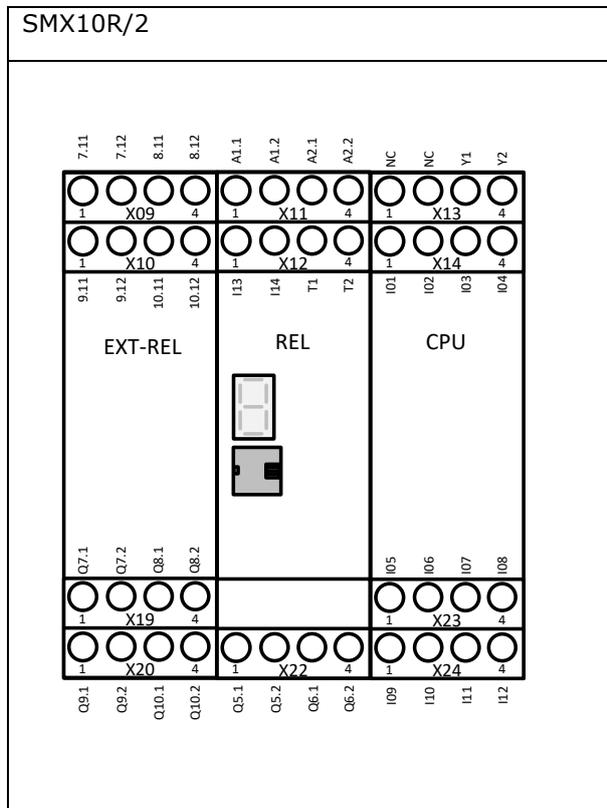


#### Klemmenbelegung

Einheit	Klemme	Pin	Beschreibung	Hinweis
REL	X11	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	X12	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	Taktausgänge	
		4 - T2		
	X21	1 - Q1	Ausgang pn-schaltender Q1_PP / pp-schaltender Q1	wahlweise über SafePLC <sup>2</sup> parametrierbar
		2 - Q2	Ausgang pn-schaltender Q2_PN / pp-schaltender Q2	
		3 - Q3	Ausgang pn-schaltender Q3_PP / pp-schaltender Q3	
		4 - Q4	Ausgang pn-schaltender Q4_PN / pp-schaltender Q4	
	X22	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q6.2		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU</b>	<b>X13</b>	1 - NC	Keine Funktion	
		2 - NC		
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

## 5.6.2 Klemmenbelegung SMX10R/2

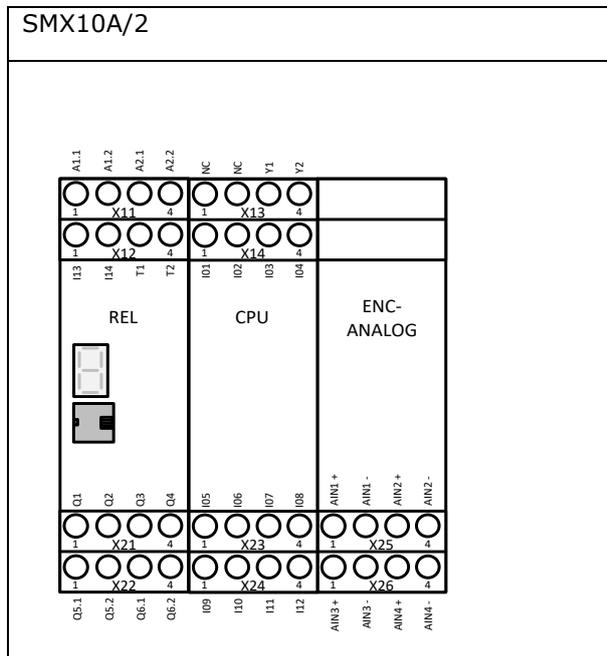


Klemmenbelegung				
Einheit	Klemme	Pin	Beschreibung	Hinweis
EXT REL	X09	1 - 7.11	Rücklesekontakt Relais 3	
		2 - 7.12		
		3 - 8.11	Rücklesekontakt Relais 4	
		4 - 8.12		
	X10	1 - 9.11	Rücklesekontakt Relais 5	
		2 - 9.12		
		3 - 10.11	Rücklesekontakt Relais 6	
		4 - 10.12		
	X19	1 - Q7.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q7.2		
		3 - Q8.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q8.2		
X20	1 - Q9.1	Sicherer Relaisausgang		
	2 - Q9.2			
	3 - Q10.1	Sicherer Relaisausgang		
	4 - Q10.2			

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>REL</b>	<b>X11</b>	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	ab SMXGen2 (/2)
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	<b>X12</b>	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	Taktausgänge	
		4 - T2		
	<b>X22</b>	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q6.2		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU</b>	<b>X13</b>	1 - NC	Keine Funktion	
		2 - NC		
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

## 5.6.3 Klemmenbelegung SMX10A/2

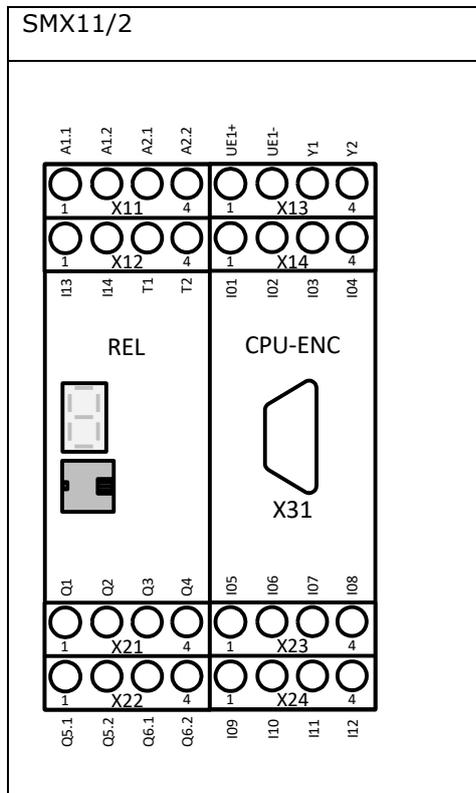


<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>REL</b>	<b>X11</b>	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	<b>X12</b>	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	Taktausgänge	
		4 - T2		
	<b>X21</b>	1 - Q1	Ausgang pn-schaltender Q1_PP / pp-schaltender Q1	wahlweise über SafePLC <sup>2</sup> parametrierbar
		2 - Q2	Ausgang pn-schaltender Q2_PN / pp-schaltender Q2	
		3 - Q3	Ausgang pn-schaltender Q3_PP / pp-schaltender Q3	
		4 - Q4	Ausgang pn-schaltender Q4_PN / pp-schaltender Q4	
<b>X22</b>	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang		
	2 - Q5.2			
	3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang		
	4 - Q6.2	Sicherer Relaisausgang		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU</b>	<b>X13</b>	1 - NC	Keine Funktion	
		2 - NC		
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
<b>X24</b>	1 - I09			
	2 - I10			
	3 - I11			
	4 - I12			

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>ANALOG</b>	<b>X25</b>	1 - AIN 1+	Sicherer analoger Eingang	
		2 - AIN 1-		
		3 - AIN 2+		
		4 - AIN 2-		
	<b>X26</b>	1 - AIN 3+	Sicherer analoger Eingang	
		2 - AIN 3-		
		3 - AIN 4+		
		4 - AIN 4-		

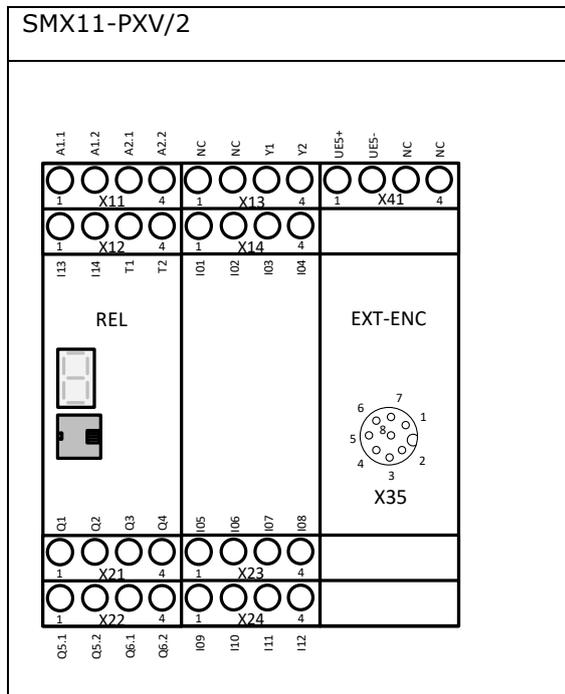
## 5.6.4 Klemmenbelegung SMX11/2



<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>REL</b>	<b>X11</b>	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	<b>X12</b>	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	Taktausgänge	
		4 - T2		
	<b>X21</b>	1 - Q1	Ausgang pn-schaltender Q1_PP / pp-schaltender Q1	wahlweise über SafePLC <sup>2</sup> parametrierbar
		2 - Q2	Ausgang pn-schaltender Q2_PN / pp-schaltender Q2	
		3 - Q3	Ausgang pn-schaltender Q3_PP / pp-schaltender Q3	
		4 - Q4	Ausgang pn-schaltender Q4_PN / pp-schaltender Q4	
	<b>X22</b>	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q6.2		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU-ENC</b>	<b>X13</b>	1 - UE1+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X31	
		2 - UE1-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X31	
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

## 5.6.1 Klemmenbelegung SMX11-PXV/2

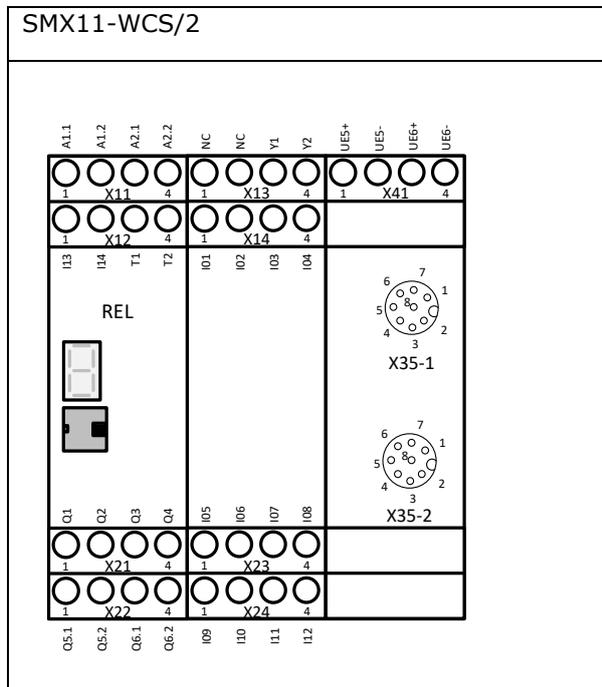


<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>REL</b>	<b>X11</b>	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	<b>X12</b>	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	Taktausgänge	
		4 - T2		
	<b>X21</b>	1 - Q1	Ausgang pn-schaltender Q1_PP / pp-schaltender Q1	wahlweise über SafePLC <sup>2</sup> parametrierbar
		2 - Q2	Ausgang pn-schaltender Q2_PN / pp-schaltender Q2	
		3 - Q3	Ausgang pn-schaltender Q3_PP / pp-schaltender Q3	
		4 - Q4	Ausgang pn-schaltender Q4_PN / pp-schaltender Q4	
	<b>X22</b>	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q6.2		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU-ENC</b>	<b>X13</b>	1 - NC	Keine Funktion	
		2 - NC		
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>EXT-ENC</b>	<b>X41</b>	1 - UE5+	Spannungsversorgung Sensor +24 VDC	
		2 - UE5-	Spannungsversorgung Sensor 0 VDC	
		3 - NC	Keine Funktion	
		4 - NC		

## 5.6.2 Klemmenbelegung SMX11-WCS/2

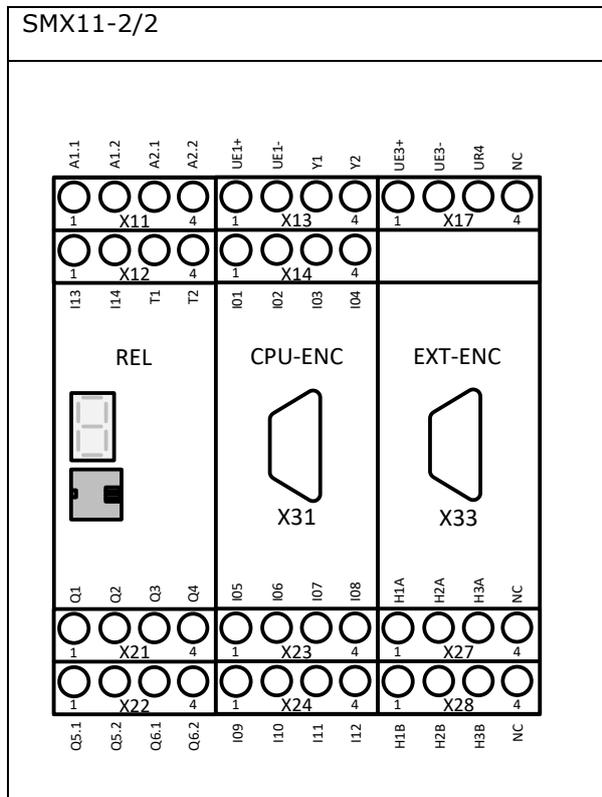


<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>REL</b>	<b>X11</b>	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	<b>X12</b>	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	Taktausgänge	
		4 - T2		
	<b>X21</b>	1 - Q1	Ausgang pn-schaltender Q1_PP / pp-schaltender Q1	wahlweise über SafePLC <sup>2</sup> parametrierbar
		2 - Q2	Ausgang pn-schaltender Q2_PN / pp-schaltender Q2	
		3 - Q3	Ausgang pn-schaltender Q3_PP / pp-schaltender Q3	
		4 - Q4	Ausgang pn-schaltender Q4_PN / pp-schaltender Q4	
	<b>X22</b>	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q6.2		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU-ENC</b>	<b>X13</b>	1 - NC	Keine Funktion	
		2 - NC		
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>EXT-ENC</b>	<b>X41</b>	1 - UE5+	Spannungsversorgung Sensor +24V DC, X35-1	
		2 - UE5-	Spannungsversorgung Sensor 0V DC, X35-1	
		3 - UE6+	Spannungsversorgung Sensor +24V DC, X35-2	
		4 - UE6-	Spannungsversorgung Sensor 0V DC, X35-2	

## 5.6.3 Klemmenbelegung SMX11-2/2



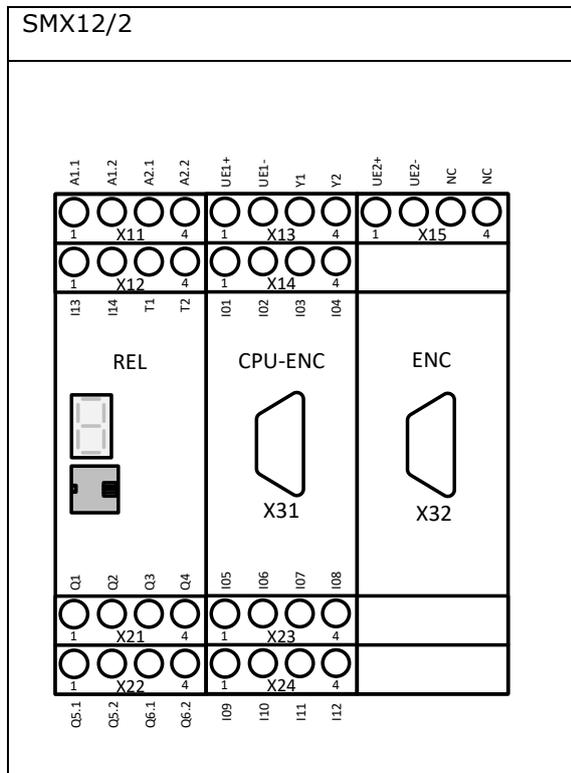
<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>REL</b>	<b>X11</b>	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	<b>X12</b>	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	Taktausgänge	
		4 - T2		
	<b>X21</b>	1 - Q1	Ausgang pn-schaltender Q1_PP / pp-schaltender Q1	wahlweise über SafePLC <sup>2</sup> parametrierbar
		2 - Q2	Ausgang pn-schaltender Q2_PN / pp-schaltender Q2	
		3 - Q3	Ausgang pn-schaltender Q3_PP / pp-schaltender Q3	
		4 - Q4	Ausgang pn-schaltender Q4_PN / pp-schaltender Q4	
	<b>X22</b>	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q6.2		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU-ENC</b>	<b>X13</b>	1 - UE1+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X31	
		2 - UE1-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X31	
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>EXT-ENC</b>	<b>X17</b>	1 - UE3+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X33	
		2 - UE3-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X33	
		3 - UR3	Referenzspannung Encoder X33	
		4 - NC	Keine Funktion	
	<b>X27</b>	1 - H1A	Encoder 24V	
		2 - H2A	Encoder A+	
		3 - H3A	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	
	<b>X28</b>	1 - H1B	Encoder 24V	
		2 - H2B	Encoder B+	
		3 - H3B	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	



## 5.6.4 Klemmenbelegung SMX12/2

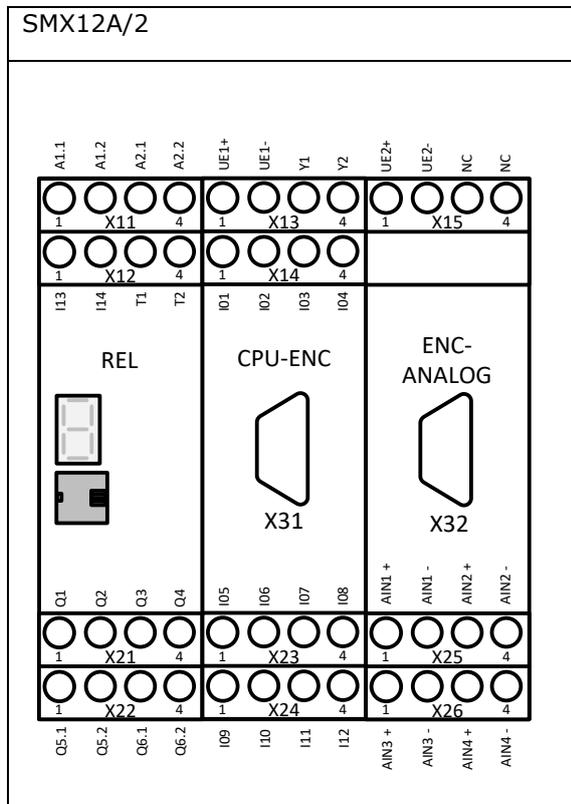


<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>REL</b>	<b>X11</b>	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	<b>X12</b>	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	TaktAusgänge	
		4 - T2		
	<b>X21</b>	1 - Q1	Ausgang pn-schaltender Q1_PP / pp-schaltender Q1	wahlweise über SafePLC <sup>2</sup> parametrierbar
		2 - Q2	Ausgang pn-schaltender Q2_PN / pp-schaltender Q2	
		3 - Q3	Ausgang pn-schaltender Q3_PP / pp-schaltender Q3	
		4 - Q4	Ausgang pn-schaltender Q4_PN / pp-schaltender Q4	
	<b>X22</b>	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q6.2		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU-ENC</b>	<b>X13</b>	1 - UE1+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X31	
		2 - UE1-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X31	
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>ENC</b>	<b>X15</b>	1 - UE2+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X32	
		2 - UE2-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X32	
		3 - NC	Keine Funktion	
		4 - NC		

## 5.6.5 Klemmenbelegung SMX12A/2

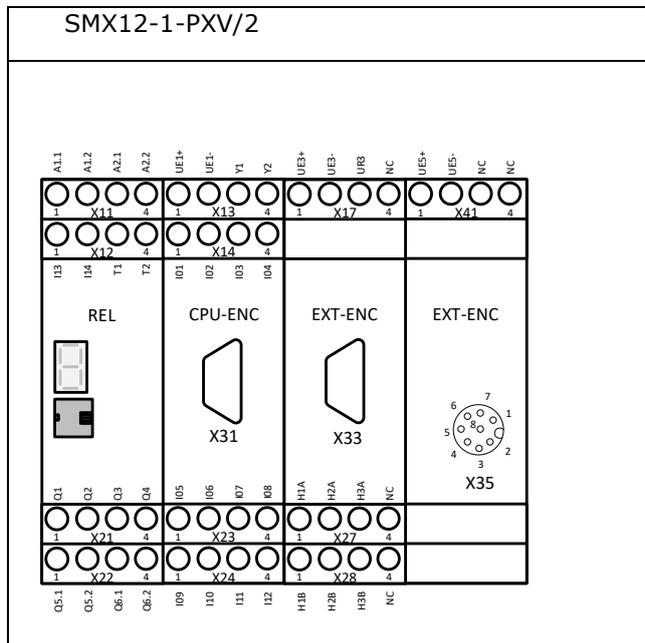


Klemmenbelegung				
Einheit	Klemme	Pin	Beschreibung	Hinweis
REL	X11	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	X12	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	Taktausgänge	
		4 - T2		
	X21	1 - Q1	Ausgang pn-schaltender Q1_PP / pp-schaltender Q1	wahlweise über SafePLC <sup>2</sup> parametrierbar
		2 - Q2	Ausgang pn-schaltender Q2_PN / pp-schaltender Q2	
		3 - Q3	Ausgang pn-schaltender Q3_PP / pp-schaltender Q3	
		4 - Q4	Ausgang pn-schaltender Q4_PN / pp-schaltender Q4	
	X22	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q6.2		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU-ENC</b>	<b>X13</b>	1 - UE1+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X31	
		2 - UE1-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X31	
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>ENC-ANALOG</b>	<b>X15</b>	1 - UE2+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X32	
		2 - UE2-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X32	
		3 - NC	Keine Funktion	
		4 - NC		
	<b>X25</b>	1 - AIN 1+	Sicherer analoger Eingang	
		2 - AIN 1-		
		3 - AIN 2+		
		4 - AIN 2-		
	<b>X26</b>	1 - AIN 3+	Sicherer analoger Eingang	
		2 - AIN 3-		
		3 - AIN 4+		
		4 - AIN 4-		

## 5.6.6 Klemmenbelegung SMX12-1-PXV/2



Klemmenbelegung				
Einheit	Klemme	Pin	Beschreibung	Hinweis
REL	X11	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	X12	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	Taktausgänge	
		4 - T2		
	X21	1 - Q1	Ausgang pn-schaltender Q1_PP / pp-schaltender Q1	wahlweise über SafePLC <sup>2</sup> parametrierbar
		2 - Q2	Ausgang pn-schaltender Q2_PN / pp-schaltender Q2	
		3 - Q3	Ausgang pn-schaltender Q3_PP / pp-schaltender Q3	
		4 - Q4	Ausgang pn-schaltender Q4_PN / pp-schaltender Q4	
	X22	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q6.2		

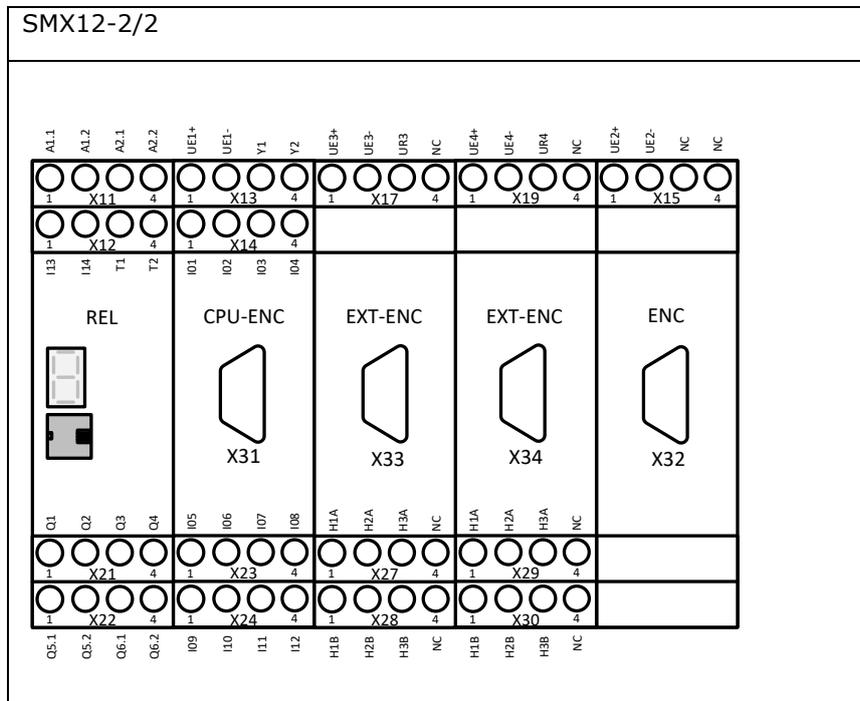
<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU-ENC</b>	<b>X13</b>	1 - UE1+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X31	
		2 - UE1-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X31	
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>EXT-ENC</b>	<b>X17</b>	1 - UE3+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X33	
		2 - UE3-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X33	
		3 - UR3	Referenzspannung Encoder X33	
		4 - NC	Keine Funktion	
	<b>X27</b>	1 - H1A	Encoder 24V	
		2 - H2A	Encoder A+	
		3 - H3A	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	
	<b>X28</b>	1 - H1B	Encoder 24V	
		2 - H2B	Encoder B+	
		3 - H3B	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>EXT-ENC</b>	<b>X41</b>	1 - UE5+	Spannungsversorgung Sensor +24 VDC	
		2 - UE5-	Spannungsversorgung Sensor 0 VDC	
		3 - NC	Keine Funktion	
		4 - NC		



## 5.6.7 Klemmenbelegung SMX12-2/2



Klemmenbelegung				
Einheit	Klemme	Pin	Beschreibung	Hinweis
REL	X11	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	X12	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	Taktausgänge	
		4 - T2		
	X21	1 - Q1	Ausgang pn-schaltender Q1_PP / pp-schaltender Q1	wahlweise über SafePLC <sup>2</sup> parametrierbar
		2 - Q2	Ausgang pn-schaltender Q2_PN / pp-schaltender Q2	
		3 - Q3	Ausgang pn-schaltender Q3_PP / pp-schaltender Q3	
		4 - Q4	Ausgang pn-schaltender Q4_PN / pp-schaltender Q4	
	X22	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q6.2		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU-ENC</b>	<b>X13</b>	1 - UE1+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X31	
		2 - UE1-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X31	
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

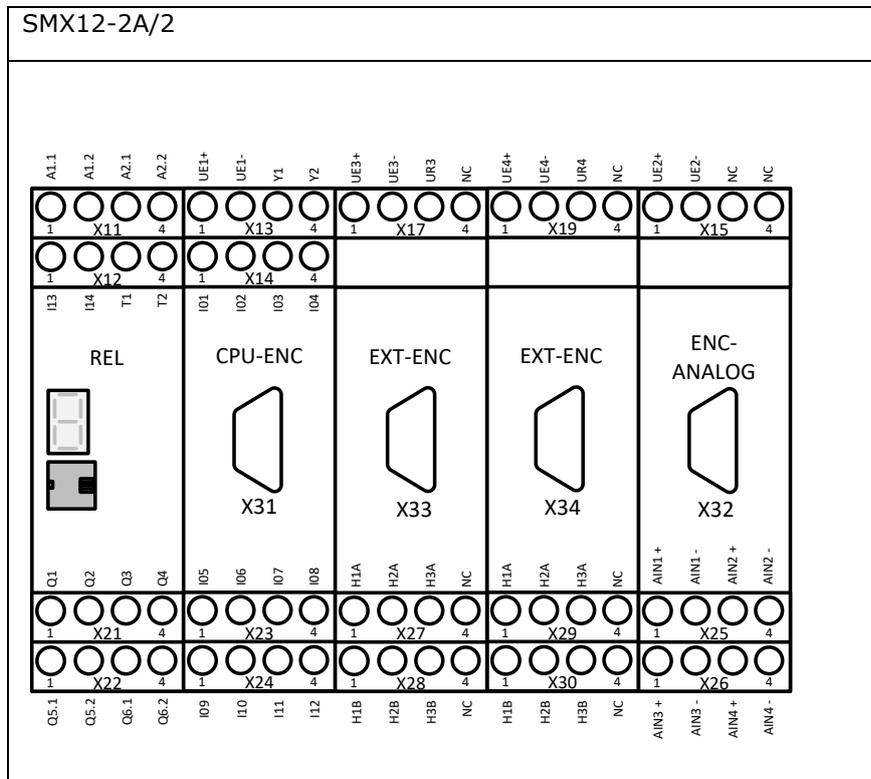
<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>EXT-ENC</b>	<b>X17</b>	1 - UE3+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X33	
		2 - UE3-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X33	
		3 - UR3	Referenzspannung Encoder X33	
		4 - NC	Keine Funktion	
	<b>X27</b>	1 - H1A	Encoder 24V	
		2 - H2A	Encoder A+	
		3 - H3A	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	
	<b>X28</b>	1 - H1B	Encoder 24V	
		2 - H2B	Encoder B+	
		3 - H3B	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>EXT-ENC</b>	<b>X19</b>	1 - UE4+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X34	
		2 - UE4-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X34	
		3 - UR4	Referenzspannung Encoder X34	
		4 - NC	Keine Funktion	
	<b>X29</b>	1 - H1A	Encoder 24V	
		2 - H2A	Encoder A+	
		3 - H3A	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	
	<b>X30</b>	1 - H1B	Encoder 24V	
		2 - H2B	Encoder B+	
		3 - H3B	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>ENC</b>	<b>X15</b>	1 - UE2+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X32	
		2 - UE2-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X32	
		3 - NC	Keine Funktion	
		4 - NC		



## 5.6.8 Klemmenbelegung SMX12-2A/2



Klemmenbelegung				
Einheit	Klemme	Pin	Beschreibung	Hinweis
REL	X11	1 - A1.1	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC	
		2 - A1.2	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		3 - A2.1	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.2		
	X12	1 - I13	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I14		
		3 - T1	Taktausgänge	
		4 - T2		
	X21	1 - Q1	Ausgang pn-schaltender Q1_PP / pp-schaltender Q1	wahlweise über SafePLC <sup>2</sup> parametrierbar
		2 - Q2	Ausgang pn-schaltender Q2_PN / pp-schaltender Q2	
		3 - Q3	Ausgang pn-schaltender Q3_PP / pp-schaltender Q3	
		4 - Q4	Ausgang pn-schaltender Q4_PN / pp-schaltender Q4	
	X22	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang	
		4 - Q6.2		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU-ENC</b>	<b>X13</b>	1 - UE1+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X31	
		2 - UE1-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X31	
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

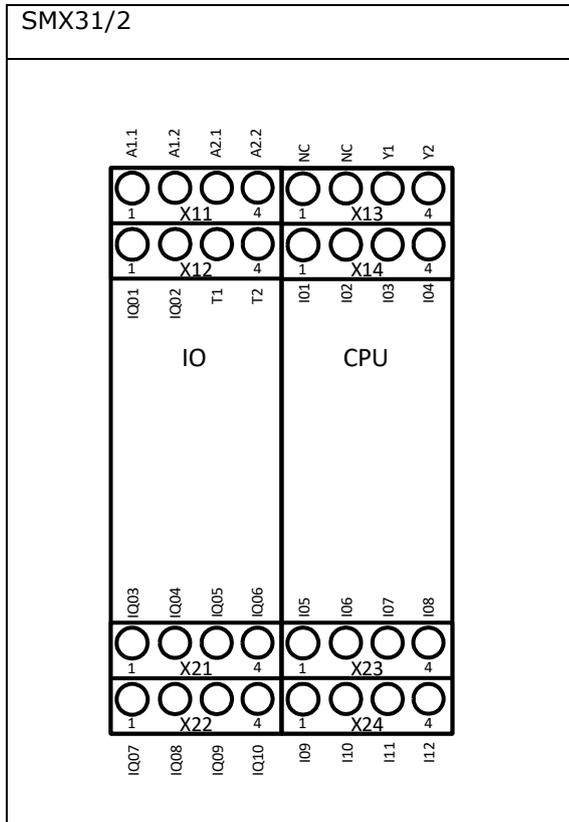
<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>EXT-ENC</b>	<b>X17</b>	1 - UE3+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X33	
		2 - UE3-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X33	
		3 - UR3	Referenzspannung Encoder X33	
		4 - NC	Keine Funktion	
	<b>X27</b>	1 - H1A	Encoder 24V	
		2 - H2A	Encoder A+	
		3 - H3A	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	
	<b>X28</b>	1 - H1B	Encoder 24V	
		2 - H2B	Encoder B+	
		3 - H3B	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	

Klemmenbelegung				
Einheit	Klemme	Pin	Beschreibung	Hinweis
EXT-ENC	X19	1 - UE4+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X34	
		2 - UE4-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X34	
		3 - UR4	Referenzspannung Encoder X34	
		4 - NC	Keine Funktion	
	X29	1 - H1A	Encoder 24V	
		2 - H2A	Encoder A+	
		3 - H3A	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	
	X30	1 - H1B	Encoder 24V	
		2 - H2B	Encoder B+	
		3 - H3B	Encoder Ground	
		4 - NC	Keine Funktion	

Klemmenbelegung				
Einheit	Klemme	Pin	Beschreibung	Hinweis
ENC-ANALOG	X15	1 - UE2+	Spannungsversorgung Encoder +24V DC X32	
		2 - UE2-	Spannungsversorgung Encoder 0V DC X32	
		3 - NC	Keine Funktion	
		4 - NC		
	X25	1 - AIN 1+	Sicherer analoger Eingang	
		2 - AIN 1-		
		3 - AIN 2+		
		4 - AIN 2-		
	X26	1 - AIN 3+	Sicherer analoger Eingang	
		2 - AIN 3-		
		3 - AIN 4+		
		4 - AIN 4-		



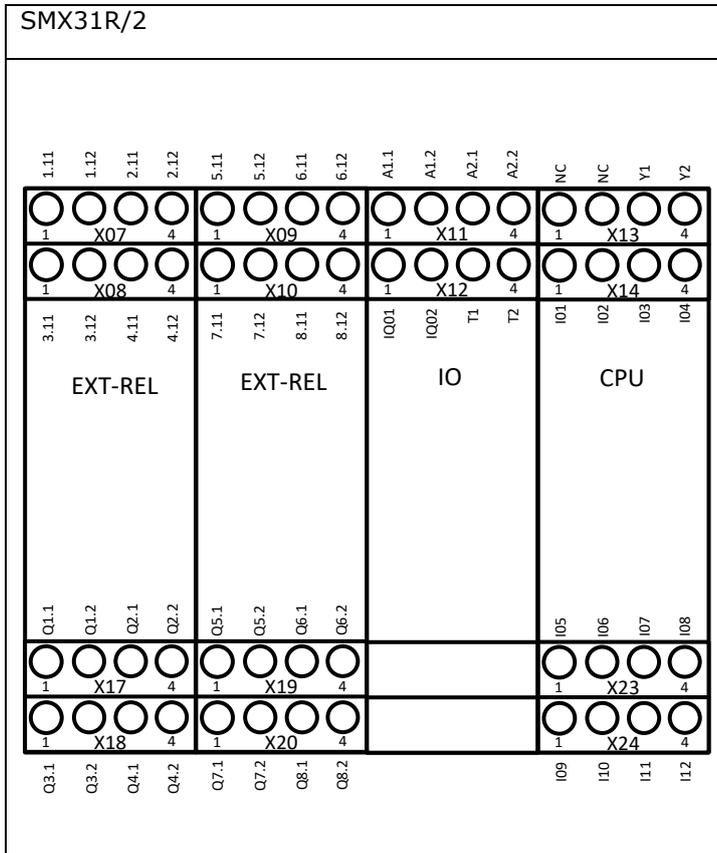
## 5.6.9 Klemmenbelegung SMX31/2



<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>IO</b>	<b>X11</b>	1 - A1.3	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		2 - A1.4		
		3 - A2.3	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.4		
	<b>X12</b>	1 - IQ01	Sichere digitale Ein-, Ausgänge pp-schaltend	
		2 - IQ02		
		3 - Y3	Hilfsausgänge	
		4 - Y4		
	<b>X21</b>	1 - IQ03	Sichere digitale Ein-, Ausgänge pp-schaltend	
		2 - IQ04		
		3 - IQ05		
		4 - IQ06		
<b>X22</b>	1 - IQ07			
	2 - IQ08			
	3 - IQ09			
	4 - IQ10			

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU</b>	<b>X13</b>	1 - NC	Keine Funktion	
		2 - NC		
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

## 5.6.10 Klemmenbelegung SMX31R/2



## Klemmenbelegung

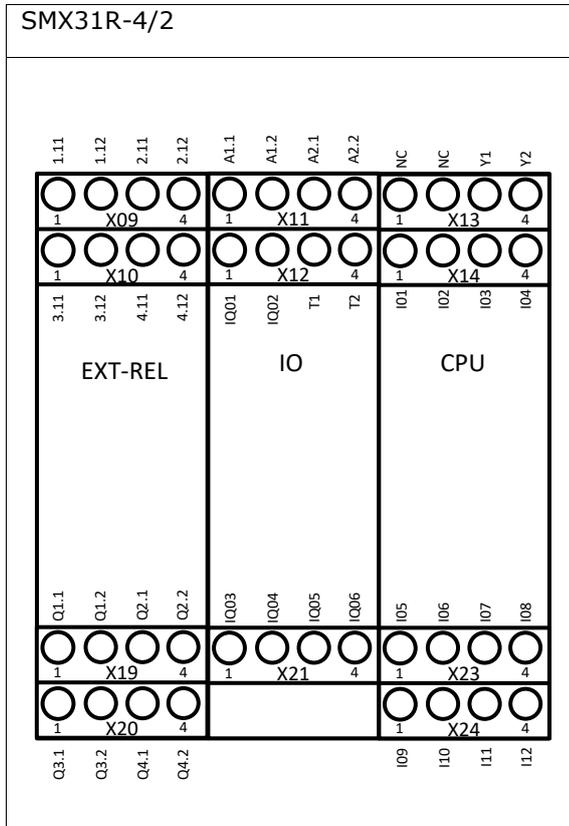
Einheit	Klemme	Pin	Beschreibung	Hinweis
EXT-REL	X07	1 - 1.11	Rücklesekontakt Relais 1	
		2 - 1.12		
		3 - 2.11	Rücklesekontakt Relais 2	
		4 - 2.12		
	X08	1 - 3.11	Rücklesekontakt Relais 3	
		2 - 3.12		
		3 - 4.11	Rücklesekontakt Relais 4	
		4 - 4.12		
	X17	1 - Q1.1	Sicherer Relaisausgang 1	
		2 - Q1.2	Sicherer Relaisausgang 2	
		3 - Q2.1		
		4 - Q2.2		
X18	1 - Q3.1	Sicherer Relaisausgang 3		
	2 - Q3.2			
	3 - Q4.1	Sicherer Relaisausgang 4		
	4 - Q4.2			

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>EXT-REL</b>	<b>X09</b>	1 - 1.11	Rücklesekontakt Relais 5	
		2 - 1.12		
		3 - 2.11	Rücklesekontakt Relais 6	
		4 - 2.12		
	<b>X10</b>	1 - 3.11	Rücklesekontakt Relais 7	
		2 - 3.12		
		3 - 4.11	Rücklesekontakt Relais 8	
		4 - 4.12		
	<b>X19</b>	1 - Q5.1	Sicherer Relaisausgang 5	
		2 - Q5.2		
		3 - Q6.1	Sicherer Relaisausgang 6	
		4 - Q6.2		
	<b>X20</b>	1 - Q7.1	Sicherer Relaisausgang 7	
		2 - Q7.2		
		3 - Q8.1	Sicherer Relaisausgang 8	
		4 - Q8.2		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>IO</b>	<b>X11</b>	1 - A1.3	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		2 - A1.4		
		3 - A2.3	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.4		
	<b>X12</b>	1 - IQ01	Sichere digitale Ein-, Ausgänge pp-schaltend	
		2 - IQ02		
		3 - Y3	Hilfsausgänge	
		4 - Y4		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU</b>	<b>X13</b>	1 - NC	Keine Funktion	
		2 - NC		
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

## 5.6.11 Klemmenbelegung SMX31R-4/2

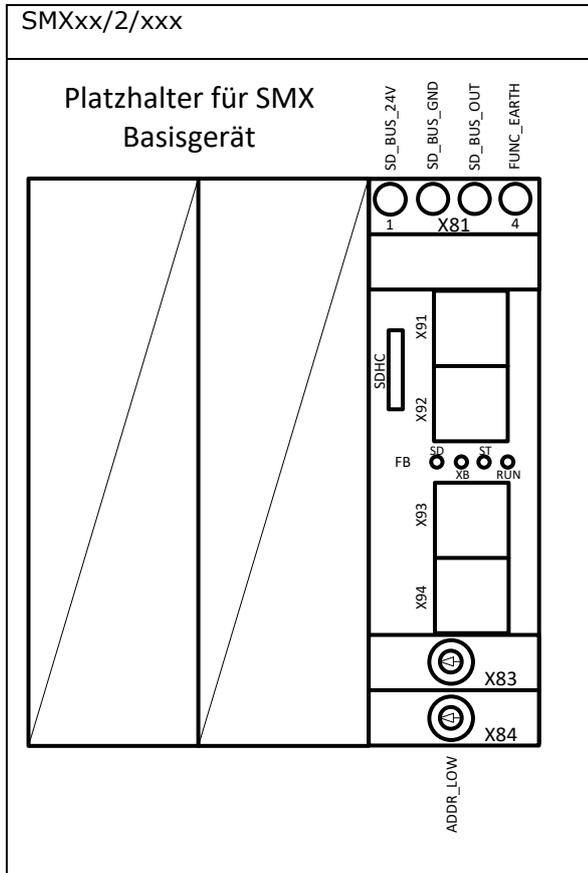


Klemmenbelegung				
Einheit	Klemme	Pin	Beschreibung	Hinweis
EXT-REL	X09	1 - 1.11	Rücklesekontakt Relais 1	
		2 - 1.12		
		3 - 2.11	Rücklesekontakt Relais 2	
		4 - 2.12		
	X10	1 - 3.11	Rücklesekontakt Relais 3	
		2 - 3.12		
		3 - 4.11	Rücklesekontakt Relais 4	
		4 - 4.12		
	X19	1 - Q1.1	Sicherer Relaisausgang 1	
		2 - Q1.2	Sicherer Relaisausgang 2	
		3 - Q2.1		
		4 - Q2.2		
X20	1 - Q3.1	Sicherer Relaisausgang 3		
	2 - Q3.2			
	3 - Q4.1	Sicherer Relaisausgang 4		
	4 - Q4.2			

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>IO</b>	<b>X11</b>	1 - A1.3	Spannungsversorgung Gerät +24 VDC Ausgänge	
		2 - A1.4		
		3 - A2.3	Spannungsversorgung Gerät 0 VDC	
		4 - A2.4		
	<b>X12</b>	1 - IQ01	Sichere digitale Ein-, Ausgänge pp-schaltend	
		2 - IQ02		
		3 - Y3	Hilfsausgänge	
		4 - Y4		
	<b>X21</b>	1 - IQ03	Sichere digitale Ein-, Ausgänge pp-schaltend	
		2 - IQ04		
		3 - IQ05		
		4 - IQ06		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>CPU</b>	<b>X13</b>	1 - NC	Keine Funktion	
		2 - NC		
		3 - Y1	Hilfsausgänge	
		4 - Y2		
	<b>X14</b>	1 - I01	Sichere digitale Eingänge	
		2 - I02		
		3 - I03		
		4 - I04		
	<b>X23</b>	1 - I05		
		2 - I06		
		3 - I07		
		4 - I08		
	<b>X24</b>	1 - I09		
		2 - I10		
		3 - I11		
		4 - I12		

## 5.6.12 Klemmenbelegung COM



Klemmenbelegung				
Einheit	Klemme	Pin Release /2	Beschreibung	Hinweis
COM	X81	1 - SD_BUS_24V	Spannungsversorgung SD-BUS +24 VDC	Nur bei Feldbus Varianten vorhanden
		2 - SD_BUS_GND	Spannungsversorgung SD-BUS 0 VDC	
		3 - SD_BUS_OUT	SD-BUS Ausgang	
		4 - FUNC_EARTH	Funktional Earth	
	X83	ADDR_HIGH	Adressschalter	Adressschalter für CAN-Basierende Feldbusse
	X84	ADDR_LOW		

<b>Klemmenbelegung</b>				
<b>Einheit</b>	<b>Klemme</b>	<b>Pin Release /2</b>	<b>Beschreibung</b>	<b>Hinweis</b>
<b>COM</b>	<b>X91</b>	SDDC ETH SMMC	Ethernet-Anschluss für SDDC ETH und SMMC	Die Konfiguration der einzelnen Ports kann in der SafePLC <sup>2</sup> vorgenommen werden.
	<b>X92</b>			
	<b>X93</b>	Feldbus-anschluss, ethernet-basiert	Ethernet-Anschluss für Feldbus	Die Konfiguration des Feldbuses kann in der SafePLC <sup>2</sup> vorgenommen werden.
	<b>X94</b>			

Detailliertere Beschreibung entnehmen sie bitte dem „COM Installationshandbuch“.

## 5.7 Externe 24 VDC – Spannungsversorgung

Die **SMX Baugruppe** benötigt eine externe Spannungsversorgung von DC 24 V (SELV oder PELV, EN50178).

<b>Nominalspannung</b>	<b>DC 24 V</b>
Minimal: 24 VDC – 15%	20,4 VDC
Maximal: 24 VDC + 20%	28,8 VDC

Beachten Sie bei der Projektierung und Installation des vorgesehenen Netzgerätes folgende Randbedingungen:

Beachten Sie unbedingt die minimale und maximale Toleranz der Versorgungsspannung.

Um eine möglichst kleine Restwelligkeit der Versorgungsspannung zu erreichen, wird der Einsatz eines 3-phasigen Netzgerätes oder eines elektronisch geregelten Gerätes empfohlen. Das Netzgerät muss den Anforderungen gemäß EN 61000-4-11 genügen (Spannungseinbruch).

Die sichere galvanische Trennung zum Spannungsversorgungsnetz (z. B. AC 230 V) muss in jedem Fall gewährleistet werden. Wählen Sie dazu Netzgeräte aus, die der EN 60950 entsprechen. Achten Sie neben der Auswahl des geeigneten Gerätes auf einen Potenzialausgleich zwischen PE und DC 0 V auf der Sekundärseite.

Sichern Sie die SMX extern mit einer Sicherung ab wenn Strom außerhalb des erlaubten Bereichs liegt. Beachten Sie bei der Auslegung der Verbindungskabel die örtlichen Vorschriften. Die minimale und maximale Toleranz der Versorgungsspannung muss unbedingt beachtet werden.

Die Fremdspannungsfestigkeit der SMX Baugruppe beträgt 32 VDC (abgesichert durch Suppressor-dioden am Eingang).

### WARNUNG



#### Personengefährdung durch elektrischen Schlag!

Versorgen Sie das Gerät ausschließlich aus Spannungsquellen, welche Schutzkleinspannung aufweisen (z.B. SELV oder PELV nach EN 61131-2). Wird eine SELV-Spannungsquelle verwendet kann Sie durch die Bauweise der Baugruppe und der Anschlüsse zu PELV werden (Erdbezug!). Schutzkleinspannungskreise müssen immer sicher isoliert von Stromkreisen mit gefährlicher Spannung verlegt werden.

**VORSICHT****Brandgefahr bei Bauteilausfall!**

Auf Basis der Kabel- und Steckerspezifikationen müssen in der Endanwendung entsprechende externe Sicherungen eingesetzt werden.

**ACHTUNG**

Bei Verwendung von externen Netzteilen ist sicherzustellen, dass im Fehlerfall keine höhere Spannung als 60 V auftreten kann. Das tatsächliche Verhalten des verwendeten Netzteils muss beim jeweiligen Hersteller nachgefragt werden, da gemäß Norm EN 60950 im Fehlerfall bis zu 120 V zulässig sind.

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

Die SMX Baugruppe ist einzeln extern mit einer Vorsicherung von 3,15A (min. 30 VDC) abzusichern. Die Sicherung muss in der Nähe der Klemmen angeordnet sein.

Empfohlener Sicherungstyp:  
3,15A-Leistungsschutzschalter (Klasse B) oder Schmelzsicherung (träge).

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

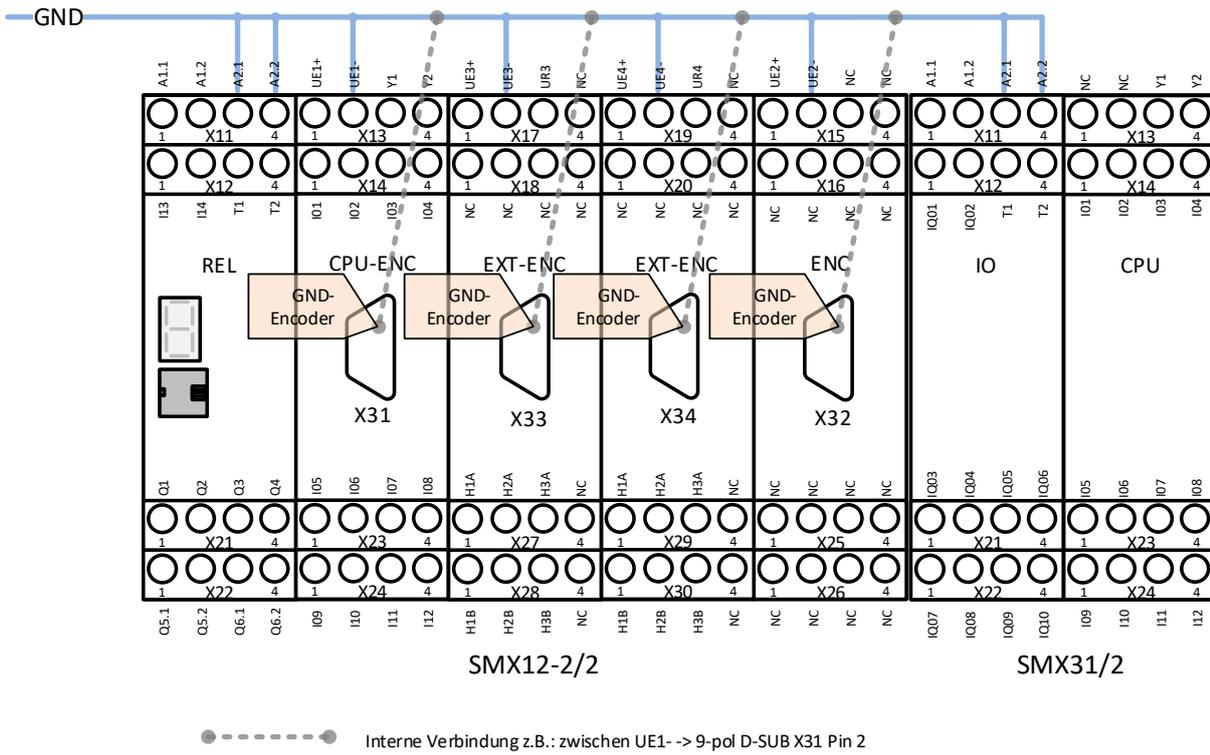
Alle GND-Anschlüsse der Geräte, die mit den Eingängen der SMX-Baugruppe verbunden sind, müssen mit dem GND der SMX (Spannungsversorgung) verbunden werden.

Eingänge der SMX sind:

- Digitaleingänge
- Digitale I/Os
- Analogeingänge
- Geberanschlüsse

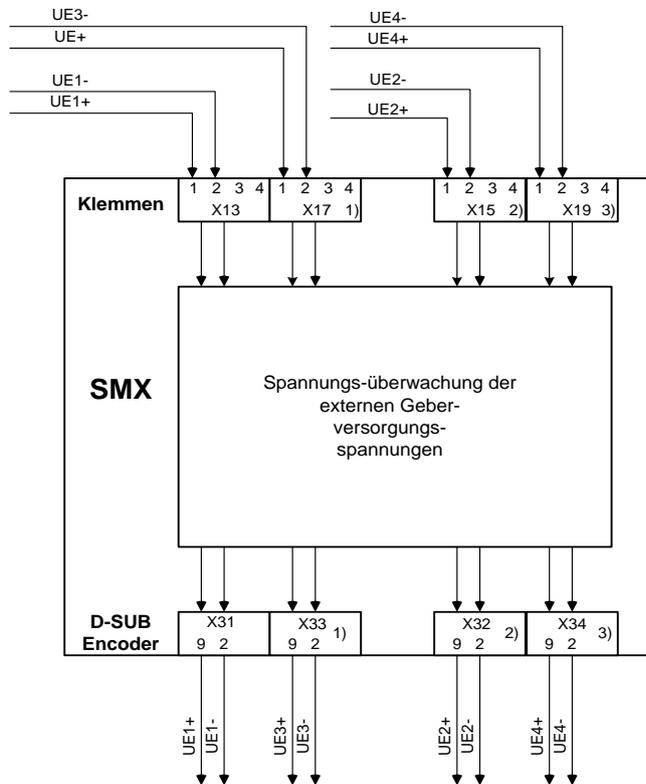
**Anmerkung:**

Die Anschlüsse GND\_ENC und AIN sind nicht intern mit GND verbunden!



## 5.8 Anschluss der externen Gebersversorgung

### 5.8.1 Inkremental, HTL, SIN/COS, SSI



- 1) Nur SMX 11-2/2, SMX 12-2x/2 u. SMX12-1-PXV/2
- 2) Nur SMX 12x/2 u. SMX 12-2x/2
- 3) Nur SMX 12-2x/2

Die SMX Baugruppe unterstützt Gebersversorgungsspannungen von 5V, 8V, 10 V, 12V ,20V und 24V, die intern entsprechend der gewählten Konfiguration überwacht werden.

Wird ein Gebersystem nicht über die SMX Baugruppe versorgt, so muss dennoch eine Versorgungsspannung an Klemme X13, X17 bzw. X15, X19 oder X41 (WCS, PXV) angeschlossen und entsprechend konfiguriert werden.

Die Gebersversorgung ist mit maximal 2A abzusichern.

#### SICHERHEITS -HINWEIS



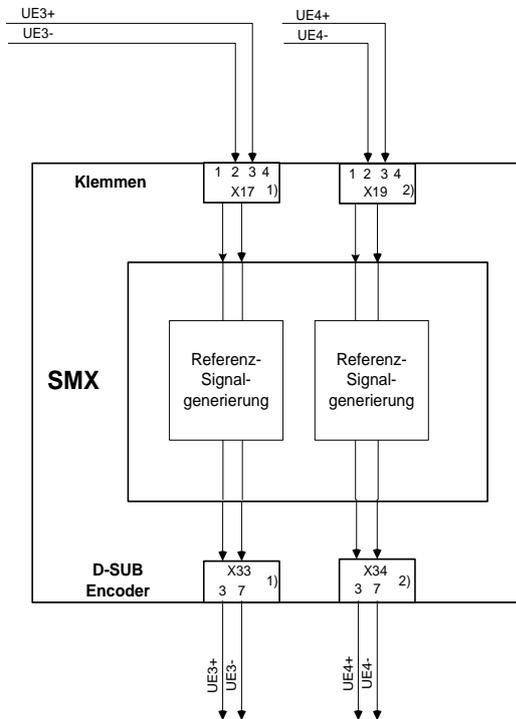
Der GND-Anschluss des Gebers muss mit dem GND der SMX verbunden werden



Überwachung der Versorgungsspannung entsprechend der gewählten Nominalspannung:

<b><i>Nominal Spannung</i></b>	<b><i>Minimale Spannung</i></b>	<b><i>Maximale Spannung</i></b>
5 VDC	4,4 VDC	5,6 VDC
8 VDC	7 VDC	9 VDC
10 VDC	8 VDC	12 VDC
12 VDC	10 VDC	14 VDC
20 VDC	16 VDC	24 VDC
24 VDC	20 VDC	29,5 VDC

## 5.8.2 Resolver



- 1) Nur SMX 11-2/2), SMX 12-2/2 u. SMX12-1-PXV/2
- 2) Nur SMX 12-2/2

Bei Verwendung von Resolver im Master-Modus ist zur Generierung des Referenzsignals eine zusätzliche Spannungsversorgung mit 24 VDC erforderlich.

**HINWEIS**

- ➔ Darauf achten, dass Spannungsversorgungsklemmen X17 und X19 an PIN 1 keine Spannungsversorgung angeschlossen ist.
- ➔ Die Geberversorgung ist mit maximal 2A abzusichern.

Überwachung der Versorgungsspannung:

<b>Nominal Spannung</b>	<b>Minimale Spannung</b>	<b>Maximale Spannung</b>
24 VDC	20 VDC	29 VDC

## 5.9 Anschluss der Digitaleingänge

Die SMX verfügt über 14 (SMX10/2, SMX11/2, SMX12/2) bzw. 12 (SMX3x/2) sichere digitale Eingänge. Diese sind zum Anschluss von ein- oder zweikanaligen Signalen mit und ohne Taktung, bzw. mit und ohne Querschussprüfung geeignet.

Die angeschlossenen Signale müssen einen „High“-Pegel von 24 VDC (+15 V DC .. + 30 VDC) aufweisen und einen „Low“-Pegel von (-3 V DC .. +5 VDC, Typ1 nach EN61131-2). Die Eingänge sind intern mit Eingangsfiltern versehen.

Eine geräteinterne Diagnosefunktion prüft zyklisch die korrekte Funktion der Eingänge inklusive der Eingangsfilter. Ein erkannter Fehler versetzt die SMX in den Alarmzustand. Gleichzeitig werden alle Ausgänge der SMX passiviert.

Neben den eigentlichen Signaleingängen stellt die SMX Baugruppe zwei Taktausgänge T1 und T2 zur Verfügung. Bei den Taktausgängen handelt es sich um umschaltende 24 VDC Ausgänge.

Die Taktausgänge sind ausschließlich für die Überwachung externer Schaltelemente vorgesehen und können für keine anderen Funktionen innerhalb der Applikation Verwendung finden. Diese Überwachung kann nur in Verbindung mit den sicheren digitalen Eingängen der selbigen Baugruppe verwendet werden. Die Taktausgänge der Basisbaugruppe und der Erweiterung sind nicht synchronisiert!

Die Schaltfrequenz beträgt 125 Hz für jeden Ausgang. Bei der Projektierung ist zu beachten, dass die Ausgänge maximal mit einem Gesamtstrom von 250 mA belastet werden dürfen.

Weiterhin können zugelassene OSSD-Ausgänge ohne Einschränkung an die Eingänge I01-I14 angeschlossen werden.

Bei einkanaliger Verwendung der Eingänge ist das erreichbare Sicherheitsniveau auf SIL 2 bzw. PL d eingeschränkt, wenn in regelmäßigen Abständen eine Anforderung der Sicherheitsfunktion erfolgt.

Grundsätzlich ist eine sicherheitstechnische Verwendung der Eingänge nur in Verbindung mit den Pulsausgängen vorgesehen.

Werden die Taktausgänge nicht verwendet, muss durch externe Maßnahmen, insbesondere eine geeignete Kabelführung, ein Kurzschluss in der externen Verdrahtung zwischen verschiedenen Eingängen und gegen die Versorgungsspannung der SMX ausgeschlossen werden.

### **Jeder Eingang der SMX Baugruppe kann individuell für folgende Signalquellen konfiguriert werden:**

Eingang wird Takt T1 zugeordnet

Eingang wird Takt T2 zugeordnet

Eingang wird DC 24 V Dauerspannung zugeordnet

**5.10 Anschluss Analogeingänge**

Bei den Ausführungen mit Analogverarbeitung können max. 2 Analogsignale sicher verarbeitet werden:

Die Analogeingänge können wie folgt beschalten werden:

	<i>min</i>	<i>max.</i>
<b>Spannung</b>	-10 VDC	+10 VDC

**HINWEIS****Baugruppen mit Analogeingängen**

Die Baugruppe können wahlweise mit Spannungs- und, oder Stromeingängen bestellt werden.

**SICHERHEITS  
-HINWEIS**

➔ Der GND-Anschluss AIN muss mit dem GND der SMX verbunden werden



**5.11 Anschluss der Positions- und Geschwindigkeitssensoren****5.11.1 Allgemeine Hinweise**

Je nach Baugruppentyp verfügt die SMX Baugruppe (SMX11/12) über externe Geber-Schnittstellen zum Anschluss von industrieeüblichen Inkremental- und Absolutcodern. Die Encoderschnittstellen können als Inkremental, SIN/COS, oder als Absolut-SSI-Geber konfiguriert werden.

Weiterhin ist es möglich, an die Zählgänge der SMX Baugruppe 2 Inkrementalsignale erzeugende Sensoren (etwa Proxi – Näherungsschalter) anzuschließen. Die Signale müssen jeweils mit Normal- und Komplementärspur eingelesen werden.

---

**WICHTIG** Die Spannungsversorgung des Gebersystems erfolgt über die an der SMX Baugruppe vorgegebenen Klemmen. Diese Spannung wird zum Geberstecker geführt und von einem internen Diagnoseprozess überwacht.

- Wird der Sensor mit einer externen Spannung versorgt, so muss diese über den Geberstecker geführt werden. Die entsprechende Klemme (Geberspannung) auf der SMX Baugruppe bleibt frei.
- Wird eine externe Sensorversorgungsspannung über den Geberstecker nicht rückgeführt, so ist ein Ausfall dieser Versorgung in die Fehlerbetrachtung des Gesamtsystems mit einzubeziehen. Insbesondere muss daher der Nachweis geführt werden, dass bei unterschreiten / überschreiten der spezifizierten Betriebsspannung des Gebersystems dieser Fehler erkannt wird, bzw. ausgeschlossen werden kann.

---

**EMV - Maßnahmen wie Schirmung etc. sind zu beachten.**

Die beiden Geber müssen zueinander rückwirkungsfrei sein. Dies gilt sowohl für den elektrischen als auch für den mechanischen Teil.

Sind beide Geber über gemeinsame mechanische Teile mit der zu überwachenden Einrichtung gekoppelt, muss die Verbindung formschlüssig aufgebaut sein und darf keine verschleißbehafteten Teile (Ketten, Zahnriemen etc.) aufweisen. Ist dies dennoch der Fall, so sind zusätzliche Überwachungseinrichtungen für die mechanische Anbindung der Sensoren erforderlich (z.B. Überwachung eines Zahnriemens).

Bei aktiver Positionsverarbeitung muss mindestens einen Absolutencoder verwendet werden.

Bei Verwendung von zwei gleichwertigen Sensoren ist zu beachten, dass der Sensor mit der höheren Auflösung als Sensor1 (Prozesssensor) und der Sensor mit der niedrigeren Auflösung als Sensor 2 (Referenzsensor) konfiguriert wird.

---

**SICHERHEITS  
-HINWEIS**

- Die GND-Anschlüsse der Geber sind mit dem GND der SMX verbunden werden. Dies gilt in gleicher Weise auch für Resolver.

**ACHTUNG****Geberanschlüsse**

Die Geberanschlüsse dürfen während des Betriebes nicht aufgesteckt oder abgezogen werden. Es können elektrische Bauteile am Geber und oder in der SMX Baugruppe zerstört werden.

- Schalten Sie angeschlossene Geber und die SMX Baugruppe **vor** dem Aufstecken oder Abziehen der Geberanschlüsse spannungsfrei. Achten sie bei extern versorgten Gebern auf das Abschalten der externen Versorgungsspannung (z.B. Umrichter).
- Für die Daten- und Clock- Signale bzw. Spur A und Spur B sind paarweise verdrehte Leitungen für die Signalübertragung nach RS485 Standard zu verwenden. Bei der Auswahl des Drahtquerschnittes sind der Stromverbrauch des Encoders und die Kabellänge der Installation im Einzelfall zu berücksichtigen.

**Bei der Verwendung von Absolut-Encodern gilt außerdem:**

Im Slave-Mode wird das Taktsignal von einem externen Prozess erzeugt und wird mit dem Datensignal von der SMX Baugruppe eingelesen. Durch diese Art der Abtastung entsteht eine Schwebung und in Folge ein Abtastfehler der folgenden Größenordnung:

$$F = (\text{Abtastzeit des Gebers durch externes System [ms]} / 8 \text{ [ms]}) * 100 \%$$

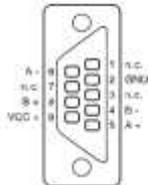
Die Größe des entstehenden Abtastfehlers F muss bei der Festlegung der Schwellen in den verwendeten Überwachungsfunktionen berücksichtigt werden, da dieser Fehler nicht kompensiert werden kann!

## 5.11.2 Belegung der Encoderschnittstellen

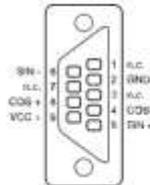
5.11.2.1 X31/X32 <sup>1)</sup>

## Sensorbelegung

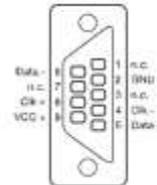
## Incremental - Encoder



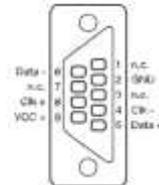
## SIN/COS



## Absolut - Encoder



## SSI - Listener

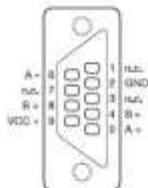


<sup>1)</sup>nur SMX12/2

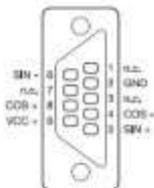
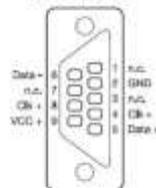
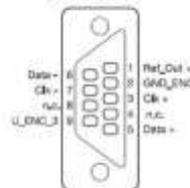
5.11.2.2 X33/X34 <sup>2)</sup>

## Sensorbelegung

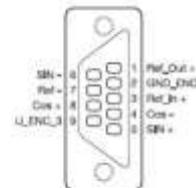
## Incremental - Encoder



## SIN/COS

SSI - Absolut  
X 31/X 32SSI - Absolut  
X 33/X 34

## Resolver



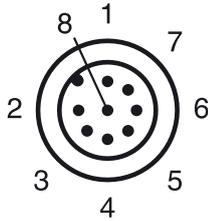
<sup>2)</sup>nur SMX11-2, SMX12-2/2

**HINWEIS**

Bei den Klemmen X33/X34 der Baugruppen SMX11-2/2 und SMX12-2/2 ist bei Anwendung eines inkrementellen Zählsystems der Anschluss invers zum dargestellten und zu X31/X32.

Bei nicht invers angeschlossenen Gebern an X33/X34 wird somit die Drehrichtung invers angezeigt. Die angezeigte Drehrichtung kann in der Software korrigiert werden. (vgl. Programmierhandbuch S. 90 ff – „Direction up / down“)

## 5.11.2.3 X35



Pin Nr.	Beschreibung	
1	I/O2 (Enable Blue)	Ansteuerung blaue Beleuchtung
2	+ U <sub>B</sub>	Versorgungsspannung
3	Data + / TX / 485+	Datenkanal Transmit
4	Data - / RX / 485-	Datenkanal Receive
5	O1 (Sync. Out)	SYNC Signal des Sensors
6	I1 (Enable Red)	Ansteuerung rote Beleuchtung
7	- U <sub>B</sub> / GND	Ground
8	NC	Nicht belegt



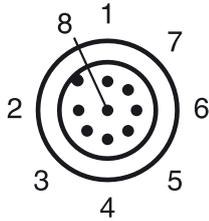
Das Abschirmen ist eine Maßnahme zur Dämpfung elektromagnetischer Störungen. Verwenden Sie bitte nur Anschlussleitungen mit Schirmgeflecht. Vermeiden Sie Anschlussleitungen mit Folienschirm.

---

**HINWEIS** Die Abschirmung wird beidseitig aufgelegt, d. h. an der Steuerung **und** am Lesekopf. Die als Zubehör erhältliche Erdungsklemme (PCV-SC12-BBH) ermöglicht das einfache Einbeziehen in den Potenzialausgleich.

---

## 5.11.2.4 X35-1/X35-2



Pin Nr.	Beschreibung	
1	NC	Nicht belegt
2	+ U <sub>B</sub>	Versorgungsspannung
3	Data +	Datenkanal Transmit
4	Data -	Datenkanal Receive
5	NC	Nicht belegt
6	NC	Nicht belegt
7	- U <sub>B</sub> / GND	Ground
8	NC	Nicht belegt



Das Abschirmen ist eine Maßnahme zur Dämpfung elektromagnetischer Störungen. Verwenden Sie bitte nur Anschlussleitungen mit Schirmgeflecht. Vermeiden Sie Anschlussleitungen mit Folienschirm.

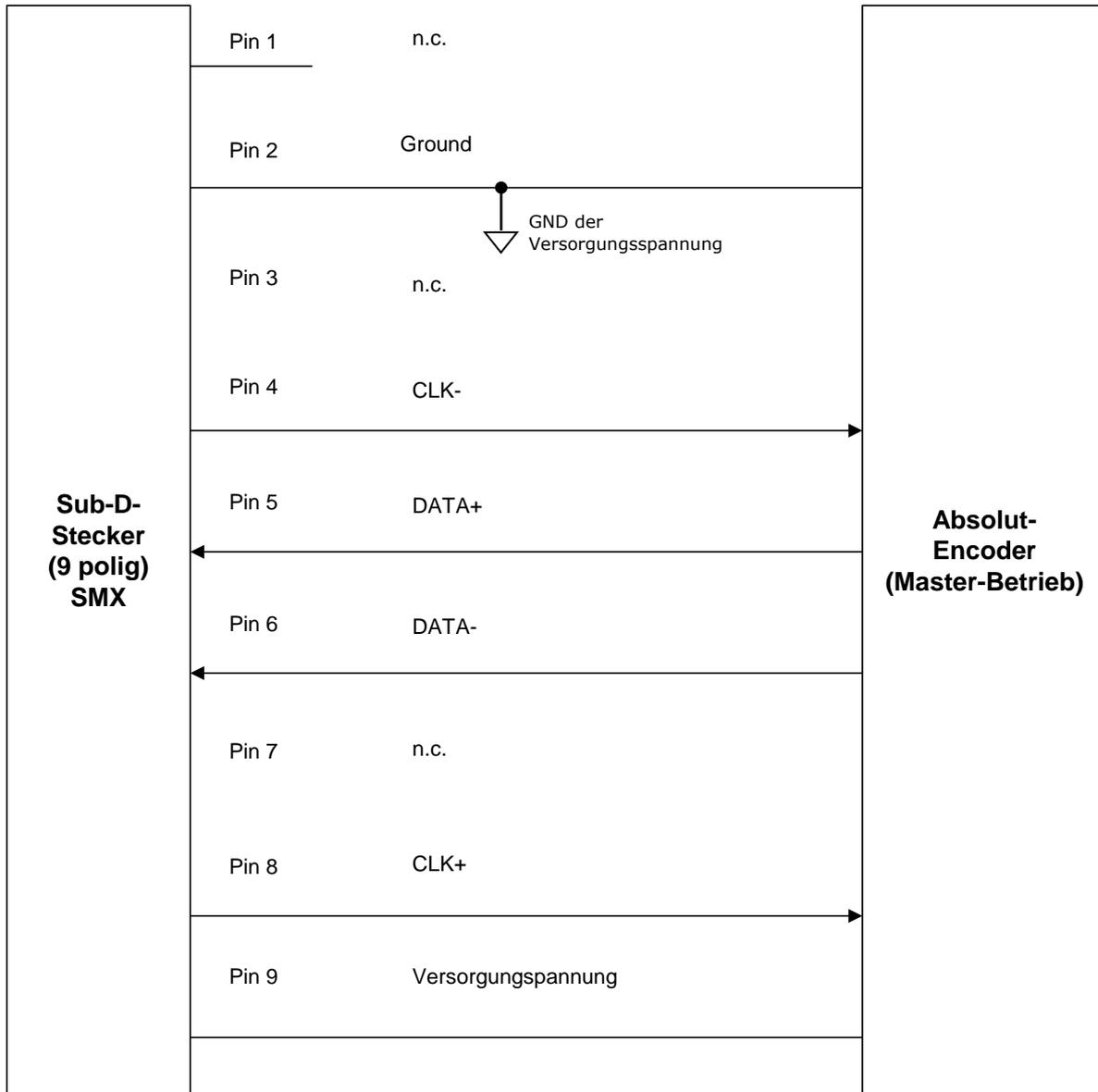
---

**HINWEIS** Die Abschirmung wird beidseitig aufgelegt, d. h. an der Steuerung **und** am Weg-Codiersystem.  
Die als Zubehör erhältliche Erdungsklemme (PCV-SC12-BBH) ermöglicht das einfache Einbeziehen in den Potenzialausgleich.

---

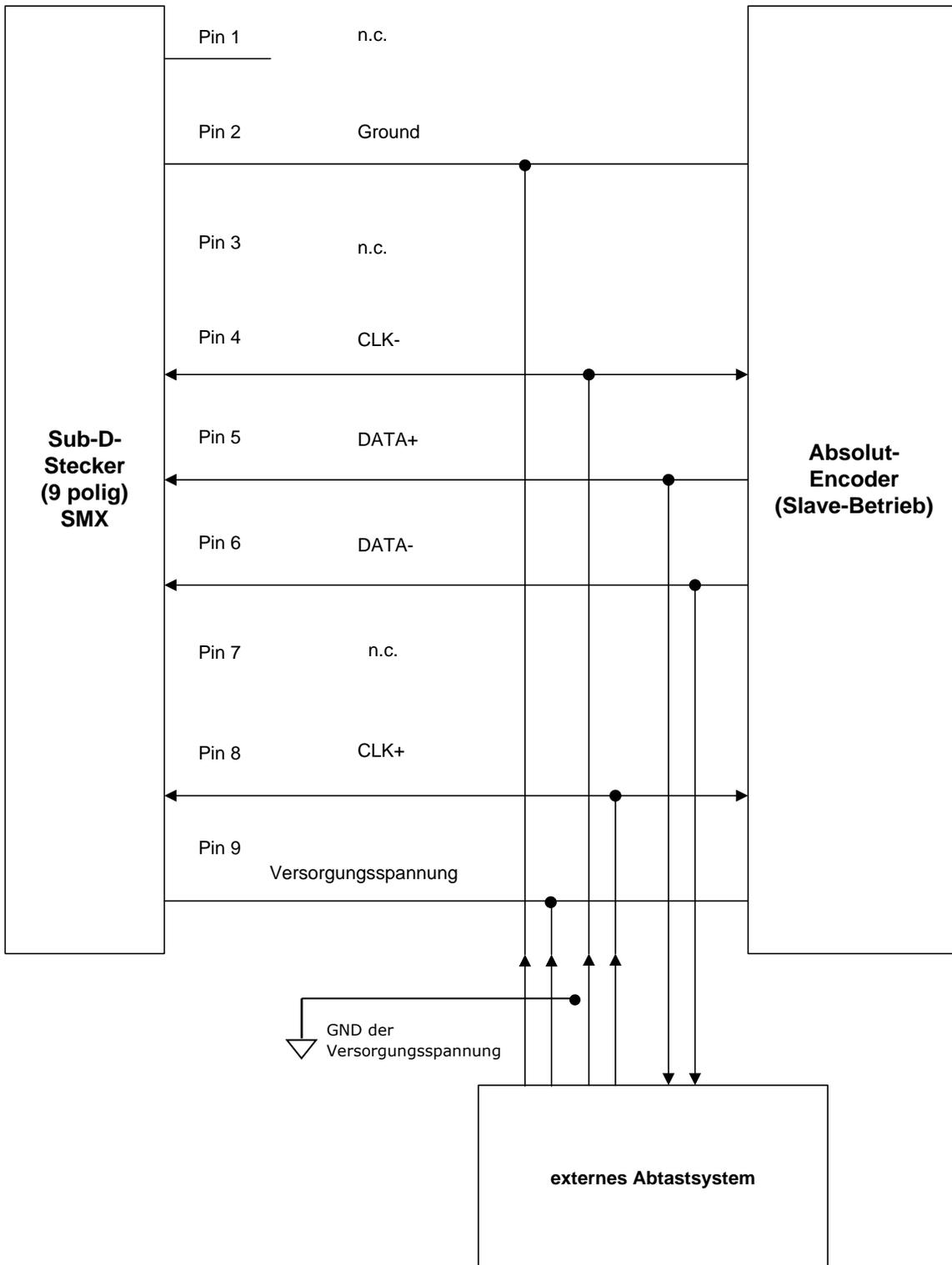
## 5.11.3 Anschlussvarianten

## 5.11.3.1 Anschluss eines Absolutcoders als Master



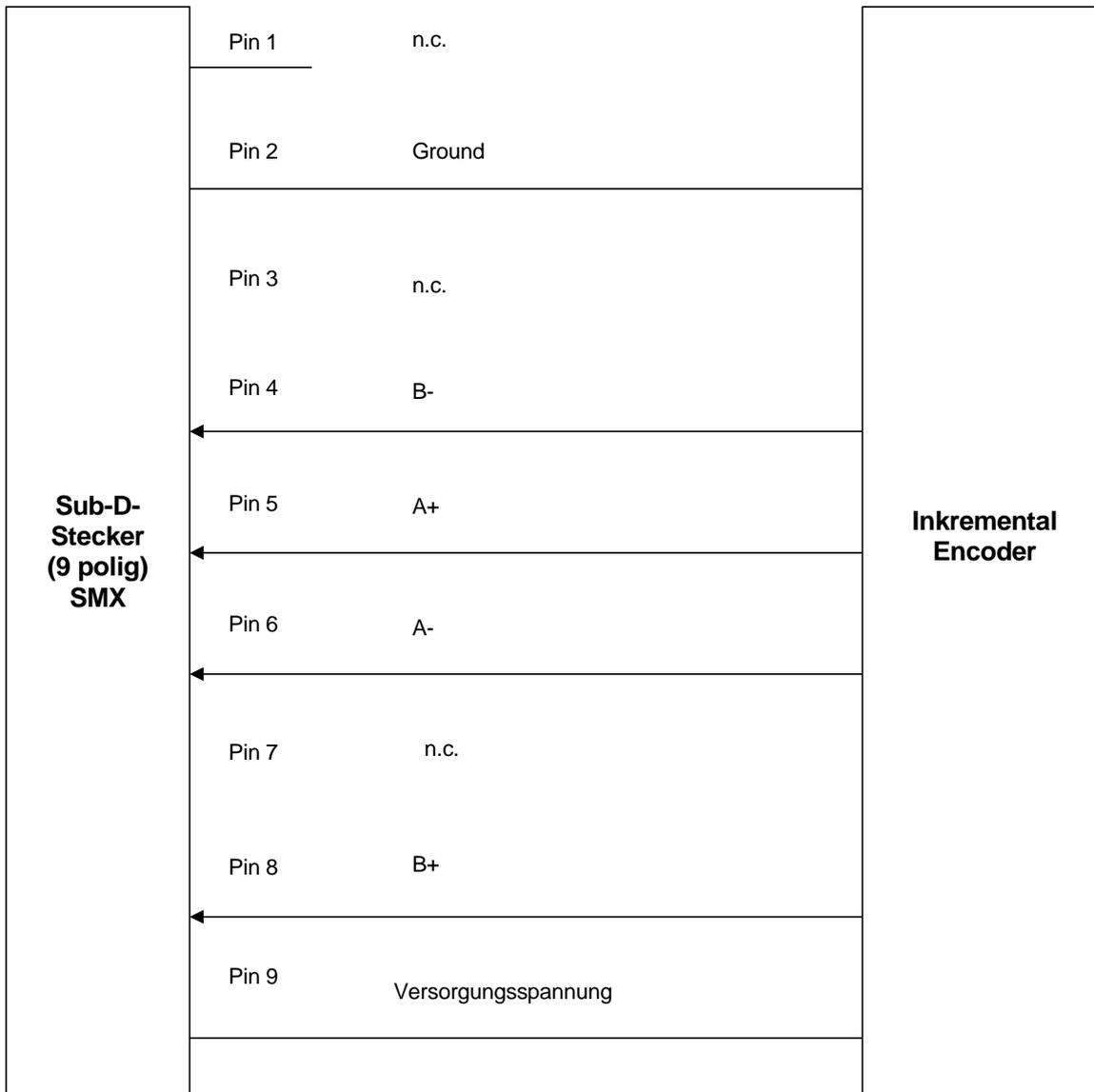
Bei dieser Art der Anschaltung verlaufen die Taktsignale von der Baugruppe SMX zum Absolut-Encoders und die Daten vom Geber zur SMX.

## 5.11.3.2 Anschluss eines Absolutencoders als Slave



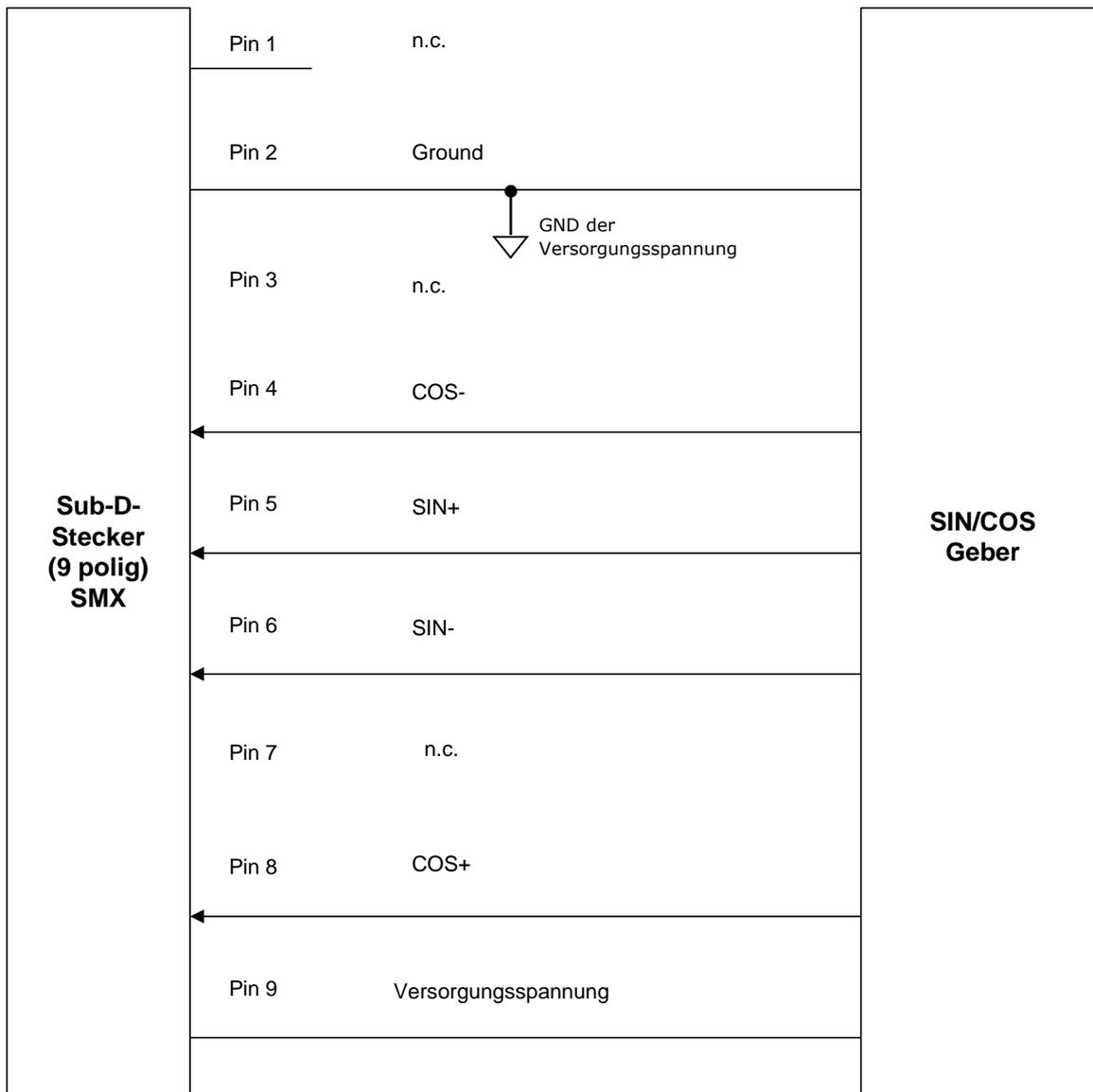
Bei dieser Art der Anschaltung werden die Taktsignale und die Daten mitgelesen. In diesem Beispiel wird der Geber nicht von der Baugruppe mit Spannung versorgt.

## 5.11.3.3 Anschluss eines Inkrementalencoders mit TTL-Signalpegel



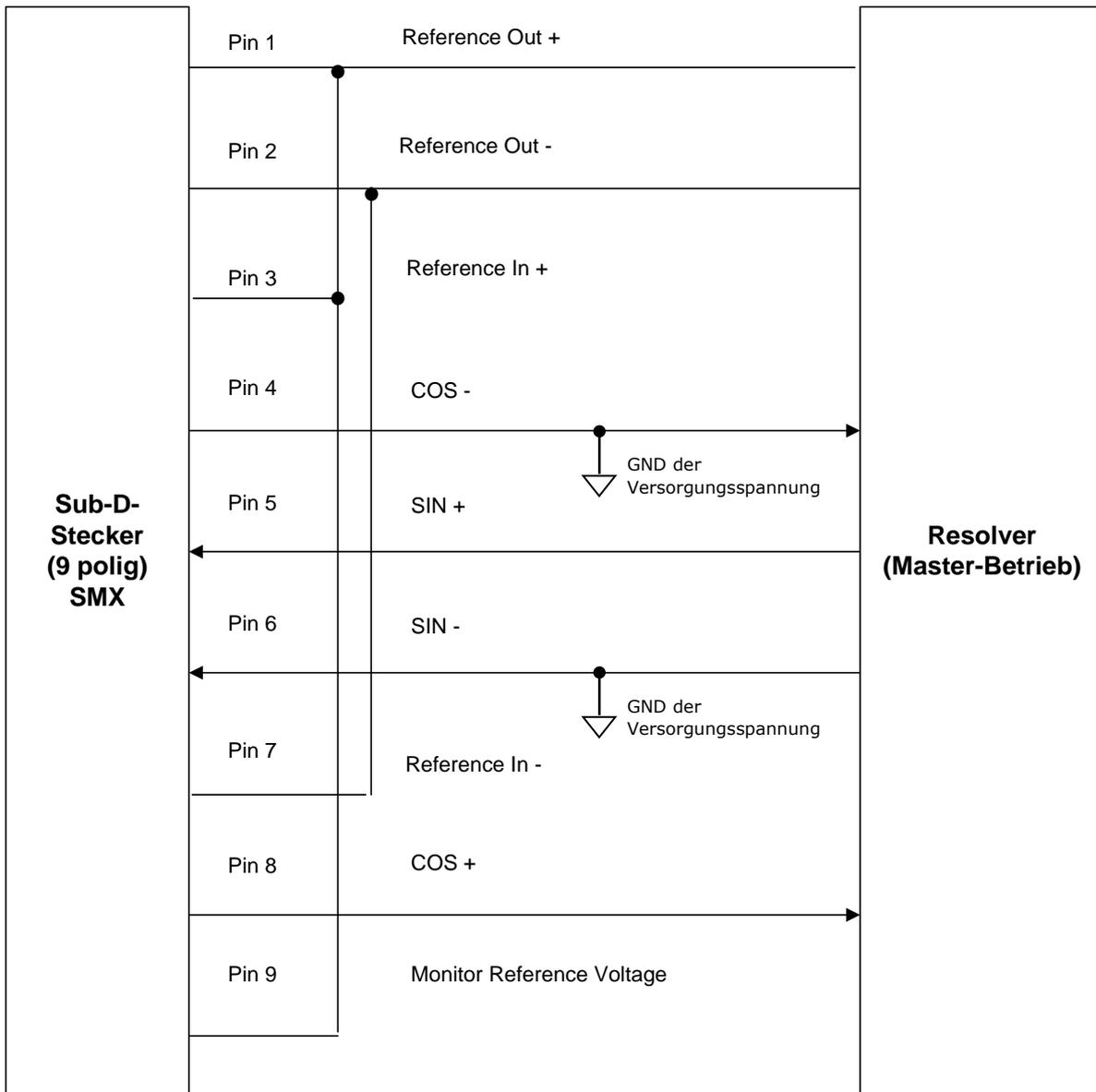
Die Pins 1, 3 und 7 bleiben offen und sind für spätere Erweiterungen reserviert.

## 5.11.3.4 Anschluss eines SIN/COS-Gebers



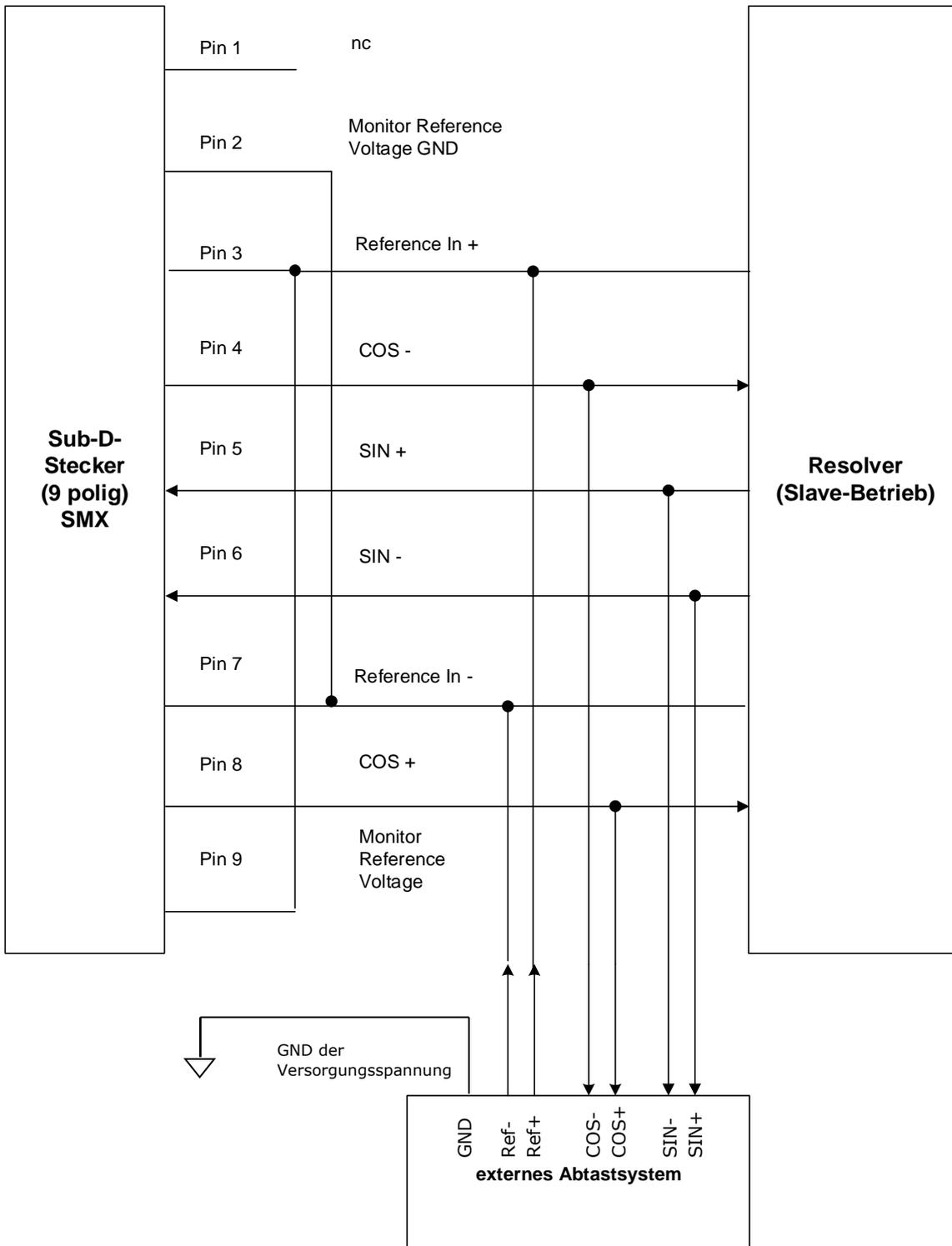
Die Pins 1, 3 und 7 bleiben offen und sind für spätere Erweiterungen reserviert.

## 5.11.3.5 Anschluss eines Resolvers als Master



Bei dieser Art der Anschaltung verlaufen die Taktsignale von der Baugruppe SMX zum Absolut-Encodern und die Daten vom Geber zur SMX.

## 5.11.3.6 Anschluss eines Resolvers als Slave



Bei dieser Art der Anschaltung werden die Taktsignale und die Daten mitgelesen. In diesem Beispiel wird der Geber nicht von der Baugruppe mit Spannung versorgt.

### 5.11.3.7 Anschluss Näherungsschalter SMX11/12

Anschluss erfolgt über den Steckverbinder X23 an den Digitalen Eingängen I5 ...I8.

Die genaue Pinbelegung ist abhängig welcher Encodertyp verwendet wird und wird im Verdrahtungsplan in der Programmieroberfläche angezeigt.

---

**HINWEIS**

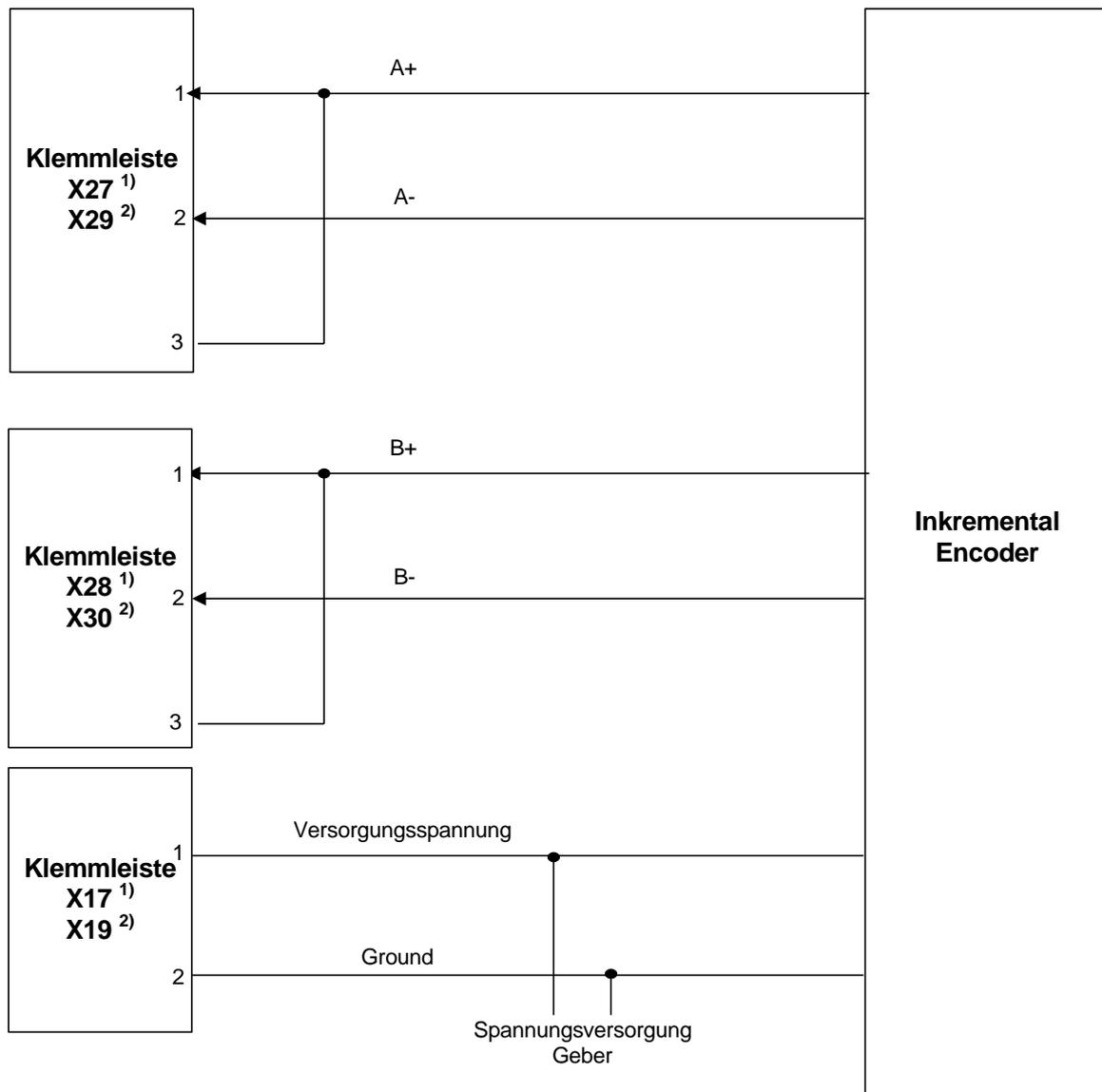
Bei Verwendung von HTL-Encoder ist darauf zu achten, dass die Spuren A+ und B+ oder A- und B- entsprechend kombiniert werden müssen.

---

### 5.11.3.8 Anschluss HTL/Naherungsschalter SMX11-2/2, SMX12-2/2

Anschluss erfolgt über den Steckverbinder X27 und X28, bzw. X29 und X30

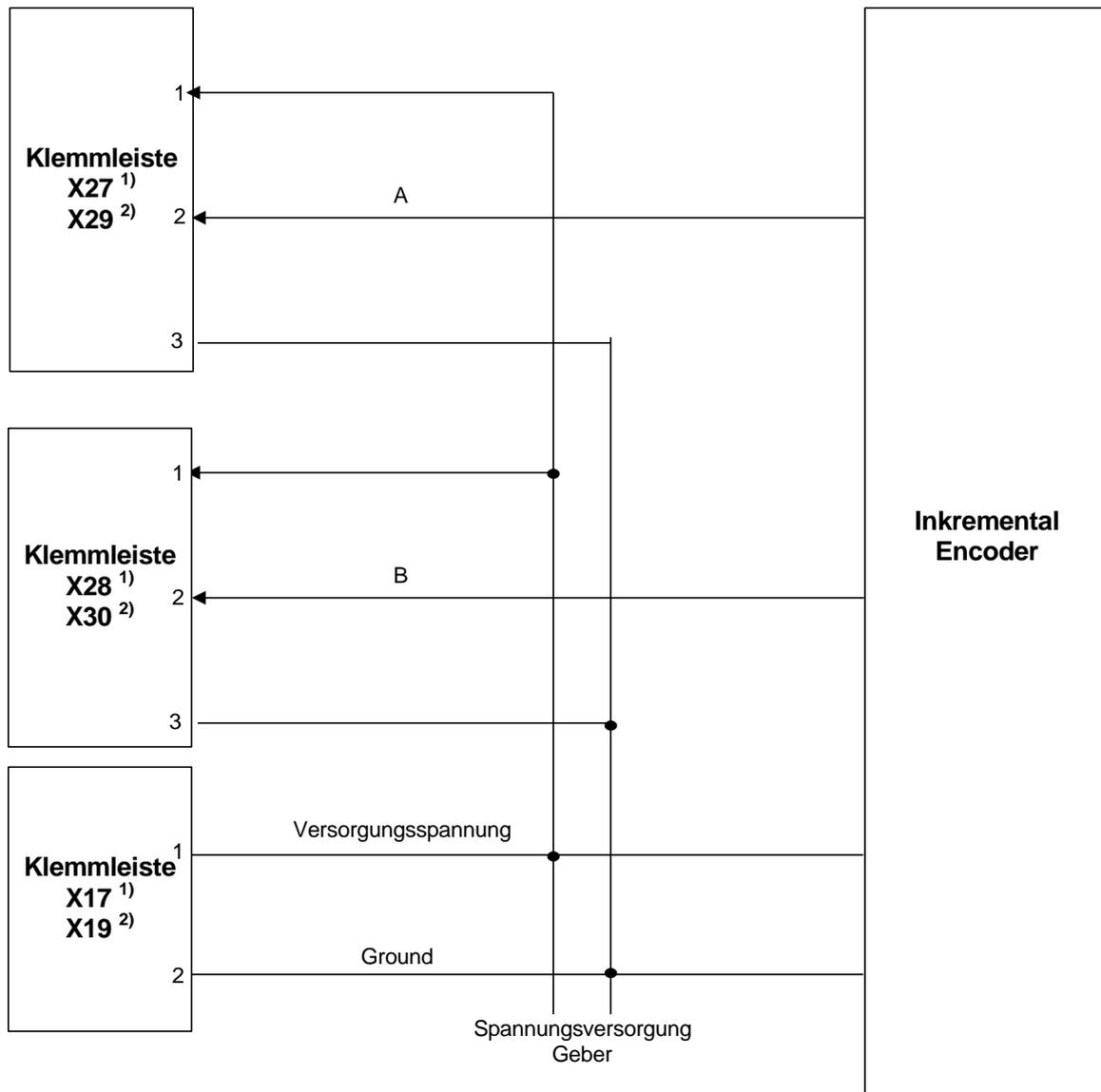
#### 5.11.3.8.1 HTL-Geber mit A+/A- bzw. B+/B- Signal



<sup>1)</sup>SMX11-2/2 Encoder 3

<sup>2)</sup>SMX12-2/2 Encoder 4

### 5.11.3.8.2 HTL-Geber mit A+ bzw. B+- Signal



<sup>1)</sup>SMX11-2/2 Encoder 3

<sup>2)</sup>SMX12-2/2 Encoder 4

## 5.12 Konfiguration der Messstrecken

### 5.12.1 Allgemeine Beschreibung der Geberkonfiguration

Die wichtigsten Eingangsgrößen für die Überwachungsfunktionen der Baugruppe sind sichere Position, Geschwindigkeit und Beschleunigung. Diese werden zweikanalig aus den angeschlossenen Sensorsystemen generiert. Für PL e nach EN ISO 13849-1 wird eine Architektur entsprechend Kategorie 4, d.h. durchgehend 2-kanalige Erfassung mit hohem Diagnosedeckungsgrad benötigt. Für etwaige einkanalige Anteile (z.B. mechanischer Anschluss des Sensors/Encoders mit nur einer Welle/Befestigung) können gegebenenfalls Fehlerausschlüsse nach EN ISO 13849-2 zugrunde gelegt werden. Für PL d nach EN ISO 13849-1 kann mit reduziertem Diagnosedeckungsgrad gearbeitet werden. Unter Berücksichtigung der zulässigen Fehlerausschlüsse nach EN ISO 13849-2 können u.U. auch einfach aufgebaute Sensorsysteme ausreichen (nur Geschwindigkeitsüberwachung).

Siehe hierzu Anhang A – Einstufung der Schaltertypen

Die weitere Konfiguration wird im Programmierhandbuch beschrieben:

HB-37480-820-01-xxF-DE Programmierhandbuch SafePLC2.pdf

### 5.12.2 Sensortyp Diagnosen

Es sind Absolut-Encoder und inkrementale Messsysteme möglich sowie Zählimpuls – erzeugende Näherungsschalter.

#### 5.12.2.1 Absolutencoder

##### 5.12.2.1.1 SSI

Dateninterface: Serial Synchron Interface (SSI) mit variabler Datenlänge von 12 bis 28 Bit.  
 Datenformat: Binär- oder Graycode,  
 Physical Layer: RS-422 kompatibel

##### SSI-Master-Betrieb:

Taktrate: 150kHz

##### SSI-Listener-Betrieb (Slavebetrieb):

Max. externe Taktrate 250 KHz <sup>1)</sup> bzw. 350 kHz <sup>2)</sup>.

Min. Taktpausezeit 150 µsec

Max. Taktpausezeit 1 msec

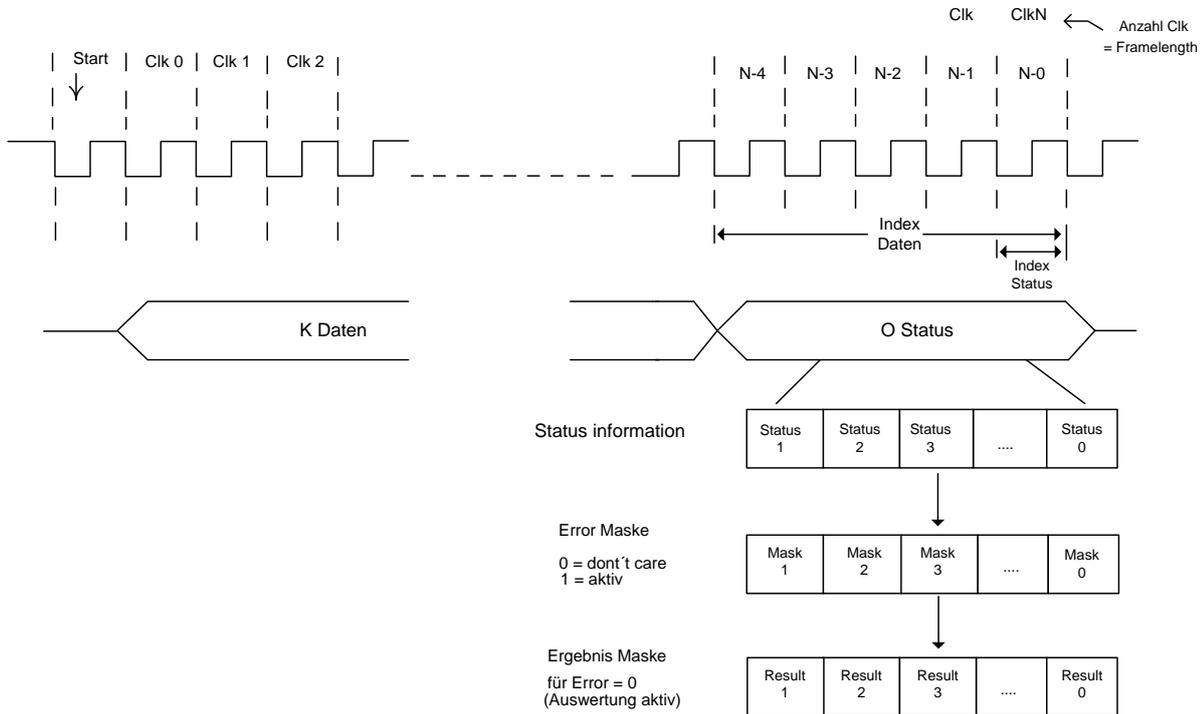
<sup>1)</sup> an X31/32

<sup>2)</sup> an X33/34

##### Diagnosen:

<b>Diagnose</b>	<b>Parameter</b>	<b>Fehlerschwelle</b>
Überwachung der Versorgungsspannung	Festwerte 5 V, 8V, 10V, 12V, 20V, 24V	+/- 20% +/-2% (Messtoleranz)
Überwachung Differenzpegel am Eingang	Festwert RS 485-Pegel	+/- 20% +/-2% (Messtoleranz)
Überwachung Clk-Frequenz	Festwert	100 kHz < f < 350 kHz
Plausibilität Geschwindigkeit versus Position	Festwert	$\Delta P < 2 * V * T$ mit T = 8 ms

Parametrierung des SSI-Formats:

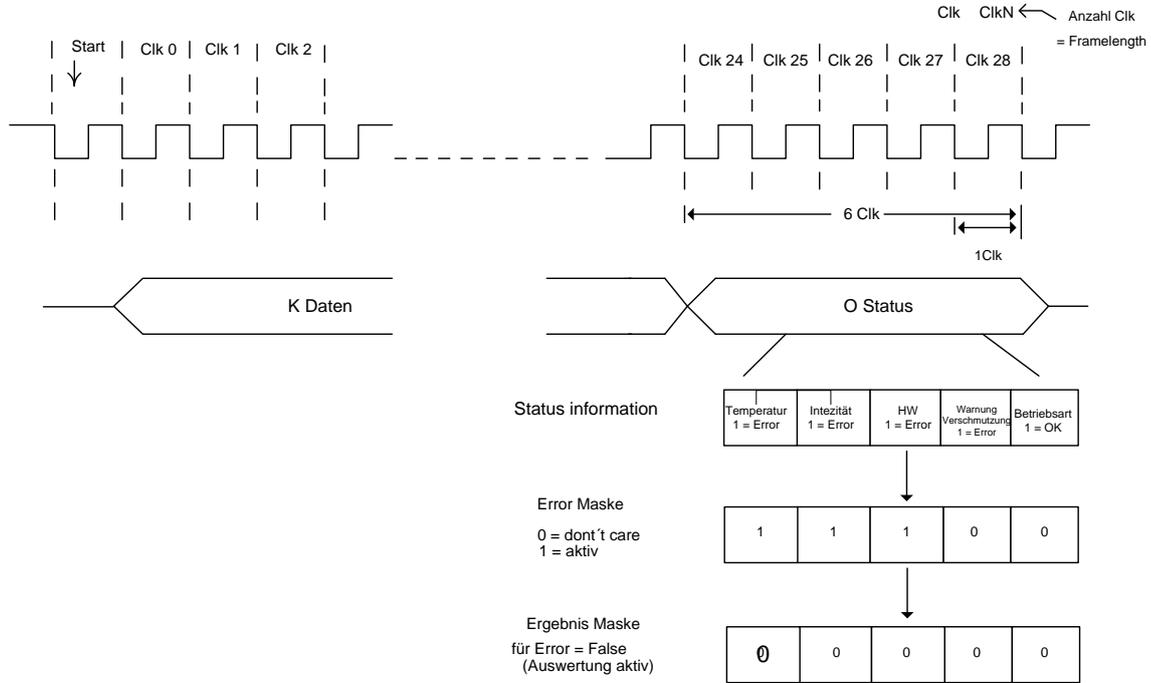


**Beispiel:**

SSI-Framelength: 28 Takte

Data-Length: 22 Bit

Status: 5 Bit, 3 Bit Error + 2 Bit Warnung/Betriebsbereit



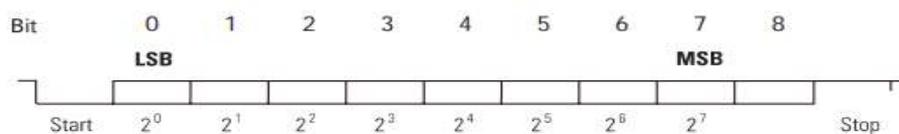
### 5.12.2.1.2 WCS (WCS3B-LS2xx)

Dateninterface:	RS-485-Schnittstelle
Datenformat:	Binär-Code (vorwärts/rückwärts)
Protokoll:	Datenprotokoll 1 / 2
Übertragungsrate:	62,5 kBits/s oder 187,5 kBit/s (konfigurierbar)
Messlänge:	max. 314,563 m (393204 Striche)
Auflösung:	+/- 0,4 mm (1250 Positionen/m)

1) An X35-1, X35-2

	<b>Parameter</b>	<b>Fehlerschwelle</b>
Überfahrgeschwindigkeit v	≤ 12,5 m/s	+/- 15,5 mm Toleranz, Y-Achse +/- 14 mm Toleranz, X-Achse
Zykluszeit	Festwert	T = 8 ms

#### Parameter des Byte-Formats:



Bei den Datenprotokoll 1 und 2 wird das 8. Datenbit als Unterscheidung zwischen Aufforderungsbyte und Antwortbytes verwendet.

<b>Wert</b>	<b>Beschreibung</b>
A0, A1	Eingang: Adresse für die Auswahl des Lesers
ERR	Ausgang: Fehler-bit
P00 ... P18	Ausgang: 19-Bit Positionswert / P00 = LSB
DB	Das Diagnosebit DB zeigt das Ergebnis der Selbstdiagnose des Lesekopfes an.
Sxx	Geschwindigkeit (in Vielfachen von 0,1 m/s), S00 = LSB
F0	Positionswert senden (0) / Diagnoseergebnis senden (1))
Byte 5 = 00011011 = 27	entspricht 2,7 m/s

#### Datenprotokoll 1

<b>Aufforderungsbyte zum WCS Lesekopf</b>									
<b>Byte</b>	<b>Bit 8</b>	<b>Bit 7</b>	<b>Bit 6</b>	<b>Bit 5</b>	<b>Bit 4</b>	<b>Bit 3</b>	<b>Bit 2</b>	<b>Bit 1</b>	<b>Bit 0</b>
	1	0	0	0	F0	0	0	A1	A0

**Antworttelegramm vom WCS Lesekopf**

Byte	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Byte 1	0	OUT	ERR	A1	A0	DB	P18	P17	P16
Byte 2	0	P15	P14	P13	P12	P11	P10	P09	P08
Byte 3	0	P07	P06	P05	P04	P03	P02	P01	P00
Byte 4	0	OUT	ERR	A1	A0	DB	P18	P17	P16
Byte 5	0	P15	P14	P13	P12	P11	P10	P09	P08
Byte 6	0	P07	P06	P05	P04	P03	P02	P01	P00

## Datenprotokoll 1 – mit Positions- und Geschwindigkeitsausgabe

**Aufforderungsbyte zum WCS Lesekopf**

Byte	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
	1	1	0	0	0	0	0	A1	A0

**Antworttelegramm vom WCS Lesekopf**

Byte	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Byte 1	0	OUT	ERR	A1	A0	DB	P18	P17	P16
Byte 2	0	P15	P14	P13	P12	P11	P10	P09	P08
Byte 3	0	P07	P06	P05	P04	P03	P02	P01	P00
Byte 4	0	SST	SP6	SP5	SP4	SP3	SP2	SP1	SP0
Byte 5	0	OUT	ERR	A1	A0	DB	P18	P17	P16
Byte 6	0	P15	P14	P13	P12	P11	P10	P09	P08
Byte 7	0	P07	P06	P05	P04	P03	P02	P01	P00
Byte 8	0	SST	SP6	SP5	SP4	SP3	SP2	SP1	SP0

## Datenprotokoll 2

**Aufforderungsbyte zum WCS Lesekopf**

Byte	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
	1	0	1	1	F0	0	0	A1	A0

**Antworttelegramm vom WCS Lesekopf**

Byte	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Byte 1	0	OUT	ERR	A1	A0	DB	P18	P17	P16
Byte 2	0	P15	P14	P13	P12	P11	P10	P09	P08
Byte 3	0	P07	P06	P05	P04	P03	P02	P01	P00
Byte 4	0	Exklusiv-oder-Verknüpfung Byte 1 ... Byte 3							

## Datenprotokoll 2- mit Positions- und Geschwindigkeitsausgabe

**Aufforderungsbyte zum WCS Lesekopf**

Byte	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
	1	1	1	1	0	0	0	A1	A0

**Antworttelegramm vom WCS Lesekopf**

Byte	Bit 8	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
Byte 1	0	OUT	ERR	A1	A0	DB	P18	P17	P16
Byte 2	0	P15	P14	P13	P12	P11	P10	P09	P08
Byte 3	0	P07	P06	P05	P04	P03	P02	P01	P00
Byte 4	0	SST	SP6	SP5	SP4	SP3	SP2	SP1	SP0
Byte 5	0	Exklusiv-oder-Verknüpfung Byte 1 ... Byte 3							

## Protokolldaten

F0	A1	A0	Lesekopfadresse
x	0	0	Lesekopfadresse 0
x	0	1	Lesekopfadresse 1
x	1	0	Lesekopfadresse 2
x	1	1	Lesekopfadresse 3
0	x	x	Sende Positionswert
1	x	x	Sende Diagnoseergebnis

## 5.12.2.2 Inkrementalgeber

Physical Layer: RS-422 kompatibel  
 Messsignal A/B: Spur mit 90 Grad Phasendifferenz  
 Maximale Frequenz der Eingangstakte: 200 KHz <sup>1)</sup> bzw. 250 kHz <sup>2)</sup>

<sup>1)</sup> an X31/32

<sup>2)</sup> an X33/34

Diagnosen:

Diagnose	Parameter	Fehlerschwelle
Überwachung der Versorgungsspannung	Festwerte 5 V, 8V, 10V, 12V, 20V, 24V	+/- 20% +/-2%(Messtoleranz)
Überwachung Differenzpegel am Eingang	Festwert RS 485-Pegel	+/- 20% +/-2%(Messtoleranz)
Überwachung des Zählsignals getrennt für jede Spur A/B	Festwert	dP > 4 Inkremente

## 5.12.2.3 SinusCosinus Geber – Standard Mode

Physical Layer: +/- 0.5 V<sub>ss</sub> (ohne Spannungsoffset)  
 Messsignal A/B: Spur mit 90 Grad Phasendifferenz  
 Maximale Frequenz der Eingangstakte: 200 KHz <sup>1)</sup> bzw. 250 kHz <sup>2)</sup>

<sup>1)</sup> an X31/32

<sup>2)</sup> an X33/34

Diagnosen:

Diagnose	Parameter	Fehlerschwelle
Überwachung der Versorgungsspannung	Festwerte 5 V, 8V, 10V, 12V, 20V, 24V	+/- 20% +/-2%(Messtoleranz)
Überwachung Amplitude SIN <sup>2</sup> +COS <sup>2</sup>	Festwert 1V <sub>SS</sub>	65% von 1 V <sub>SS</sub> +/- 2,5%(Messtoleranz)
Überwachung der Phase A/B	Festwert 90°	+/- 30° +/-5°Meßtoleranz)

## 5.12.2.4 SinusCosinus Geber – High Resolution Mode

Physical Layer:	+/- 0.5 V <sub>ss</sub> (ohne Spannungsoffset)
Messsignal A/B:	Spur mit 90 Grad Phasendifferenz
Maximale Frequenz der Eingangstakte:	15 kHz <sup>2)</sup>

Diagnosen:

Diagnose	Parameter	Fehlerschwelle
Überwachung der Versorgungsspannung	Festwerte 5 V, 8V, 10V, 12V, 20V, 24V	+/- 20% +/-2% (Messtoleranz)
Überwachung Amplitude SIN <sup>2</sup> +COS <sup>2</sup>	Festwert 1V <sub>SS</sub>	65% von 1 V <sub>SS</sub> +/- 2,5% (Messtoleranz)
Überwachung der Phase A/B	Festwert 90°	+/- 30° +/-5° (Messtoleranz)
Überwachung Quadrant Zählsignal / Signalphase	Festwert	+/- 45°

## 5.12.2.5 Proxi – Switch

Signalpegel:	24V / 0V
Max Zählimpulsfrequenz:	10kHz
Schaltlogik:	entprellt

Diagnosen:

Diagnose	Parameter	Fehlerschwelle
Überwachung der Versorgungsspannung	Festwert 24 V	+/- 20% +/-2% (Messtoleranz)

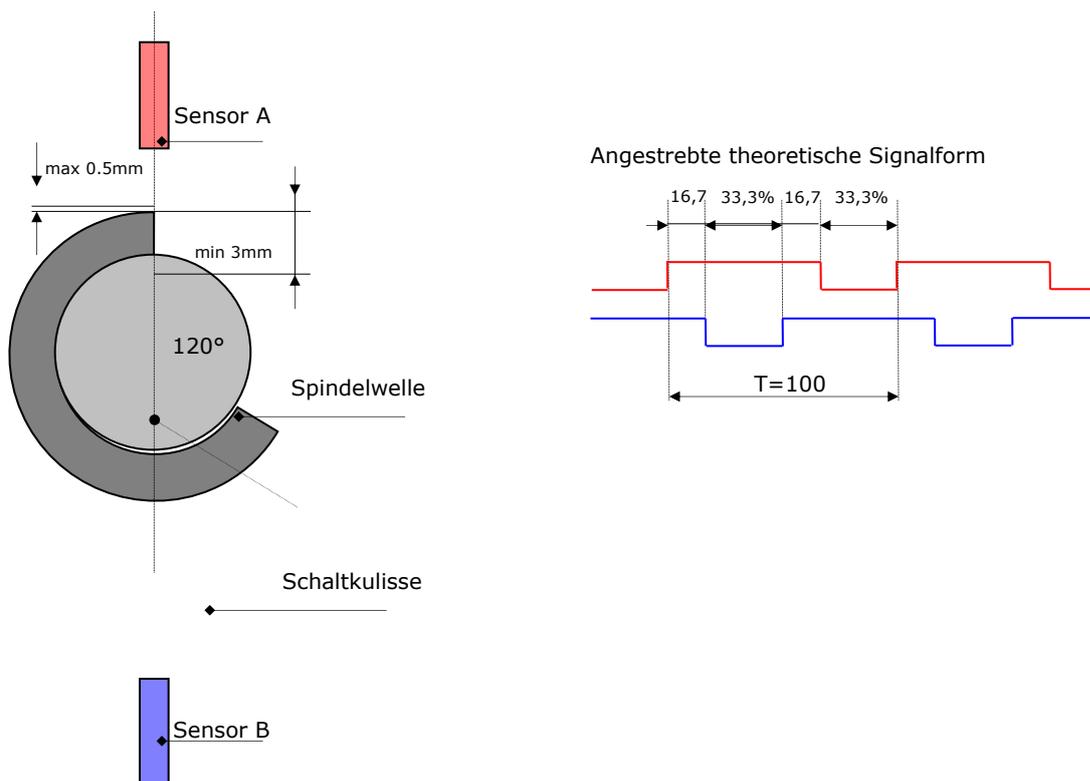
### 5.12.2.6 Erweiterte Überwachung Proxi – Switch / Proxi - Switch

Die erweiterte Überwachung deckt folgende Fehler auf:

- Ausfall der Versorgungsspannung
- Ausfall des Ausgangssignals in Treiberrichtung
- Funktionsausfall Proxi für High-Signal
- Unterbrechung Signalpfad
- Mechanische Dejustage Proxi / zu großer Schaltabstand Proxi

Zur Diagnose werden die beiden Statuszustände der Zählsignale zusätzlich synchron erfasst und logisch verglichen. Per Schaltkulisse muss eine Bedämpfung von jeweils mindestens einem der beiden Signale gewährleistet werden. Die Logik wertet diese Anordnungsvorschrift aus.

Gestaltung der Schaltkulisse



Die Diagnose ist auf mindestens folgende Grenzwerte auszulegen:

Max. Zählfrequenz:	4 kHz
Max. Austastung 0-Signal:	50%
Min. Überdeckung:	10%

Es ist folgende Auswertung in beiden Kanälen vorzunehmen:

<b>Signal A</b>	<b>Signal B</b>	<b>Ergebnis</b>
Low	Low	False
High	Low	True
Low	High	True
High	High	True

#### 5.12.2.7 HTL – Sensor

Signalpegel:	24V/0V
Physical Layer:	Push/Pull
Messsignal A/B :	Spur mit 90° Phasendifferenz
Max. Zählimpulsfrequenz:	200 kHz an X27/28 bzw. X29/30 (nur SMX11-2/2, SMX12-2/2)

#### Diagnosen:

<b>Diagnose</b>	<b>Parameter</b>	<b>Fehlerschwelle</b>
Überwachung der Versorgungsspannung	Festwert 24 V	+/- 20% +/-2%(Messtoleranz)
Überwachung Differenzpegel am Eingang	Festwert 24 V	+/- 20% +/-2%(Messtoleranz)
Überwachung des Zählsignals getrennt für jede Spur A/B	Festwert	ΔP > 4 Inkremente

#### 5.12.2.8 Resolver

Messsignal:	SIN/COS – Spur mit 90° Phasendifferenz
Max. Zählimpulsfrequenz	2 kHz/Pol
Auflösung:	9 Bit / Pol

#### Master-Mode:

Frequenz Referenzsignal:	8 kHz
--------------------------	-------

#### Slave-Mode

Frequenz Referenzsignal:	6 - 16 kHz
Referenzsignalform:	Sinus, Dreieck

Diagnosen:

<b>Diagnose</b>	<b>Parameter</b>	<b>Fehlerschwelle</b>
Überwachung Ratio	Festwerte 2:1, 3:2, 4:1	+/- 20% +/- 2%(Messtoleranz)
Überwachung Signalamplitude SIN <sup>2</sup> +COS <sup>2</sup>	Festwert	<2,8V +/- 5%(Messtoleranz)
Überwachung der Phase A/B	Festwert 90°	+/- 7° +/-2°(Messtoleranz)
Überwachung Ref.-Frequenz	Festwerte in Stufen von 1 kHz ..12 kHz, 14 kHz, 16 kHz	+/- 20% +/-5%(Messtoleranz)
Form Referenzsignal	Sinus, Dreieck, keine Überw.	40% Formabweichung
Überwachung Quadrant Zählsignal / Signalphase	Festwert	+/- 45°

**6 Reaktionszeiten der SMX**

Die Reaktionszeit ist eine wichtige sicherheitstechnische Eigenschaft und für jede Applikation / applikative Sicherheitsfunktion zu betrachten. Im nachfolgenden Kapitel sind die Reaktionszeiten für einzelne Funktionen, u.U. auch in Abhängigkeit von weiteren Parametern gelistet. Sind diese Angaben für eine spezifische Applikation nicht ausreichend ist das tatsächliche Zeitverhalten gegen das Sollverhalten durch gesonderte Messungen zu validieren. Dies betrifft insbesondere auch die Verwendung von Filterfunktionen.

**SICHERHEITS-  
HINWEIS**

- ➔ Die Reaktionszeiten sind für jede applikative Sicherheitsfunktion im Sollverhalten festzulegen und gegen den tatsächlichen Wert mit Hilfe der nachstehenden Angaben zu vergleichen.
- ➔ Bei Verwendung von Filterfunktionen ist besondere Vorsicht geboten. Je nach Filterlänge / -zeit kann es zu einer erheblichen Verlängerung der Reaktionszeit kommen die bei der sicherheitstechnischen Auslegung mit zu betrachten ist.
- ➔ Bei besonders kritischen Aufgabenstellungen ist das Zeitverhalten durch Messungen zu validieren.
- ➔ Bei Geräteanlauf / Alarm- bzw. Fehler-Reset können u.U. (abhängig vom Applikationsprogram) die Ausgänge für die Dauer der Reaktionszeit aktiv werden. Dies ist bei der Planung der Sicherheitsfunktionen zu berücksichtigen
- ➔ Bei Verwendung von sicheren Feldbusanbindungen (z.B. PROFIsafe, FSoE) ist die Systemlaufzeit (Watchdog) mit einzuberechnen.

## 6.1 Reaktionszeiten im Standardbetrieb

Grundlage der Berechnung von Reaktionszeiten ist die Zykluszeit des SMX Systems. Diese beträgt im Betrieb **T<sub>zyklus</sub> = 8 ms**. Die angegebenen Reaktionszeiten entsprechen der jeweiligen Maximallaufzeit für den konkreten Anwendungsfall innerhalb der SMX Baugruppe. Je nach Anwendung müssen noch weitere, applikationsabhängige Reaktionszeiten der verwendeten Sensorik und Aktuatoren hinzugerechnet werden, um die Gesamtlaufzeit zu erhalten.

<b>Funktion</b>	<b>Reaktionszeit [ms]</b>	<b>Erläuterung</b>
Aktivierung einer Überwachungsfunktion durch ENABLE mit anschließender Abschaltung über Digitalen Ausgang	24 *)	Aktivierung einer Überwachungsfunktion durch das ENABLE-Signal.
Aktivierung einer Überwachungsfunktion durch ENABLE mit anschließender Abschaltung über Sicherheitsrelais	47 *)	Aktivierung einer Überwachungsfunktion durch das ENABLE-Signal.
Reaktion einer bereits aktivierten <b>Überwachungsfunktion</b> inklusive PLC Bearbeitung bei Positions- und Geschwindigkeitsverarbeitung über Digitalen Ausgang	16 *)	Bei einer bereits über ENABLE aktivierten Überwachungsfunktion benötigt die Baugruppe <u>einen</u> Zyklus, um den aktuellen Geschwindigkeitswert zu berechnen. Im nächsten Zyklus wird nach Berechnung der Überwachungsfunktion die Information durch die PLC weiterverarbeitet und ausgegeben, d.h. nach implementierter Logik führt dies z.B. zum Schalten eines Ausganges.
Reaktion einer bereits aktivierten <b>Überwachungsfunktion</b> inklusive PLC Bearbeitung bei Positions- und Geschwindigkeitsverarbeitung über Sicherheitsrelais	39 *)	Bei einer bereits über ENABLE aktivierten Überwachungsfunktion benötigt die Baugruppe <u>einen</u> Zyklus, um den aktuellen Geschwindigkeitswert zu berechnen. Im nächsten Zyklus wird nach Berechnung der Überwachungsfunktion die Information durch die PLC weiterverarbeitet und ausgegeben, d.h. nach implementierter Logik führt dies z.B. zum Schalten eines Ausganges.
Aktivierung Digitaler Ausgang über Digitalen Eingang	16	Aktivierung eines Eingangs und Schalten des Ausgangs
Aktivierung Ausgang Relais über Digitalen Eingang	26	Aktivierung eines Eingangs und Schalten des Ausgangs
Deaktivierung Digitaler Ausgang über Digitalen Eingang	16	Deaktivierung eines Eingangs und damit Deaktivierung des Ausgangs
Deaktivierung Ausgang Relais über Digitalen Eingang	47	Deaktivierung eines Eingangs und damit Deaktivierung des Ausgangs
Mittelwertfilter (Einstellung siehe Geberdialog SafePLC <sup>2</sup> )	0 - 64	Gruppenlaufzeit des Mittelwertbildners. Diese Laufzeit wirkt nur auf Überwachungsfunktionen in Zusammenhang mit Position / Geschwindigkeit / Beschleunigung, jedoch nicht auf die Logikverarbeitung.
Analogfilter <ul style="list-style-type: none"> <li>• 1 (2Hz)</li> <li>• 2 (2Hz)</li> <li>• 3 (2Hz)</li> <li>• 4 (4Hz)</li> <li>• 5 (6Hz)</li> <li>• 6 (8Hz)</li> <li>• 7 (10Hz)</li> <li>• 8 (20Hz)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 760</li> <li>• 760</li> <li>• 760</li> <li>• 512</li> <li>• 268</li> <li>• 143</li> <li>• 86</li> <li>• 56</li> </ul>	Das Analogfilter wirkt nur auf die sicheren Analogeingänge aller Baugruppen mit Analogvarianten.  Reaktionszeiten der Analogeingangfilter bezogen auf die Eingangsfrequenz

### Hinweis:

\*) : Bei Verwendung eines Mittelwertfilters muss dessen Reaktionszeit aufaddiert werden.

## 6.2 Reaktionszeiten für FAST\_CHANNEL

FAST\_CHANNEL bezeichnet eine spezielle Eigenschaft der SMX auf Geschwindigkeitsanforderungen schneller zu reagieren, als dies mit der Bearbeitung des Sicherheitsprogramms im Normalzyklus (= 8 msec) möglich ist. Die Abtastzeit des FAST\_CHANNEL beträgt 2 msec.

Folgende Reaktionszeiten können angegeben werden:

- 4 msec (Worst Case Bedingung)

### SICHERHEIT SHINWEIS



#### Verwendung des FastChannel

Bei Verwendung des FAST\_CHANNEL ist zu beachten, dass eine Abschaltung in der oben angegebenen Zeit für eine vorgegebene Geschwindigkeitsschwelle nur dann stattfinden kann, falls die Sensorinformation über eine ausreichende Auflösung verfügt. Die kleinste auflösbare Schaltschwelle des FAST\_CHANNEL benötigt mindestens 2 Flankenwechsel am jeweils gewählten Sensorsystem innerhalb einer Zeit von 2 msec.

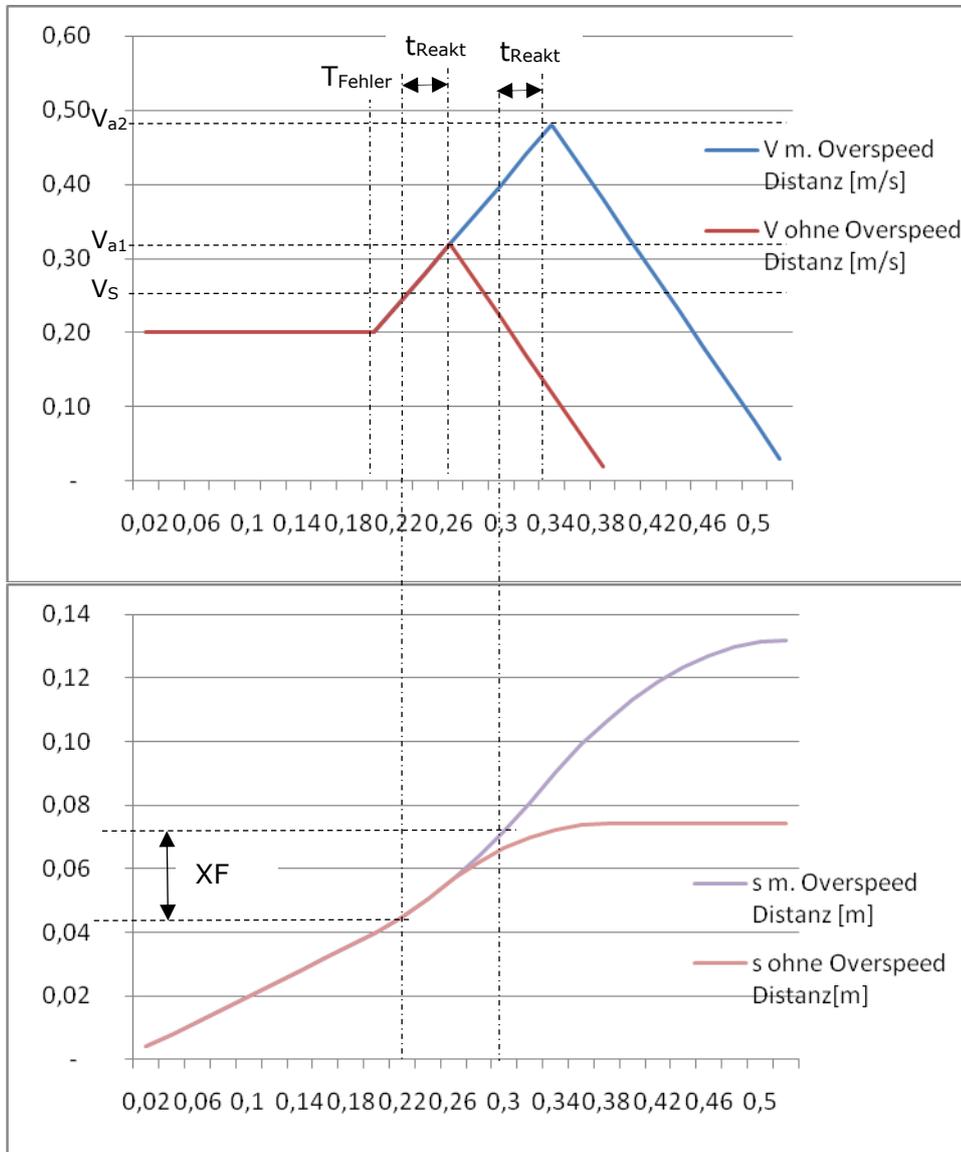
- ➔ Diese Funktion ist nur in Verwendung mit sicheren Halbleiterausgängen möglich.
- ➔ Der FAST\_CHANNEL darf nicht auf SSI-Listener wirken

## 6.3 Reaktionszeiten für Fehlerdistanzüberwachung

Für die Berechnung der Worst-Case Bedingung ergibt sich folgendes Berechnungsschema:

Systemgeschwindigkeit zum Abtastzeitpunkt	$V(t)$
Systemgeschwindigkeit bei Reaktion der SMX:	$V_A$
(tSchwellwert für Überwachung (SLS oder SCA):	$V_S = \text{konstant für alle } t$
Parametrierter Filterwert:	$XF = \text{konstant für alle } t$
Maximal mögliche Beschleunigung der Applikation:	$a_F = \text{konstant für alle } t$
Verzögerung nach Abschalten:	$a_V = \text{konstant für alle } t$
Abtastzeitpunkt für Eintritt eines Worst-Case Ereignisses:	$T_{\text{Fehler}}$
Reaktionszeit des SMX-Systems:	$t_{\text{Reakt}}$

Für die Worst-Case Betrachtung wird angenommen, dass sich der Antrieb zunächst mit einer Geschwindigkeit  $V(k)$  genau auf der parametrisierten Schwelle  $V_0$  bewegt und dann mit maximal möglichem Wert  $a_0$  beschleunigt.



**Diagramm:** Verhalten des Antriebs mit / ohne Overspeed Distanz

ür den Verlauf  $V$  und  $s$  ergeben sich ohne Overspeed Distanz folgende Zusammenhänge:

Parameter	Berechnungsverfahren	Bemerkung
$t_{Reakt}$	Wert aus Angabe Reaktionszeit SMX + Verzögerungszeit in externer Abschaltkette	Verzögerungszeit in externer Abschaltkette aus Angabe Relais- / Schütz-, Bremshersteller etc.
$a_F, a_V$	n.a.	Abschätzung aus Applikation
$V_{a1}$	$= V_s + a_F * t_{Reakt}$	

Für den Verlauf  $V$  und  $s$  mit Overspeed Distanz gilt:

Parameter	Berechnungsverfahren	Bemerkung
$t_{\text{Reakt}}$	Wert aus Angabe Reaktionszeit SMX + Verzögerungszeit in externer Abschaltkette	Verzögerungszeit in externer Abschaltkette aus Angabe Relais- / Schütz-, Bremshersteller etc.
$a_F, a_v$	n.a.	Abschätzung aus Applikation
$V_{a2}$	$= a_F * t_{\text{Reakt}} + (V_S^2 + 2 * a_F * XF)^{1/2}$	

Der Filter verschiebt in seiner Wirkung die eingestellte Geschwindigkeitsschwelle  $V_a$  um einen Betrag **delta\_v\_filter** nach oben. Für die Applikation sind die neuen Werte für die Reaktionszeit ( $T_{\text{react}} = T_{\text{smx}} + T_{\text{filter}}$ ), sowie die daraus resultierende Geschwindigkeit bei Abschaltung durch SMX zu berücksichtigen.

## 6.4 Reaktionszeiten bei Verwendung der SMX 31x/2

Grundlage der Berechnung von Reaktionszeiten ist die Zykluszeit des Systems SMX. Diese beträgt im Betrieb **T<sub>zyklus</sub> = 8 ms**. Die angegebenen Reaktionszeiten entsprechen der jeweiligen Maximallaufzeit für den konkreten Anwendungsfall innerhalb der SMX Baugruppe. Je nach Anwendung müssen noch weitere, applikationsabhängige Reaktionszeiten der verwendeten Sensorik und Aktuatoren hinzugerechnet werden, um die Gesamtlaufzeit zu erhalten.

<b>Funktion</b>	<b>Benennung</b>	<b>Reaktionszeit [ms]</b>	<b>Erläuterung</b>
Worst-Case Verzögerungszeit Eingang in der Basisbaugruppe zum PAE	T <sub>IN_BASE</sub>	10	z.B. Aktivierung einer Überwachungsfunktion durch ein Eingangssignal in der Basisbaugruppe
Worst-Case Verzögerungszeit Eingang SMX31 zur PAE in Basisbaugruppe	T <sub>IN_31</sub>	18	z.B. Aktivierung einer Überwachungsfunktion durch ein Eingangssignal in der Erweiterungsbaugruppe SMX31
Verarbeitungszeit PAE zu PAA in Basisbaugruppe	T <sub>PLC</sub>	8	Abschaltung durch eine Überwachungsfunktion oder durch einen Eingang im PAE
Aktivierung / Deaktivierung Digitaler Ausgang in Basisbaugruppe aus PAA	T <sub>OUT_BASE</sub>	-	Aktivierung oder Deaktivierung eines Ausgangs in der Basisbaugruppe nach Änderung im PAA
Aktivierung / Deaktivierung Digitaler Ausgang in Erweiterungsbaugruppe über PAA in Basisbaugruppe	T <sub>OUT_31</sub>	8	Aktivierung oder Deaktivierung eines Ausgangs in der Erweiterungsbaugruppe SMX31 nach Änderung im PAA der Basisbaugruppe

### Ermittlung der Gesamtreaktionszeit

$$T_{\text{TOTAL}} = T_{\text{IN}} + T_{\text{PLC}} + T_{\text{OUT}}$$

#### Beispiel 1:

Eingang auf Erweiterungsbaugruppe, Aktivierung von SLS und Verarbeitung in PLC, Ausgang auf Basisbaugruppe

$$T_{\text{TOTAL}} = T_{\text{IN}_31} + T_{\text{PLC}} + T_{\text{OUT}_\text{Base}} = 18 \text{ ms} + 8 \text{ ms} + 0 \text{ ms} = 24 \text{ ms};$$

Beispiel 2:

Eingang auf Basisbaugruppe, Aktivierung von SLS und Verarbeitung in PLC, Ausgang auf Erweiterungsbaugruppe

$$T_{\text{TOTAL}} = T_{\text{IN\_Base}} + T_{\text{PLC}} + T_{\text{OUT\_31}} = 10 \text{ ms} + 8 \text{ ms} + 8 \text{ ms} = 26 \text{ ms};$$

Beispiel 3:

Eingang auf Erweiterungsbaugruppe, Aktivierung von SLS und Verarbeitung in PLC, Ausgang auf Erweiterungsbaugruppe

$$T_{\text{TOTAL}} = T_{\text{IN\_31}} + T_{\text{PLC}} + T_{\text{OUT\_31}} = 18 \text{ ms} + 8 \text{ ms} + 8 \text{ ms} = 34 \text{ ms};$$

## 6.5 Reaktionszeiten bei Verwendung SCA Extended

Bei der Firmware Version 05.00.04.19 sind 240 zusätzliche SCA Bausteine verfügbar. Diese sind ausschließlich für den Modus „Positionsüberwachung“ konfigurierbar.

Die interne Abarbeitung der zusätzlichen SCA-Bereich wird auf mehrere Zyklen verteilt.

Je Zyklus werden 30 SCAs abgearbeitet. Das heißt, bei Verwendung der erweiterten SCAs erhöht sich die Reaktionszeit auf  $(8+1) \cdot \text{Baugruppenzykluszeit}$ .

Diese Erhöhung der Reaktionszeit ist unabhängig von der Anzahl der verwendeten SCAs und muss immer berücksichtigt werden.

---

**HINWEIS**

Diese Standard SCA-Blöcke sind hier nicht betroffen. Diese werden weiterhin im Standard Baugruppenzyklus abgearbeitet.

---

## 7 Inbetriebnahme

### 7.1 Vorgehensweise

Eine Inbetriebnahme darf nur durch qualifiziertes Personal vorgenommen werden!  
Beachten Sie bitte bei der Inbetriebnahme die Sicherheitshinweise!

### 7.2 Einschaltsequenzen

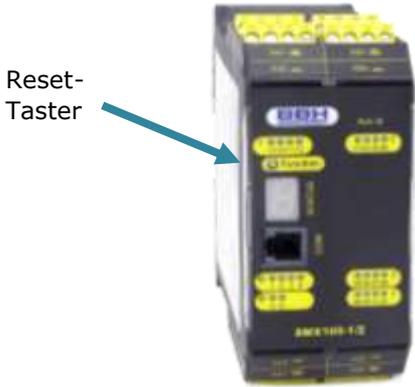
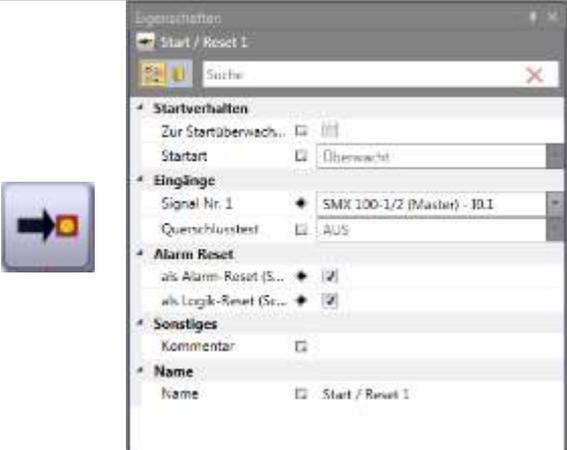
Nach jedem Neustart der Baugruppe werden bei fehlerfreiem Lauf folgende Phasen durchlaufen und an der frontseitigen Siebensegmentanzeige angezeigt:

<b>7 Segment Anzeige</b>	<b>Mode</b>	<b>Beschreibung</b>	
„1“	STARTUP	Synchronisation zwischen beiden Prozessorsystemen und Prüfung der Konfiguration-/Firmwaredaten	
„2“	SENDCONFIG	Verteilung der Konfigurations-/Firmwaredaten und nochmalige Prüfung dieser Daten. Anschließend Bereichsprüfung der Konfigurationsdaten.	
„3“	STARTUP BUS	Falls vorhanden, Initialisierung eines Bussystems	
„4“	RUN	Normalbetrieb des Systems. Alle Ausgänge werden nach dem aktuellen Zustand der Logik geschaltet.	
„5“	STOP	Im Stop-Mode können Parameter- und Programmdatei extern geladen werden.	
„A“	ALARM	Alarm kann über Digitaleingang oder frontseitigen Quittierungstaster rückgesetzt werden.	
„E“	ECS-Alarm ICS-Alarm ACS-Alarm	ECS-Alarm kann über Digitaleingänge oder frontseitigem Quittierungstaster rückgesetzt werden.	
„F“	Fehler	Fehler kann nur über EIN/AUS der Baugruppe rückgesetzt werden.	
„.“	FBus Status	<b>Slave F-Bus (PROFI-safe/FSoE):</b>	
		aus:	F-Bus nicht verwendet
		langsames Blinken:	F-Bus konfiguriert, keine Verbindung zum Master
		schnelles Blinken:	Verbindung zum Master, F-Bus Aktivierung ausstehend
		ein:	F-Bus verbunden

### 7.3 Reset-Verhalten

Die Reset-Funktion differenziert sich in eine Anlauffunktion nach Spannungswiederkehr = General Reset und einen Status-/Alarm-Reset = internal Reset. Letzterer wird über den frontseitigen Taster oder einen entsprechend konfigurierten Eingang = Reset-Element mit aktivierter „Alarm-Reset“-Funktion ausgelöst. Nachstehende Tabelle gibt eine Übersicht zu den Reset-Funktionen und deren Wirkung.

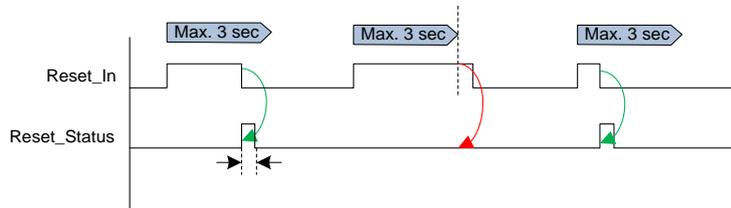
#### 7.3.1 Resettypen und auslösendes Element

Reset-Typ	Auslösendes Element	Bemerkung
General Reset	Spannungswiederkehr / Geräteanlauf	Reset-Funktion nach einem kompletten Aus- und Einschalten des Gerätes
Internal Reset		Auslösen des internen Reset mittels frontseitigen Reset-Taster
		Konfigurieren eines Reset-Eingangs

### 7.3.2 Zeitverhalten Reset

Der Reset-Eingang für den internen Reset wird im „RUN“-Mode zeitlich überwacht. Ein interner Reset wird mit der fallenden Flanke des Reset-Eingangs ausgelöst unter der Bedingung

$T < 3 \text{ sec}$  zwischen steigender / fallender Flanke.

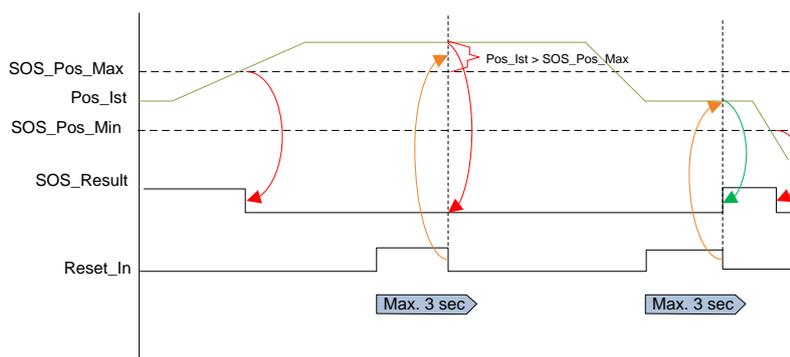


### 7.3.3 Reset-Funktion

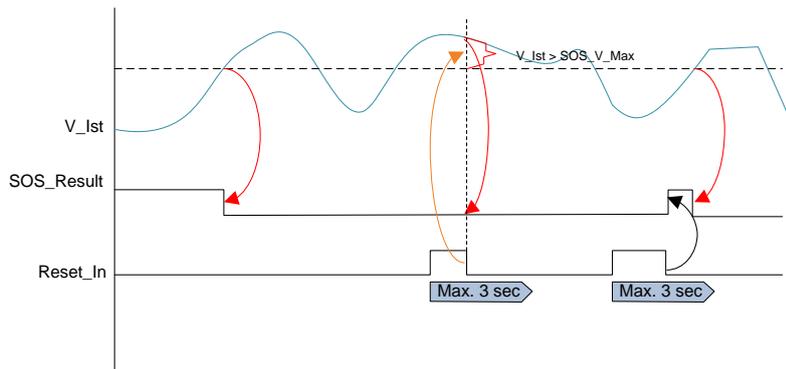
<b>Funktionseinheit</b>	<b>Power-Reset (POR)</b>	<b>Interner Reset</b>	<b>Funktion</b>
Fatal Error	X		Rücksetzen Fehler
Alarm	X	X	Rücksetzen Alarm
Überwachungsfunktionen	X	X	Rücksetzen einer angesprochen Überw.-Funktion
Flip-Flop	X	X	Status = Reset
Timer	X	X	Timer = 0

Der Status der Überwachungsfunktionen wird nach einem Reset neu gebildet

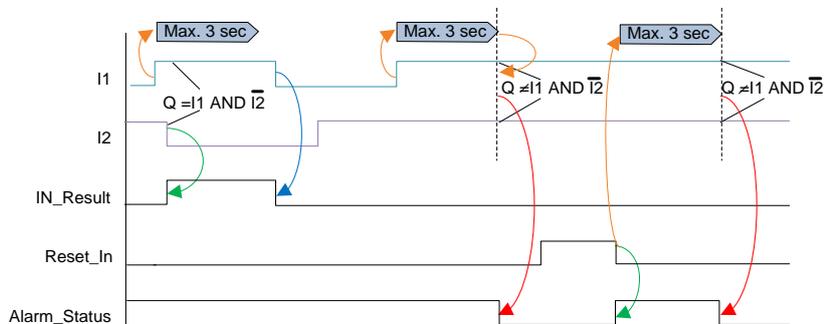
- ⇒ Prozesswerte führen bei Überschreiten der parametrisierten Grenzen zu keiner Änderung des Ausgangsstatus der Überwachungsfunktion
- ⇒ Zeitbasierende Funktionen - Timer führen zu einem Rücksetzen des Ausgangsstatus der Überwachungsfunktion. Ein Ansprechen erfolgt nur bei neuerlichem Überschreiten der parametrisierten Grenzwerte



Prozesswert (Position) => keine Änderung des Ausgangsstatus bei Reset im Alarmzustand



Prozesswert (Geschwindigkeit) => keine Änderung des Ausgangsstatus bei Reset im Alarmzustand



Zeitbasierende Funktion => Rücksetzen des Ausgangszustands, Ansprechen bei neuerlichem Überschreiten der Grenze

#### SICHERHEITS -HINWEIS



- Bei zeitbasierenden Funktionen, z.B. zeitliche Überwachung von komplementären Eingangssignalen, wird der Ausgangszustand rückgesetzt und erst bei neuerlichem Überschreiten des (zeitlichen) Grenzwertes ein als fehlerhaft definierter Zustand detektiert.
- Zur Absicherung gegen falsche Benutzung, z.B. wiederholtes Auslösen der Reset-funktion zur Umgehung eines Alarmzustandes, müssen gegebenenfalls applikativ Maßnahmen in der PLC-Programmierung ergriffen werden.

### 7.3.3.1 Beispiel Reset-Funktion mit Absicherung gegen falsche Benutzung

**Funktion:**

An einer Maschine soll eine Absicherung des Gefahrenbereichs im Normalbetrieb durch eine trennende Schutzeinrichtung und im Einrichtbetrieb durch einen Zustimmungstaster in Verbindung mit Stillstandsüberwachung und sicher reduzierter Geschwindigkeit erfolgen.

Das Vorhandensein der trennenden Schutzeinrichtung wird durch einen elektrischen Sensor überwacht. Bei geöffneter Schutzeinrichtung ist ein Verfahren nur bei betätigtem Zustimmungstaster möglich.

Im Programm wird dies durch eine Funktion „Schutztüre“ (2-kanalig mit Zeitüberwachung) und einer Funktion „Zustimmung“ realisiert.

Das Logiksignal „Schutztüre“ wird mittels einer Eingangsvorverarbeitung mit komplementären Eingängen und Zeitüberwachung erzeugt. Die Zeitüberwachung dieses Elements ist fest auf 3 Sekunden eingestellt.

Bei offener Schutztüre (Signal „LOW“ am Schalterausgang X23.1 und X23.2 (ID 369)) kann die Achse mit reduzierter Geschwindigkeit verfahren werden, wenn die Zustimmung X14.1 und X14.2 (ID 318) aktiv ist.

**Problemstellung:**

Wird ein Fehler „Querschuss“ am Schutztüre Eingang simuliert, dann zeigt die SMX-Baugruppe den Alarm 6701 an.

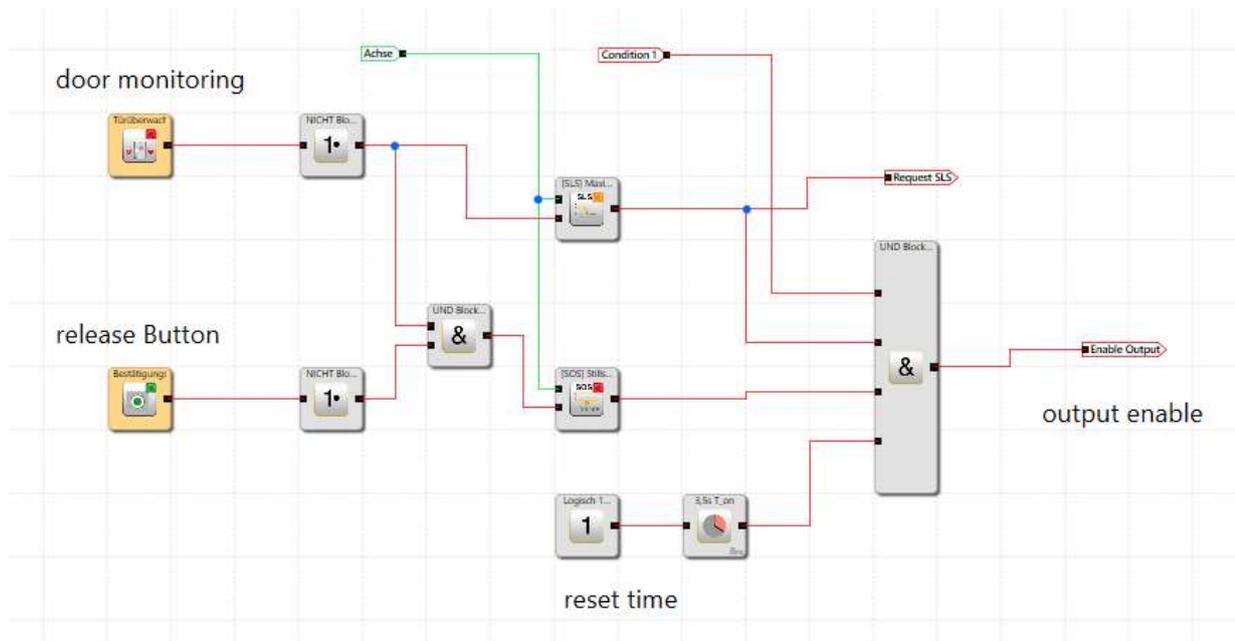
Dieser kann quittiert werden und das Signal „Schutztüre“ (ID 369) bleibt korrekterweise auf „0“.

Nach Ablauf der Zeitüberwachung von 3 Sekunden wird erneut der Alarm 6701 ausgelöst.

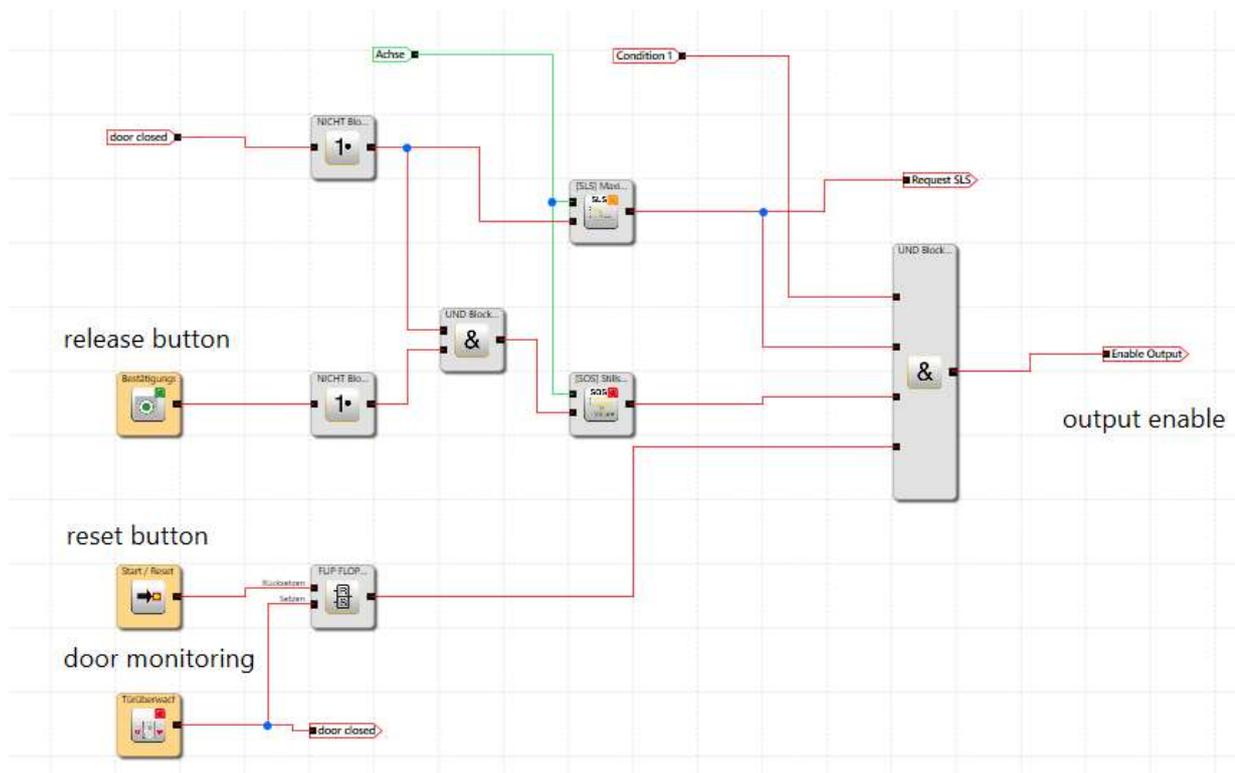
Wird in diesem Zeitraum die Zustimmung gedrückt, kann die Achse wieder für 3 Sekunden verfahren werden.

### Applikative Maßnahme:

Durch Verknüpfung innerhalb des PLC-Programms wird eine Aktivierung der Ausgänge unter zeitlicher Umgehung des Alarmzustandes verhindert.



**Beispiel 1:** Die Freigabefunktion der Ausgänge (ID 88) wird zusätzlich mit einem „Reset-Timer“ verknüpft. Dieser verhindert für  $t > 3$  sec die Aktivierung der Ausgänge nach einem Reset => die neuerliche Wirkung einer zeitlichen Überwachung wird sichergestellt.



Beispiel 2: Die Freigabefunktion der Ausgänge (ID 88) wird zusätzlich mit einem FF verknüpft. Dieses verhindert die Aktivierung der Ausgänge nach einem Reset und anstehenden Fehler im Eingangskreis. Erst nach 1-maligem Anlegen eines fehlerfreien Eingangssignals werden die Ausgänge freigegeben.

## 7.4 LED Anzeige

Farbe	Mode	Beschreibung
grün	„blinkend“	System OK, Konfiguration validiert
gelb	„blinkend“	System OK, Konfiguration noch nicht validiert
rot	„blinkend“	Alarm
rot	„dauerhaft“	Fatal Error
gelb - rot	„blinkend“	System OK, Konfiguration nicht validiert, SMMC konfiguriert aber Teilnehmer fehlt
grün - rot	„blinkend“	System OK, Konfiguration validiert, SMMC konfiguriert aber Teilnehmer fehlt

### HINWEIS

Für alle Betriebszustände außer RUN werden die Ausgänge von der Firmware passiviert, d.h. sicher abgeschaltet. Im Zustand RUN ist der Zustand der Ausgänge abhängig vom implementierten PLC-Programm.

## 7.5 Parametrierung

Die Parametrierung erfolgt über das Programm SafePLC<sup>2</sup>. Um die Daten an die Baugruppe senden zu können wird ein Programmieradapter benötigt dessen Treiber vor dem Benutzen erstmals installiert werden muss.

Die Beschreibung der Parametrierung siehe:

HB-37480-820-01-xxF-DE Programmierhandbuch SafePLC2.pdf

## 7.6 Funktionsprüfung

Um die Sicherheit der Baugruppe zu gewährleisten muss einmal pro Jahr eine Funktionsprüfung der Sicherheitsfunktionen durchgeführt werden. Dazu müssen die in der Parametrierung verwendeten Bausteine (Eingänge, Ausgänge, Überwachungsfunktionen und Logikbausteine) hinsichtlich ihrer Funktion bzw. Abschaltung getestet werden.

Siehe:

HB-37480-820-01-xxF-DE Programmierhandbuch SafePLC2.pdf

## 7.7 Validierung

Für die Sicherstellung der implementierten Sicherheitsfunktionen muss vom Anwender nach erfolgter Inbetriebnahme und Parametrierung eine Überprüfung und Dokumentation der Parameter und Verknüpfungen vorgenommen werden. Dies wird durch den Validierungsassistenten in der Programmieroberfläche unterstützt (siehe Kapitel Sicherheitstechnische Prüfung).

Für die Sicherstellung der implementierten Sicherheitsfunktionen muss vom Anwender nach erfolgter Inbetriebnahme und Parametrierung eine Überprüfung und Dokumentation der Parameter und Verknüpfungen vorgenommen werden. Dies wird durch die Parametriersoftware SafePLC<sup>2</sup> unterstützt.

(siehe HB-37480-820-01-xxF-DE Programmierhandbuch SafePLC2.pdf)

Auf den ersten zwei Seiten können allgemeine Angaben zur Anlage gemacht werden. Auf den folgenden Seiten des Validierungsreports werden alle verwendeten Funktionen mit ihren Parametern als Einzelnachweis der sicherheitstechnischen Prüfung abgedruckt.

**Hier müssen Sie die folgenden Eintragungen zwingend vornehmen:**

- Seriennummer (identisch zur Seriennummer auf dem Typenschild)
- Identität zur Baugruppe

Hier bestätigt der verantwortliche Prüfer der Sicherheitsbaugruppe, dass der in der Programmieroberfläche angezeigte CRC identisch ist mit dem in der SMX-Baugruppe hinterlegtem CRC.

Nach der Eingabe aller Header-Daten kann der Validierungsreport über die Schaltfläche "Speichern" generiert werden. Das Parametrierwerkzeug erzeugt dann einen Report (.PDF) mit dem Dateinamen des Programmdatensatzes. Der Report enthält folgende Informationen:

- Die 3 Seiten der oben editierten Header-Daten
- Die Konfiguration der Geber
- Die Parameter der vorhandenen Überwachungsfunktionen
- PLC Programm als Anweisungsliste

Nach der Übertragung der Konfigurations- und Programmdateien zur SMX-Baugruppe blinkt die Status-LED in der Farbe Gelb. Dies zeigt an, dass die Konfigurationsdaten noch nicht validiert wurden. Mit Bestätigung der Taste „KONFIGURATION SPERREN“ am Ende des Validierungsdialogs werden die Daten als „Validiert“ gekennzeichnet und die LED blinkt in der Farbe „Grün“.

**9.1 Modifikation / Umgang mit Änderungen am Gerät**

Wartungsarbeiten sind ausschließlich von qualifiziertem Personal vorzunehmen.

Regelmäßige Wartungsarbeiten müssen nicht durchgeführt werden.

---

**HINWEIS**    **Reparatur**

Geräte sind immer komplett zu tauschen.  
Eine Reparatur des Gerätes kann nur im Werk durchgeführt werden.

---

---

**ACHTUNG**    **Garantie**

Mit unzulässigem Öffnen der Baugruppe erlischt die Garantie.

---

---

**ACHTUNG****Bei unzulässiger Modifikation**

Bei Modifikation der Baugruppe erlischt die Sicherheitszulassung!

---

## 9.2 Tausch einer Baugruppe

Beim Tausch einer Baugruppe sollte folgendes beachtet werden:

- Stromrichter von der Hauptversorgung trennen.
- Spannungsversorgung für das Gerät ausschalten und Verbindung lösen.
- Geberstecker abziehen
- Alle weiteren steckbaren Verbindungen entfernen.
- Baugruppe von der Hutschiene nehmen und EMV-gerecht verpacken.
- Neue Baugruppe auf der Hutschiene anbringen.
- Alle Verbindungen wiederherstellen.
- Stromrichter einschalten.
- Versorgungsspannung einschalten.
- Gerät konfigurieren

---

**HINWEIS** Grundsätzlich darf kein steckbarer Anschluss der SMX Baugruppe unter Spannung getrennt oder wieder gesteckt werden. Insbesondere bei den angeschlossenen Positions- bzw. Geschwindigkeitssensoren besteht die Gefahr einer Zerstörung des Sensors.

---

## 9.3 Wartungsintervalle

<b>Austausch Baugruppe</b>	Siehe Technische Daten
<b>Funktionsprüfung</b>	Siehe Kapitel Inbetriebnahme

## 10 Technische Daten

### 10.1 Umweltbedingungen

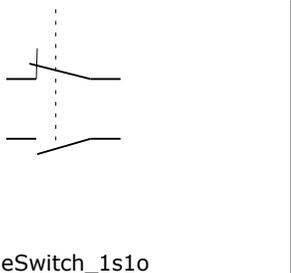
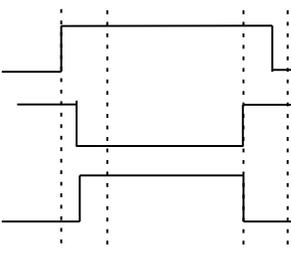
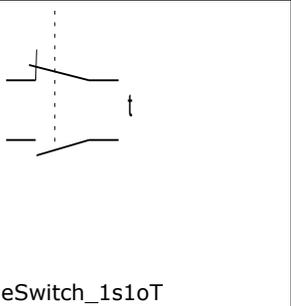
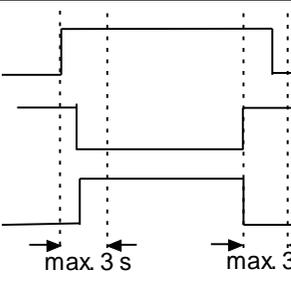
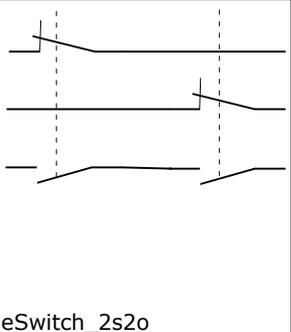
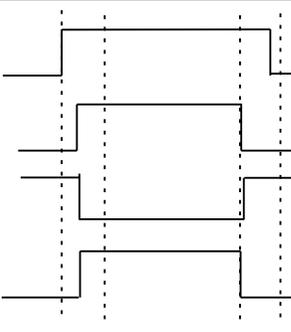
<b>Schutzklasse</b>	IP 20
<b>Betriebsumgebungstemperatur</b>	0°C* ... +50°C
<b>Lagertemperatur</b>	-25°C ... +70°C
<b>Klimaklasse</b>	3k3 nach DIN 60 721
<b>Min-, Maximal relative Luftfeuchte (keine Betauung)</b>	5% - 85%
<b>Überspannungskategorie</b>	III
<b>Verschmutzungsgrad</b>	2
<b>Betriebsmitteleinsatz</b>	2000m

### 10.2 Sicherheitstechnische Kenndaten

<b>Max. erreichbare Sicherheitsklasse</b>	SIL 3 gemäß IEC 61508 Kategorie 4 gemäß EN ISO 13849-1 Performance-Level e gemäß EN ISO 13849-1	
<b>Systemstruktur</b>	2-kanalig mit Diagnose (1002) nach IEC 61508 Architektur Kategorie 4 nach EN ISO 13849-1	
<b>Auslegung der Betriebsart</b>	„high demand“ gemäß IEC 61508 (hohe Anforderungsrate)	
<b>Wahrscheinlichkeit eines gefährbringenden Ausfalls pro Stunde (PFH-Wert)</b>	SMX1x/2	PFH = 12,6 FIT
	SMX3x/2	PFH = 9,2 FIT
	SMXxR/2 (1-kanalig)	PFH = 20 FIT
	SMXxR/2 (2-kanalig)	PFH = 1,0 FIT
	20 Jahre, danach muss die Baugruppe ersetzt werden	
Spezifische Werte gemäß Tabellen "Sicherheitstechnische Kenndaten"		
<b>Proof-Test-Intervall (IEC 61508)</b>	20 Jahre, danach muss die Baugruppe ersetzt werden	

11 Schalertypen

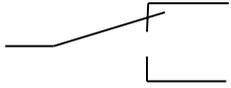
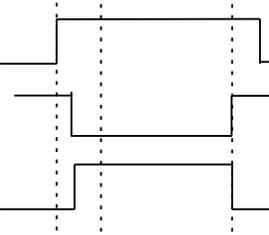
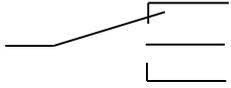
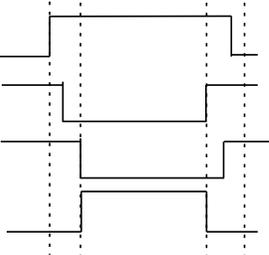
Typ	Schaltzeichen	Wahrheitstabelle	Logikfunktion	Funktionsblock	Funktion																
1	 eSwitch_1o	<table border="1"> <tr><td>Ö</td><td>A</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td></tr> </table>	Ö	A	0	0	1	1	LD E.1 ST IE.X		Schließer, nur in Darstellung Öffner										
Ö	A																				
0	0																				
1	1																				
2	 sSwitch_1s	<table border="1"> <tr><td>S</td><td>A</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td></tr> </table>	S	A	0	0	1	1	LD E.1 ST IE.X		Schließer, wie Typ 1										
S	A																				
0	0																				
1	1																				
3	 eSwitch_2o	<table border="1"> <tr><td>Ö1</td><td>Ö2</td><td>A</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </table>	Ö1	Ö2	A	0	0	0	1	0	0	0	1	0	1	1	1	LD E.1 AND E.2 ST IE.X		UND-Verknüpfung beider Eingänge	
Ö1	Ö2	A																			
0	0	0																			
1	0	0																			
0	1	0																			
1	1	1																			
4	 eSwitch_2oT	<table border="1"> <tr><td>Ö1</td><td>Ö2</td><td>A</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td></tr> </table>	Ö1	Ö2	A	0	0	0	1	0	0	0	1	0	1	1	1	LD E.1 OR E.2 ST META_EN.1  LD E.1 AND E.2 ST METB_EN.1  LD MET.1 ST IE.X	Zeitüberwachung MET1...MET4	Wie 3, jedoch mit zeitlicher Überwachung von Zustandsänderungen. Bei Signalwechsel an S oder Ö Muss komplementäres Signal innerhalb Zeit t=3 s folgen. Falls nicht auf Störung erkennen und A=0	
Ö1	Ö2	A																			
0	0	0																			
1	0	0																			
0	1	0																			
1	1	1																			

<p>5</p>  <p>eSwitch_1s1o</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>S</th> <th>Ö</th> <th>A</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>	S	Ö	A	0	0	0	1	0	0	0	1	1	1	1	0	<p>LD E.1 OR NOT E.2 ST IE.X</p>		<p>Überwachung auf S=inaktiv und Ö=aktiv</p>	 <p>Öffner Schließer Ausgang</p>															
S	Ö	A																																	
0	0	0																																	
1	0	0																																	
0	1	1																																	
1	1	0																																	
<p>6</p>  <p>eSwitch_1s1oT</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>S</th> <th>Ö</th> <th>A</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>	S	Ö	A	0	0	0	1	0	0	0	1	1	1	1	0	<p>LD E.1 OR NOT E.2 ST META_EN.1</p> <p>LD E1 AND NOT E2 ST METB_EN.1</p> <p>LD MET.1 ST IE.X</p>	<p>Zeitüberwachung MET1...MET4</p>	<p>Wie 5, jedoch mit zeitlicher Überwachung von Zustandsänderungen. Bei Signalwechsel an S oder Ö muss komplementäres Signal innerhalb Zeit t=3 s folgen. Falls nicht auf Störung erkennen und A=0</p>	 <p>Öffner Schließer Ausgang</p> <p>max 3 s    max 3 s</p>															
S	Ö	A																																	
0	0	0																																	
1	0	0																																	
0	1	1																																	
1	1	0																																	
<p>7</p>  <p>eSwitch_2s2o</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>S1</th> <th>Ö1</th> <th>S2</th> <th>Ö2</th> <th>A</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td>1</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>	S1	Ö1	S2	Ö2	A		1				1	0	1	0	0	0	1	1	0	0	0	1	0	1	1	1	0	0	1	0	<p>LD E.1 AND E.2 AND NOT E.3 ST IE.X</p>		<p>Überwachung auf S1*S2=inaktiv und Ö1*Ö2=aktiv</p>	 <p>Öffner 1 Öffner 2 Schließer Ausgang</p>
S1	Ö1	S2	Ö2	A																															
	1																																		
1	0	1	0	0																															
0	1	1	0	0																															
0	1	0	1	1																															
1	0	0	1	0																															

Typ	Schaltzeichen	Wahrheitstabelle			Funktion																															
8	<p>eSwitch_2s2oT</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>S1</th> <th>Ö</th> <th>S2</th> <th>Ö2</th> <th>A</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td>1</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>	S1	Ö	S2	Ö2	A		1				1	0	1	0	0	0	1	1	0	0	0	1	0	1	1	1	0	0	1	0	<p>LD E.1 OR E.2 OR NOT E.3 ST META_EN.1</p> <p>LD E.1 AND E.2 AND NOT E.3 ST METB_EN.1</p> <p>LD MET.1 ST IE.X</p>	Zeitüberwachung MET1...MET4	<p>Wie 6, jedoch mit zeitlicher Überwachung von Zustandsänderungen. Bei Signalwechsel an S (Achtung Sammelleitung!) oder Ö muss komplementäres Signal innerhalb Zeit t=3 s folgen. Falls nicht auf Störung erkennen und A=0</p>	<p>Öffner 1 Öffner 2 Schließer Ausgang</p> <p>max. 3 s    max. 3 s</p>
S1	Ö	S2	Ö2	A																																
	1																																			
1	0	1	0	0																																
0	1	1	0	0																																
0	1	0	1	1																																
1	0	0	1	0																																
9	<p>eSwitch_3o</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Ö1</th> <th>Ö2</th> <th>Ö3</th> <th>A</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>	Ö1	Ö2	Ö3	A	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	1	1	0	0	1	1	1	1	<p>LD E.1 AND E.2 AND E.3 ST IE.X</p>		<p>UND-Verknüpfung der drei Eingänge</p>	<p>Öffner 1 Öffner 2 Öffner 3 Ausgang</p>						
Ö1	Ö2	Ö3	A																																	
0	0	0	0																																	
1	0	0	0																																	
0	1	0	0																																	
1	1	0	0																																	
1	1	1	1																																	

<p>10</p>	<p>eSwitch_3oT</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Ö1</th> <th>Ö2</th> <th>Ö3</th> <th>A</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>	Ö1	Ö2	Ö3	A	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	1	1	0	0	1	1	1	1	<p>LD E.1 OR E.2 OR E.3 ST META_EN.1</p> <p>LD E.1 AND E.2 AND E.3 ST METB_EN.1 LD MET.1</p> <p>ST IE.X</p>	<p>Zeitüberwachung MET1...MET4</p>	<p>Wie 8, jedoch mit zeitlicher Überwachung von Zustandsänderungen. Bei Signalwechsel an einer der Ö-Eingänge müssen die weiteren Eingänge innerhalb Zeit t=3 s folgen. Falls nicht auf Störung erkennen und A=0</p>	
Ö1	Ö2	Ö3	A																											
0	0	0	0																											
1	0	0	0																											
0	1	0	0																											
1	1	0	0																											
1	1	1	1																											

Typ	Schaltzeichen	Wahrheitstabelle			Funktion																															
11	<p>eTwoHand_2o</p>	<table border="1"> <tr> <td>Ö</td> <td>S</td> <td>Ö</td> <td>S</td> <td>A</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>2</td> <td></td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table>	Ö	S	Ö	S	A	1	1	2	2		0	1	0	1	0	1	0	0	1	0	1	0	1	0	0	0	1	0	1	1	<p>LD NOT E.1 OR E.2 OR NOT E.3 OR E.4 ST MEZ_EN.1</p> <p>LD E.1 AND NOT E2 AND E3 AND NOT E4 ST MEZ_EN.2</p> <p>LD NOT E1 AND E.2 AND NOT E3 AND E.4 ST MEZ_EN.3</p> <p>LD MEZ.1 ST IE.X</p>	Zweihand- bedienung MEZ	<p>Überwachung auf <math>S1*S2</math>=inaktiv und <math>Ö1*Ö2</math>=aktiv + zeitliche Überwachung <u>dieses</u> Zustands. D.h. erfolgt Signalwechsel eines S von 1-&gt;0 oder Ö von 0-&gt;1 dann müssen die weiteren Signale (d.h. weiterer S=0, bzw. Ö=1) innerhalb von 0,5 s folgen. Wenn nicht bleibt Ausgang = 0. Keine Störungsauswertung! Keine zeitliche Überwachung bei Wechsel auf inaktiven Zustand.</p>	<p>Öffner 1</p> <p>Öffner 2</p> <p>Ausgang</p> <p>max. 0,5 s</p>
Ö	S	Ö	S	A																																
1	1	2	2																																	
0	1	0	1	0																																
1	0	0	1	0																																
1	0	1	0	0																																
0	1	0	1	1																																
12	<p>eTwoHand_2s</p>	<table border="1"> <tr> <td>S</td> <td>S</td> <td>A</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>2</td> <td></td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table>	S	S	A	1	2		1	0	0	0	1	0	0	0	0	1	1	1	<p>LD E.1 OR E.2 ST MEZ_EN.1</p> <p>LD NOT E.1 AND NOT E.2 ST MEZ_EN.2</p> <p>LD E.1 AND E.2 ST MEZ_EN.3</p> <p>LD MEZ.1 ST IE.X</p>	Zweihand- bedienung MEZ	<p>Überwachung auf <math>S1*S2</math>=inaktiv + zeitliche Überwachung <u>dieses</u> Zustands. D.h. erfolgt Signalwechsel eines S von 1-&gt;0 dann muss das weitere Signal (d.h. weiteres S=0) innerhalb von 0,5 s folgen. Wenn nicht bleibt Ausgang = 0. Keine Störungsauswertung! Keine zeitliche Überwachung bei Wechsel auf inaktiven Zustand.</p>	<p>Schließer 1</p> <p>Schließer 2</p> <p>Ausgang</p> <p>max. 0,5 s</p>												
S	S	A																																		
1	2																																			
1	0	0																																		
0	1	0																																		
0	0	0																																		
1	1	1																																		

<p>13</p>  <p>eMode_1s1o</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>S</th> <th>S</th> <th>A</th> <th>A</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>2</td> <td>1</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>	S	S	A	A	1	2	1	2	1	0	1	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	1	0	0	<p>LD E.1 AND NOT E.2 ST IE.X1</p> <p>LD NOT E.1 AND E.2 ST IE.X2</p>	<p>Wahlschalter</p>	<p>Eindeutige Verknüpfung der zulässigen Schalterstellungen</p>	 <p>Öffner</p> <p>Schließer</p> <p>Ausgang</p>																																				
S	S	A	A																																																														
1	2	1	2																																																														
1	0	1	0																																																														
0	1	0	1																																																														
0	0	0	0																																																														
1	1	0	0																																																														
 <p>eMode_3switch</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>S</th> <th>S</th> <th>S</th> <th>A</th> <th>A</th> <th>A</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> <td>1</td> <td>2</td> <td>3</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </tbody> </table>	S	S	S	A	A	A	1	2	3	1	2	3	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	1	0	0	0	1	0	0	1	1	1	0	0	0	0	1	0	1	0	0	0	0	1	1	0	0	0	1	1	1	0	0	0	0	0	0	0	0	0	<p>LD E.1 AND NOT E.2 AND NOT E.3 ST IE.X1</p> <p>LDN E.1 AND E2 AND NOT E.3 ST IE.X2</p> <p>LDN E.1 AND NOT E.2 AND E.3 ST IE.X3</p>	<p>Wahlschalter</p>	<p>Eindeutige Verknüpfung der zulässigen Schalterstellungen</p>	 <p>Schalter 1</p> <p>Schalter 2</p> <p>Schalter 3</p> <p>Ausgang 1</p>
S	S	S	A	A	A																																																												
1	2	3	1	2	3																																																												
1	0	0	1	0	0																																																												
0	1	0	0	1	0																																																												
0	0	1	0	0	1																																																												
1	1	0	0	0	0																																																												
1	0	1	0	0	0																																																												
0	1	1	0	0	0																																																												
1	1	1	0	0	0																																																												
0	0	0	0	0	0																																																												

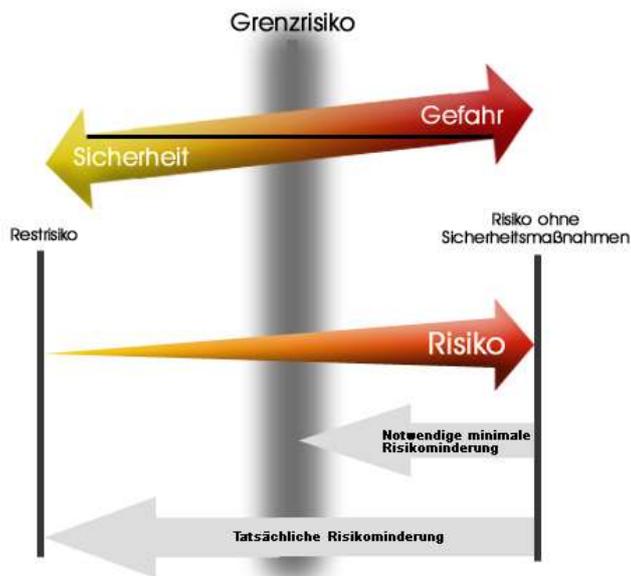
## 12 Hinweise für Entwurf, Programmieren, Validieren und Testen von sicherheitstechnischen Applikationen

Nachfolgende Hinweise beschreiben die Vorgehensweise für Entwurf, Programmieren, Validieren und Testen von sicherheitstechnischen Applikationen

Die Hinweise sollen dem Anwender helfen alle Schritte von der Risikobeurteilung bis zum Systemtest einzuordnen, leicht zu verstehen und anzuwenden. Zum besseren Verständnis der jeweiligen Punkte werden die einzelnen Schritte anhand von Beispielen näher erläutert.

### 12.1 Risikobetrachtung

Grundsätzlich muss der Hersteller einer Maschine die Sicherheit einer von ihm konstruierten, bzw. gelieferten Maschine gewährleisten. Für die Beurteilung der Sicherheit sind die jeweils gültigen einschlägigen Richtlinien und Normen heranzuziehen. Ziel der Sicherheitsbetrachtung und der daraus abgeleiteten Maßnahmen muss eine Reduzierung der Gefährdung von Personen auf ein akzeptierbares Niveau sein.



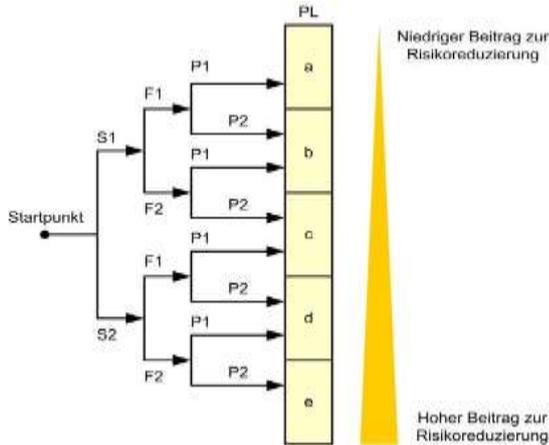
Die Analyse der Gefährdungen muss sämtliche Betriebszustände der Maschine wie Betreiben, Rüsten und Warten bzw. Aufstellen und Außerbetriebstellen sowie auch vorhersehbare Fehlanwendungen berücksichtigen.

Die hierzu erforderliche Vorgehensweise für die Risikobeurteilung und den Maßnahmen zu deren Reduzierung sind z.B. in den einschlägigen Normen

- ➔ EN ISO 13849-1 Sicherheit von Maschinen
- ➔ IEC 61508 Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener e/e/p e Systeme

enthalten.

## Risikobeurteilung nach EN ISO 13849-1



S – Schwere der Verletzung

S1 = leichte, reversible Verletzung

S2 = schwere, irreversible Verletzung

F – Häufigkeit und/oder Dauer der Gefährdungsexposition

F1 = selten, nicht zyklisch

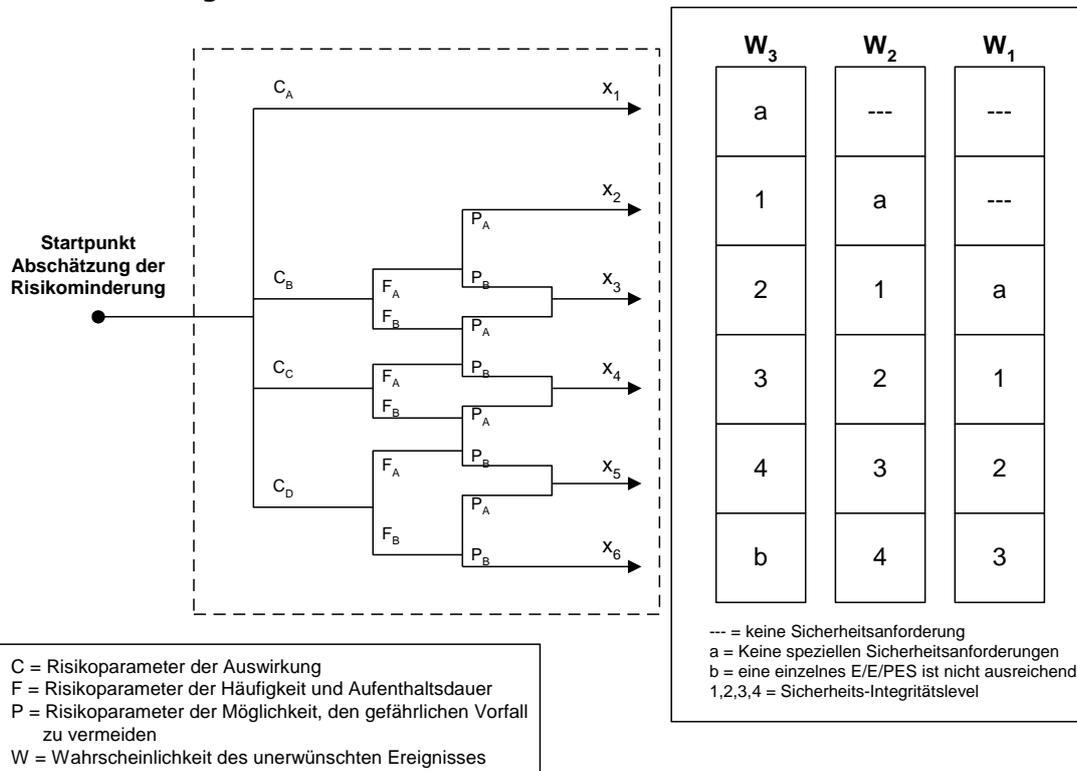
F2 = häufig bis dauernd und/oder lange Dauer, zyklischer Betrieb

P – Möglichkeit zur Vermeidung der Gefährdung

P1 = möglich, langsame Bewegung / Beschleunigung

P2 = kaum möglich, hohe Beschleunigung im Fehlerfall

## Risikobeurteilung nach IEC 61508



Die zu betrachtenden Risiken sind ebenso in einschlägigen Richtlinien und Normen enthalten, bzw. sind vom Hersteller aufgrund seiner spezifischen Kenntnisse der Maschine gesondert zu betrachten.

Für innerhalb der EU in Verkehr gebrachte Maschinen sind die mindest zu betrachtenden Risiken in der EU-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG bzw. in der jeweils letztgültigen Fassung dieser Richtlinie spezifiziert.

Weitere Hinweise für die Risikobeurteilung und die sichere Gestaltung von Maschinen sind in den Normen

- ➔ EN 14121 Sicherheit von Maschinen - Risikobeurteilung
- ➔ EN 12100 Sicherheit von Maschinen - Grundbegriffe, allgemeine Gestaltungsleitsätze

enthalten.

Maßnahmen die zur Reduzierung identifizierter Gefährdungen angewendet werden müssen im Niveau mindestens demjenigen der Gefährdung entsprechen. Derartige Maßnahmen und die Anforderungen hieran sind ebenso beispielhaft in den oben angeführten Richtlinien und Normen enthalten.

## 12.2 Erforderliche technische Unterlagen

Vom Hersteller sind verschiedene technische Unterlagen zu liefern. Deren Mindestumfang ist ebenso in den einschlägigen Richtlinien und Normen enthalten.

So sind z.B. gemäß EU-Maschinenrichtlinie mindestens folgende Unterlagen zu liefern:

1. Die technischen Unterlagen umfassen:
  - a) eine technische Dokumentation mit folgenden Angaben bzw. Unterlagen:
    - eine allgemeine Beschreibung der Maschine
    - eine Übersichtszeichnung der Maschine und die Schaltpläne der Steuerkreise sowie Beschreibungen und Erläuterungen, die zum Verständnis der Funktionsweise der Maschine erforderlich sind
    - vollständige Detailzeichnungen, eventuell mit Berechnungen, Versuchsergebnissen, Bescheinigungen usw., die für die Überprüfung der Übereinstimmung der Maschine mit den grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen erforderlich sind
    - die Unterlagen über die Risikobeurteilung, aus denen hervorgeht, welches Verfahren angewandt wurde; dies schließt ein:
      - i) eine Liste der grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen, die für die Maschine gelten
      - ii) eine Beschreibung der zur Abwendung ermittelter Gefährdungen oder zur Risikominderung ergriffenen Schutzmaßnahmen und gegebenenfalls eine Angabe der von der Maschine ausgehenden Restrisiken
    - die angewandten Normen und sonstige technische Spezifikationen unter Angabe der von diesen Normen erfassten grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen
    - alle technischen Berichte mit den Ergebnissen der Prüfungen, die vom Hersteller selbst oder von einer Stelle nach Wahl des Herstellers oder seines Bevollmächtigten durchgeführt wurden
    - ein Exemplar der Betriebsanleitung der Maschine
    - gegebenenfalls die Einbauerklärung für unvollständige Maschinen und die Montageanleitung für solche unvollständigen Maschinen
    - gegebenenfalls eine Kopie der EG-Konformitätserklärung für in die Maschine eingebaute andere Maschinen oder Produkte,
    - eine Kopie der EG-Konformitätserklärung
  - b) bei Serienfertigung eine Aufstellung der intern getroffenen Maßnahmen zur Gewährleistung der Übereinstimmung aller gefertigten Maschinen mit den Bestimmungen dieser Richtlinie

Quelle BGIA Report 2/2008

Die Unterlagen sind dabei leichtverständlich und in der jeweiligen Landessprache abzufassen.

## 12.3 Erforderliche Schritte zu Entwurf, Realisierung und Prüfung

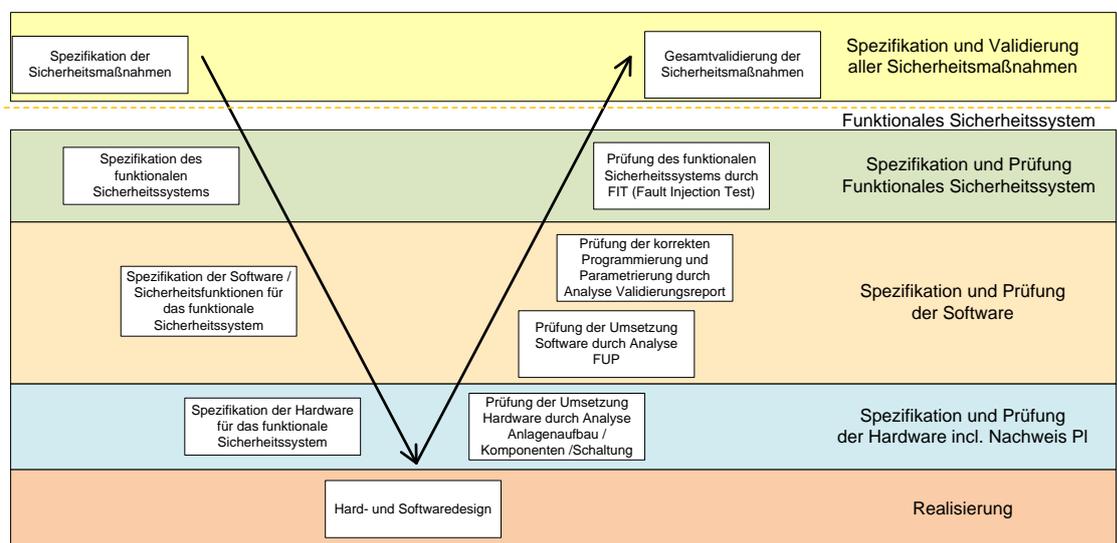
Die Realisierung von Anlagenteilen mit sicherheitstechnischer Funktion bedarf einer besonderen Sorgfalt in der Planung, Realisierung und Prüfung. Auch hierzu sind Leitlinien in den einschlägigen Normen (vgl. EN ISO 13849-2, bzw. IEC 61508) enthalten. Der Aufwand richtet sich hierbei nach der Komplexität der Aufgabenstellung für Anlagenteile mit sicherheitstechnischer Funktion.

Die SMX-Baureihe bietet für die Realisierung derartiger Funktionen mit Hilfe von sicherheitsgerichteten Steuer- und Überwachungsfunktionen eine effiziente Unterstützung in Form der Systemarchitektur (Architektur Kat. 4 nach EN ISO 13849-1) und vor allem auch der Programmiersprache und geprüfter Sicherheitsfunktionen an. Die Programmierung erfolgt in der nach den Sicherheitsnormen empfohlenen Form FUP (Funktionsplan orientierte Programmierung). Sie entspricht weiter den Anforderungen an eine Programmiersprache mit eingeschränktem Sprachumfang (LVL) für die wesentlichen Vereinfachungen in Dokumentation und Testumfang gelten.

In jedem Fall bedürfen die einzelnen Schritte einer sorgfältigen Planung und Analyse der verwendeten Methoden und Systeme. Die einzelnen Schritte sind weiter gut nachvollziehbar zu dokumentieren.

### V-Modell (vereinfacht)

Die Umsetzung von sicherheitstechnischen Funktionen bedarf einer strukturieren Vorgehensweise wie sie beispielhaft das in einschlägigen Normen empfohlene V-Modell aufzeigt. Nachfolgend ist beispielhaft die Vorgehensweise für Applikationen mit Baugruppen der SMX-Baureihe aufgezeigt.



## 12.3.1 Phasen des V-Modells

Benennung	Beschreibung	
	Design-Phase	Validierungsphase
Spezifikation und Validierung aller passiver und aktiver Sicherheitsmaßnahmen	Spezifikation aller zu treffender Sicherheitsmaßnahmen wie Abdeckungen, Abschränkungen, max. Maschinenparameter, sicherheitstechnische Funktionen etc.	Prüfung aller passiver und aktiver Sicherheitsmaßnahmen auf deren ordnungsgemäßen Umsetzung und Wirksamkeit
Spezifikation der funktionalen Sicherheitssysteme	Spezifikation der aktiven Sicherheitssysteme und deren Zuordnung auf die zu reduzierenden Risiken wie z.B. reduzierte Geschw. Im Einrichtbetrieb, Stop-Modus, Überwachung von Zugangsbereichen etc.  Spezifikation des PLr bzw. geforderten SIL für jede einzelne Sicherheitsfunktion	Prüfung aller aktiven Sicherheitssystemen auf deren Wirksamkeit und Einhaltung der spezifizierten Parameter wie z.B. fehlerhaft erhöhte Geschwindigkeit, fehlerhafter Stopp, Ansprechen von Überwachungseinrichtungen etc. mittels praktischer Tests
Spezifikation der Software / Sicherheitsfunktionen	Spezifikation der Funktionalität der einzelnen Sicherheitsfunktionen incl. Definition des Abschaltkreises etc.  Definition der Parameter für die einzelne Sicherheitsfunktion wie z.B. max. Geschwindigkeit, Stopp-Rampen und – Kategorie etc.	Prüfung der korrekten Umsetzung der Funktionsvorgaben durch Analyse FUP-Programmierung  Validierung des Applikationsprogramms und der Parameter durch Vergleich Validierungsreport mit FUP bzw. Vorgaben für Parameter
Spezifikation der Hardware	Spezifikation des Anlagenaufbaus und der Funktionen der einzelnen Sensoren, Befehlsgeräte, Steuerungskomponenten und Aktuatoren in Bezug auf die Sicherheitsfunktionen	Prüfung der korrekten Umsetzung der Vorgaben.  Ermittlung der Ausfallwahrscheinlichkeit bzw. PL mittels Analyse der Gesamtarchitektur und der Kenndaten aller beteiligten Komponenten, jeweils bezogen auf die einzelnen Sicherheitsfunktionen
Hard- und Softwaredesign	Konkrete Planung und Umsetzung des Anlagenaufbaus / Verdrahtung.  Konkrete Umsetzung der Sicherheitsfunktionen durch Programmierung in FUP	nil

## 12.3.2 Spezifikation der Sicherheitsanforderungen (Gliederungsschema)

Basis der anzuwendenden Normen, z.B. Produktnormen sind die Sicherheitsanforderungen im Einzelnen zu analysieren.

1	Allgemeine Produkt- und Projektangaben
1.1	Produktidentifikation
1.2	Autor, Version, Datum, Dokumentenname, Dateiname
1.3	Inhaltsverzeichnis
1.4	Begriffe, Definitionen, Glossar
1.5	Versionshistorie und Änderungsvermerke
1.6	Für die Entwicklung relevante Richtlinien, Normen und technische Regeln
2	Funktionale Angaben zur Maschine, soweit sicherheitstechnisch von Bedeutung
2.1	Bestimmungsgemäße Verwendung und vernünftigerweise vorhersehbare Fehlanwendung/-bedienung
2.2	Prozessbeschreibung (Betriebsfunktionen)
2.3	Betriebsarten (z.B. Einrichtbetrieb, Automatikbetrieb, Betrieb mit lokalem Bezug oder von Teilen der Maschine)
2.4	Kenndaten, z.B. Zykluszeiten, Reaktionszeiten, Nachlaufwege
2.5	Sonstige Eigenschaften der Maschine
2.6	Sicherer Zustand der Maschine
2.7	Wechselwirkung zwischen Prozessen (siehe auch 2.2) und manuellen Aktionen (Reparatur, Einrichten, Reinigen, Fehlersuche usw.)
2.8	Handlungen im Notfall
3	Erforderliche(r) Performance Level (PL <sub>r</sub> )
3.1	Referenz auf vorhandene Dokumentation zur Gefährdungsanalyse und Risikobeurteilung der Maschine
3.2	Ergebnisse der Risikobeurteilung für jede ermittelte Gefährdung oder Gefährdungssituation und Festlegung der zur Risikominderung jeweils erforderlichen Sicherheitsfunktion(en)
4	Sicherheitsfunktionen (Angaben gelten für jede Sicherheitsfunktion)
	- Funktionsbeschreibung („Erfassen - Verarbeiten - Ausgeben“) einschließlich aller funktionaler Eigenschaften (siehe auch Tabellen 5.1 und 5.2)
	- Aktivierungs-/Deaktivierungsbedingungen oder -ereignisse (z.B. Betriebsarten der Maschine)
	- Verhalten der Maschine beim Auslösen der Sicherheitsfunktion
	- zu berücksichtigende Wiederanlaufbedingungen
	- Leistungskriterien/Leistungsdaten
	- Ablauf (zeitliches Verhalten) der Sicherheitsfunktion mit Reaktionszeit
	- Häufigkeit der Betätigung (d.h. Anforderungsrate), Erholungszeiten nach Anforderung
	- sonstige Daten
	- einstellbare Parameter (soweit vorgesehen)
	- Einordnung und Zuordnung von Prioritäten bei gleichzeitiger Anforderung und Bearbeitung mehrerer Sicherheitsfunktionen
	- funktionales Konzept zur Trennung bzw. Unabhängigkeit/Rückwirkungsfreiheit zu Nicht-Sicherheitsfunktionen und weiteren Sicherheitsfunktionen
5	Vorgaben für den SRP/CS-Entwurf
5.1	Zuweisung, durch welche SRP/CS und in welcher Technologie die Sicherheitsfunktion realisiert werden soll, vorgesehene Betriebsmittel
5.2	Auswahl der Kategorie, vorgesehene Architektur (Struktur) als sicherheitsbezogenes Blockdiagramm mit Beschreibung
5.3	Schnittstellenbeschreibung (Prozessschnittstellen, interne Schnittstellen, Bedienerchnittstellen, Bedien- und Anzeigeelemente usw.)
5.4	Einschalverhalten, Umsetzung des erforderlichen Anlaufverhaltens und Wiederanlaufverhaltens
5.5	Leistungsdaten: Zykluszeiten, Reaktionszeiten usw.
5.6	Verhalten des SRP/CS bei Bauteilausfällen und -fehlern (Erreichen und Aufrechterhalten des sicheren Zustandes) einschließlich Zeitverhalten
5.7	Zu berücksichtigende Ausfallarten von Bauteilen, Baugruppen oder Blöcken und ggf. Begründung für Fehlerausschlüsse
5.8	Konzept zur Umsetzung der Erkennung und Beherrschung von zufälligen und systematischen Ausfällen (Selbsttests, Testschaltungen, Überwachungen, Vergleiche, Plausibilitätsprüfungen, Fehlererkennung durch den Prozess usw.)
5.9	Quantitative Aspekte
5.9.1	Zielwerte für $MTTF_d$ und $DC_{avg}$
5.9.2	Schalhäufigkeit verschleißbehafteter Bauteile
5.9.3	Häufigkeit von Maßnahmen zur Fehleraufdeckung
5.9.4	Gebrauchsdauer, falls abweichend von der Berechnungsgrundlage der vorgesehenen Architekturen (20 Jahre)
5.10	Betriebs- und Grenzdaten (Betriebs- und Lagertemperaturbereich, Feuchteklasse, IP-Schutzart, Schock-/Vibrations-/EMV-Störfestigkeitswerte, Versorgungsdaten mit Toleranzen usw.) (IP = International Protection, EMV = elektromagnetische Verträglichkeit)
5.11	Anzuwendende Grundnormen für die Konstruktion (zur Ausrüstung, zum Schutz gegen elektrischen Schlag/gefährliche Körperströme, zur Störfestigkeit gegen Umgebungsbedingungen usw.)
5.12	Technische und organisatorische Maßnahmen für einen gesicherten Zugriff auf sicherheitsrelevante Parameter bzw. SRP/CS-Eigenschaften (Manipulationsschutz, Zugangssicherung, Programm-/Datenschutz) und zum Schutz gegen unbefugtes Bedienen (Schlüsselschalter, Code usw.), z.B. bei Sonderbetriebsarten
5.13	Allgemeine technische Voraussetzungen und organisatorische Rahmenbedingungen für die Inbetriebnahme, Prüfung und Abnahme sowie Wartung und Instandhaltung

Quelle: Allgemeine Vorgabe, Auszug BGIA Report 2/2008 zu EN ISO 13849-1

### **Beispiel für einen Handhabungsautomaten:**

#### Funktionsbeschreibung:

Der Handhabungsautomat dient zur automatischen Aufnahme von unterschiedlich hohen LKW Kabinen. Nach der Aufnahme wird die Höhe der Kabine sicher erfasst, damit im Arbeiterbereich die Kabine nicht unter eine bestimmte Höhe abgesenkt werden kann. Im Arbeiterbereich darf der Automat eine maximale Geschwindigkeit nicht überschreiten. Nachdem die Kabine fertig bearbeitet wurde wird sie am Ende der Bearbeitungsstraße wieder abgesetzt und der Handhabungsautomat fährt über eine Rücklaufbahn wieder zum Anfang der Strecke zurück um erneut eine Kabine aufzunehmen....

#### Grenzen der Maschine:

Räumliche Grenzen: Im Arbeiterbereich muss genügend Raum für die Arbeiter vorhanden sein, um alle nötigen Arbeiten an der Kabine ausführen zu können.... Im Rücklauf muss genügend Raum für das leere Gehänge des Automaten vorhanden sein...

Zeitliche Grenzen: Beschreibung der Lebensdauer, Beschreibung von Alterungsprozessen, die zur Änderung von Maschinenparametern führen können (z.B. Bremsen). Für solche Fälle müssen Überwachungsmechanismen vorgesehen werden.

Verwendungsgrenzen: Der Automat holt automatisch neue Kabinen und fährt sie durch einen Bearbeitungsbereich. Im Bearbeitungsbereich halten sich Arbeiter auf...usw.

Folgende Betriebsarten sind vorgesehen: Einrichtbetrieb, Automatischer Betrieb und Servicebetrieb...usw.

#### Identifizierung von Gefährdungen:

Folgende mechanische Gefährdungen sind bei dem Handhabungsautomaten relevant:

Gefährdung 1: Quetschen durch abfahrende Kabine / Hebebalken

Gefährdung 2: Stoßen durchfahrende Kabine / Hebebalken

Gefährdung 3: Quetschen durch zu schnelles Absenken der Kabine im Fehlerfall

Gefährdung 4:.....

#### Risikoanalyse:

G1: Das Gewicht der Kabine und des Hebebalkens ist so hoch, dass es zu irreversiblen Quetschungen oder Todesfällen kommen kann.

G2: Durch fahrende Kabinen/ Hebebalken kann es zu Stößen mit irreversiblen Verletzungen führen kann.

G3: ....

## Risikoabschätzung:

Unter Berücksichtigung aller Betriebsbedingungen ist eine Risikominderung erforderlich.

Inhärent (Risiken aus dem Projekt) sichere Konstruktion

Das Bewegen der Kabine in x und y – Richtung im Arbeiterbereich ist nicht vermeidbar. Im Bearbeitungsberiech muss die Kabine auf/ab und vorwärts bewegt werden....

Folgende Maßnahmen können ergriffen werden:

- ➔ Gefährdungen durch zu schnelle Bewegungen vermeiden
- ➔ Gefährdungen durch zu geringe Abstände vermeiden

## Beispiel für eine Risikobeurteilung:

Risikobeurteilung nach EN 12100:2010				Datum:
Projektnummer	20			03.08.2011
Kunde	BBH	Umform - Transferpresse		
<b>01 Mechanische Gefährdungen</b>				
Beschreibung	Norm	Lösung	Risiko	
<b>01.07 Schwierkraft</b>				
Lebensphase: II III	Kategorie: wie Betriebsarten:		R5	
Quetschen; Pressen Beim Verlust der Energieversorgung (Stromausfall) droht das Absinken des Kraftzuegens. Falls in diesem Moment sich der Werk in der Presse befindet, droht das Absinken des Kraftzuegens auf den Werk.	EN 60204-1	Beim Energieverlust gehen die Sicherheitsventile in der sicheren Zustand und eine Pressenbewegung ist nicht mehr möglich.	S4/A1/E1/M0	<input checked="" type="checkbox"/> Elektrisch
<b>01.13 sich bewegende Teile</b>				
Lebensphase: II III	Kategorie: Einlegebetrieb:		R19	
Quetschen; Pressen Beim Einlegen des Werkstückes muss das Presserlassen bewegt werden. Dabei befindet sich die Hand in der Presse. Die Presse selbst ist dabei aktiv und kann sich bewegen. Es droht ein Schwere der Presse, während sich die Hand und Arm im Werkzeug befinden.	EN 602 EN 61800-5-2 EN ISO 13849-1 EN ISO 13849-2 EN 574 EN ISO 11161	Die Bewegung der Presse kann nur mit sicher reduzierter Geschwindigkeit bewegt werden. (SLS) Dazu wird ein sicherheitsgerichteter Joystick benutzt. Wenn der Joystick - Knopf losgelassen wird, dann wird der Stillstand überwacht (SOS) Erst wenn die Hand aus dem Werkzeug genommen wird und die Zuehandbedienung ausgelöst wird, dann kann das Werkzeug geschlossen werden. Wird die sicher reduzierte Geschwindigkeit von > 10divs oder der Stillstand verletzt, dann wird über die Sicherheitskette die Sicherheitsventile ausgelöst und die Presse geht in den sicheren Zustand. Die Sicherheitsteuerung SMK von BBH stellt in SIL3 sicher, daß Stillstand und sicher reduzierte Geschwindigkeit sicherheitsgerichtet ermöglicht wird.	S4/A3/E4/M2	<input checked="" type="checkbox"/> Elektrisch
<b>03 Thermische Gefährdungen</b>				
Beschreibung	Norm	Lösung	Risiko	
www.Csafe.biz      Lebensphase I=Transport II=Montage III=Betrieb IV=Entsorgung				
				1 / 3

## Risikobeurteilung nach EN 12100:2010

Datum: 03.06.2011

Projektnummer 20

Kunde BBH

Umform - Transferpresse

03.03 Objekte oder Materialien hoher oder niedriger Temp

R8

Lebensphase II

Kategorie

Einlegebetrieb:

Umrüsten

Reinigung und Sauberhaltung

Fehlerruche und Fehlerbeseitigung (Eingreifen der Be

Verbrennung:

Das Vorheizwerkzeug für die Schlämmanlage wird auf eine Temperatur von 120° aufgewärmt. Es droht die Berührung oder eine Übertemperatur im Fehlerfall.

EN 60204-1

EN ISO 15849-1

EN ISO 15849-2

Die Temperatur der Vorwärmeinheit wird überwacht, dass eine gefährlichere Temperatur nicht erreicht werden kann. Zusätzlich wird vor der Berührung mit einem Wärmeschild gewarnt. Die Temperatur im Normalbetrieb nicht so hoch das ein signifikante Gefährdung auftritt. Die Temperatur wird über sichere, analoge Eingänge und einem Wärmesensor überwacht, so dass im Fehlerfall die Vorwärmeinheit abgeschaltet wird und gegen Wiedereinschalten geschützt ist.

S3A2IE2M1

 Elektrisch

### 12.3.3 Spezifikation des funktionalen Sicherheitssystems

Abgeleitet aus der allgemeinen Gefährdungs- und Risikoanalyse der Maschine sind die aktiven Schutzfunktionen zu identifizieren und spezifizieren.

Aktive Schutzfunktionen sind z.B. sicher reduzierte Geschwindigkeit in bestimmten Anlagenzuständen, überwachte Stopp- und Stillstandsfunktionen, Bereichsüberwachungen, Verarbeitung von Überwachungseinrichtungen wie Lichtgitter, Schalmatten etc.

Die Sicherheitsfunktionen sind jeweils abzugrenzen und die spezifischen Anforderungen in Funktion und Sicherheitsniveau zu definieren.

#### 12.3.3.1 Definition der Sicherheitsfunktionen

Die Definition der Sicherheitsfunktion muss:

- ➔ das abzudeckende Risiko benennen
- ➔ die genaue Funktion beschreiben
- ➔ alle beteiligten Sensoren, Befehlsgeräte auflisten
- ➔ alle Steuergeräte benennen
- ➔ den angesprochenen Abschaltkreis bezeichnen.

enthalten.

Die Definition soll als Grundlage für die Spezifikation des HW- und Softwaredesigns dienen.

Für jede der so definierten Sicherheitsfunktionen sind die evtl. zu verwendeten Parameter wie z.B. max. Anlagengeschwindigkeit im Einrichtbetrieb etc. zu bestimmen.

#### **Beispiele für Sicherheitsfunktionen:**

SF1: STO (sicher abgeschaltetes Moment) zum Schutz gegen sicheres Anlaufen

SF2: Sichere Geschwindigkeiten

SF3: Sichere Positionen

SF4.:.....

## 12.3.3.2 Erforderlicher Performance Level (PLr) (zusätzlich Not-Halt)

Aus den oben erkannten Sicherheitsfunktionen SF1..... muss nun der erforderliche Performance Level bestimmt werden. Aus dem Beispiel unten ist der Entscheidungsweg ersichtlich.



**Beispiel für SF1: Ergebnis PF = d (Quelle Sistema)**

### 12.3.3.3 Beispiel – Spezifikation der Sicherheitsfunktionen in Tabellenform

Lfd.-Nr.	Sicherheitsfunktion	Ref aus GFA	PI r	Messwert /Sensor	Umsetzung in Software	Soll-Parameter	Eingang/ Aktivierung	Reaktion/ Ausgang
1.1	Begrenzung der max. Fahrgeschwindigkeit Fahrwerk auf  Überwachung der maximalen Geschwindigkeit	2.3	e	1 x WCS Absolutencoder  1 x Inkremental-encoder an Motor / Antriebsrad	Überwachung mittels geprüfter Sicherheitsfunktion SLS auf feste Grenzen:	550mm/s  Fehlerdistanzüberwachung: 200mm	Ständig  Reset:  Quittierungstaster	Betriebsstopp  SF 1.7.1
1.2	Begrenzung der max. Fahrgeschwindigkeit Fahrwerk im Werker Arbeitsbereich  Überwachung der maximalen Geschwindigkeit auf < 0,33 m/s	2.4	e	1 x WCS Absolutencoder  1 x Inkremental-encoder an Motor / Antriebsrad	Überwachung mittels geprüfter Sicherheitsfunktion SLS auf feste Grenzen:	60 mm/s  Fehlerdistanzüberwachung: 200mm	Identifizierung Werker Arbeitsbereich über Position Fahrwerk UND NICHT  Einrichten  Reset:  Quittierungstaster	SF 1.7.1
1.3	Begrenzung der max. Fahrgeschwindigkeit Fahrwerk im Einrichtbetrieb  Überwachung der maximalen Geschwindigkeit auf < 0,07 m/s	3.1	d	1 x WCS Absolutencoder  1 x Inkremental-encoder an Motor / Antriebsrad	Überwachung mittels geprüfter Sicherheitsfunktion SLS auf feste Grenzen:	70mm/s  Fehlerdistanzüberwachung: 200mm	Betriebsart Einrichten UND Taster „Sicherheit brücken“  Reset:  Quittierungstaster	SF 1.7.1
1.4	Auffahrschutz Fahrwerk  Überwachung der Abstände der Fahrwerke auf Mindestabstand mittels redundanter Laserabstandsmessung	2.5	d	2 x Laserdistanzmessrichtungen	Überwachung der Abstände mittels geprüfter Funktion SAC.  Die analogen Messwerte Distanz werden  Gegenseitig auf max. Toleranz verglichen (Diagnose Anlogsensor)		Fahrwerk innerhalb Werker Arbeitsbereich  Reset:  Quittierungstaster	SF 1.7.1

					Auf Mindestwerte überwacht (Funktion SAC)  Min. Distanzwert 25% des max. Wertes Messeinrichtung		
1.6 .1	Überwachung Sensorsystem Fahrwerk  * der beiden Sensoren Fahrwerk	5.1	e	1 x WCS Absolutencoder  1 x Inkremental-encoder an Motor / Antriebsrad	Muting der Diagnosen für beide Sensoren Fahrwerk mittels geprüfter Funktion SCA  Vor jeder Lücke wird Muting gestartet, ein falscher Geberwert dann kurzzeitig unterdrückt.  In der Lücke führt ein Geberwert außerhalb 2 bis 160000mm zum Muting	Pos 1 (7626 - 7850)  Pos 2 (11030-1263)  Pos 3 (75134-5338)  Pos 4 (145562-145622)  Pos 5 (143935-143995)  Pos 6 (80000-80060)	SF 1.6.2

### 12.3.4 Softwarespezifikation

Die Softwarespezifikation bezieht sich auf die vorangegangene Spezifikation der Sicherheitsfunktionen. Sie kann auch ersetzt werden durch eine entsprechend ausgearbeitete Spezifikation der Sicherheitsfunktionen sofern diese alle Vorgaben enthält (siehe Beispiel unter 12.3.3.3).

Es wird jedoch empfohlen eine extrahierte Liste zu erstellen. Diese sollte folgende Angaben enthalten:

- ➔ Bezeichnung der Sicherheitsfunktion
- ➔ Funktionsbeschreibung
- ➔ Parameter soweit vorhanden
- ➔ Auslösendes Ereignis / Betriebszustand
- ➔ Reaktion / Ausgang

Die Spezifikation sollte in der Detaillierung geeignet für eine spätere Validierung der Programmierung sein.

## Beispiel Softwarespezifikation

<b>Lfd.-Nr.</b>	<b>Sicherheitsfunktion</b>	<b>PLr</b>	<b>Messwert /Sensor</b>	<b>Lösung neu</b>	<b>Eingang/ Aktivierung</b>	<b>Reaktion/ Ausgang</b>
1.4	Überwachung V_Seil zu V_Soll Überwachung der Differenz zwischen Geschwindigkeit Hauptantrieb und Seiltrieb auf Maximalwert	d	Digitaler Inkremental-encoder,  Tachogenerator Seilscheibe	Überwachung mittels geprüfter Funktion SLS + SAC mit Vergleich von Geschwindigkeitsbereichen / Analogwertbereichen = Vergleich zur Diagnose der Geschwindigkeitserfassung Abschaltung 2-kanalig neu (siehe unten)	Ständig  Reset: Quittierungstaster	Betriebsstopp  SF 1.3.1
1.6	Rücklaufsperre Überwachung auf Rücklauf	d	Mechanischer Endschalter 22S2  Digitaler Inkremental-encoder	Überwachung mittels geprüfter Funktion Richtungsüberwachung SDI	NOT (Hilfskontakt 28K4 – Revisionsfahrt)  Reset: Quittierungstaster	Betriebsstopp  SF 1.3.1
1.15	Stufenweise Abschaltung 3 Aktivieren der Sicherheitsbremse	e	-	Verarbeitung von SF in SafePLC <sup>2</sup>	SF 1.2 SF 1.3.2 SF 1.7 SF 1.8	Setzen Sicherheitsbremse
1.8	Stillstand funktional	d	Digitaler Inkremental-encoder	Stillstandsüberwachung mittels geprüfter Funktion SOS	Reglersperre OR Betriebsbremse setzen	SF 1.15/ Sicherheitsbremse setzen
1.9	Richtungsüberwachung	e	Digitaler Inkremental-encoder,	Überwachung mittels geprüfter Funktion Richtungsüberwachung SDI	28K1 = VOR 28K2 = ZURÜCK = sichere <signale von Steuerung „Frey“	Betriebsstopp  SF 1.3.1

## 12.3.5 Hardwarespezifikation

In der Hardwarespezifikation soll, der gesamte Anlagenaufbau und insbesondere die hier verwendeten Komponenten mit deren spezifischen Kenndaten beschrieben werden. Die Hardwarespezifikation dient als Grundlage für die Bestimmung des erreichten Sicherheitsniveaus auf Basis der Architektur und der Kenndaten aller an einer Sicherheitsfunktion beteiligten Geräte.

In der Hardwarespezifikation sind weiter auch die konstruktiven Maßnahmen zum Schutz gegen systematische und Common cause Fehler zu benennen.

### 12.3.5.1 Auswahl SRP/CS und Betriebsmittel

Die Auswahl der SRP/CS (Safety related parts of control system) ist geeignet für die Erzielung des angestrebten Sicherheitsniveaus für jede Sicherheitsfunktion zu treffen. In einer Gesamtübersicht des Anlagenaufbaus sind die Komponenten mit sicherheitsrelevanter Funktion zu bezeichnen und den einzelnen Sicherheitsfunktionen zuzuordnen. Für diese Komponenten sind die sicherheitstechnischen Kennzahlen zu ermitteln.

Die Kennzahlen umfassen folgende Werte:

- MTTFd = mean time to failure, die mittlere Zeit bis zum gefahrbringenden Ausfall)
- DC avg = Mittlerer Diagnosedeckungsgrad
- CCF = common cause failure, Ausfall aufgrund gemeinsamer Ursache

Bei einer SRP/CS sind auch die Software und systematische Fehler zu betrachten.

Grundsätzlich ist eine Analyse der an einer Sicherheitsfunktion beteiligten SRP/CS nach dem Schema Sensor / PES / Aktuator durchzuführen.



## 12.3.5.2 Beispiel für Vorgabe HW

<b>Sicherheitsfunktion</b>		<b>Sicher reduzierte Geschwindigkeit</b>	<b>SF 2.2</b>	<b>Sicher überwachte limitierte Geschwindigkeit bei geöffneter Tür</b>							
<b>Typ</b>	<b>Benennung</b>	<b>Funktion</b>	<b>Bezeichn.</b>	<b>Kenndaten</b>							<b>Anmerkung</b>
				Architektur	MTTFD [Jahre]	PFH [1/h]	B10d	Quelle	DC [%]	Quelle	
<b>Sensor</b>	Sensor 1	Türzuhaltung – Überwachung der Zugangstür	A 3.1	4			100000	Datenblatt	99	Inst.Hand b. SMX	
	Sensor 2.1	Inkrementalencoder – Motor-Feedback SIN/COS	G 1.1	4	30			Allg. Vorgabe	99	Inst.Hand b. SMX	Kat. 4 in Verbindung m. Ausw. SMX
<b>PES</b>	Sicherheits-SPS	Zentrale Sicherheits-SPS für Steuerung und Auswertung von sicherheitsrelevanten Funktionen	A 4.1			1,4 E-8		Datenblatt SMX			
<b>Aktuator</b>	STO	Safe Torque Off an Umrichter	A 5.1	4	150			Datenblatt Umrichter	99	Inst.Hand b. SMX	Kat. 4 in Verbindung m. 2. Kanal
	Netzschütz	Schütz in Netzleitung des Umrichters	K 5.1	4			20 E6	Datenblatt Schütz	99	Inst.Hand b. SMX	Kat. 4 in Verbindung m. 2. Kanal

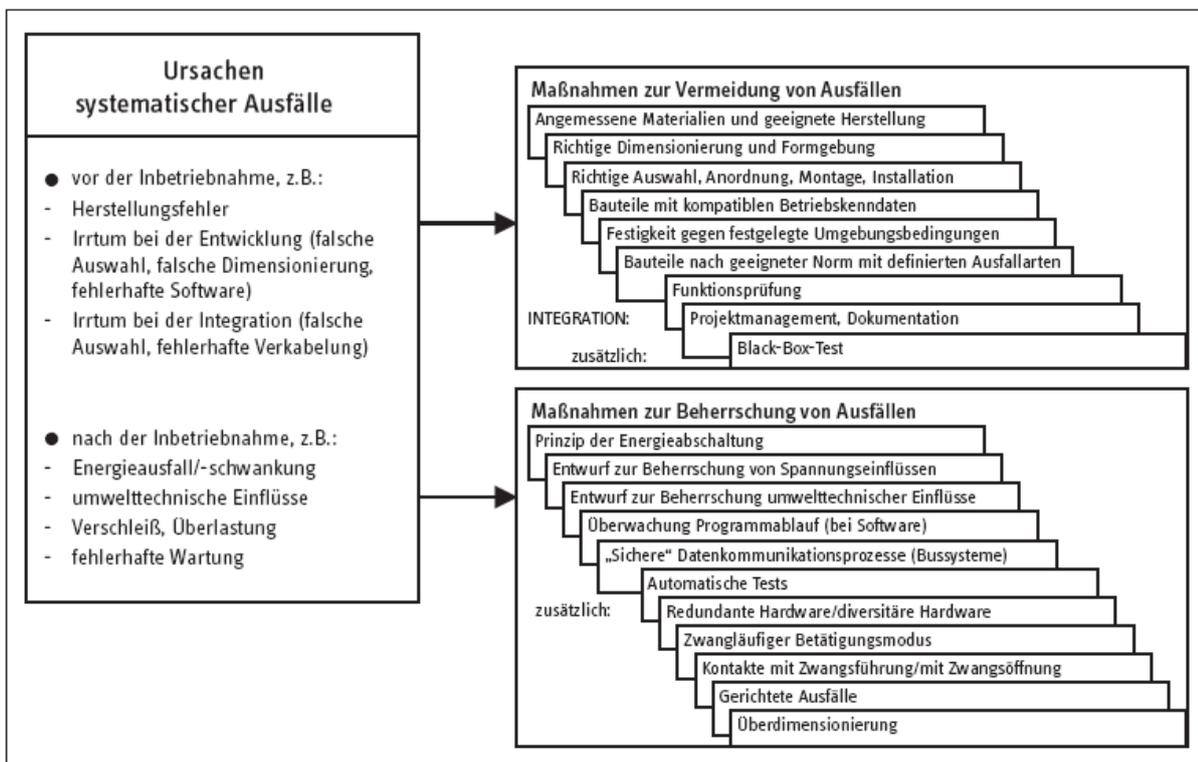
## 12.3.5.3 Betrachtung von systematischen Ausfällen

Innerhalb der HW-Spezifikation sind weiter auch systematische Ausfälle zu betrachten.

### Beispiel zu Maßnahmen gegen systematische Ausfälle:

Energieabfall während des Betriebs. Ist hier eine Gefährdung gegeben muss ein Energieabfall wie ein Betriebszustand betrachtet. Die SRP/CD muss diesen Zustand beherrschen, so dass der sichere Zustand erhalten bleibt.

Maßnahmen gegen systematische Ausfälle nach Anhang G DIN EN ISO 13849-9



Quelle BGIA Report 2/2008

## Fehlerausschlüsse

Werden für bestimmte Geräte oder Anlagenkomponenten Fehlerausschlüsse getroffen so sind diese im Einzelnen zu benennen und zu spezifizieren.

Fehlerausschlüsse können z.B. mech. Wellenbruch, Klebenbleiben von Schaltkontakten, Kurzschlüsse in Kabeln und Leitungen usw. sein.

Die Zulässigkeit der Fehlerausschlüsse soll begründet werden, z.B. durch Referenzierung auf zulässige Fehlerausschlüsse nach einschlägigen Normen z.B. EN ISO 13849-1)

Sind für diese Fehlerausschlüsse gesonderte Maßnahmen erforderlich so sind diese zu benennen.

### Beispiele für Fehlerausschlüsse und zugeordnete Maßnahmen:

- Formschlüssige Verbindung bei mech. Wellenverbindungen
- Dimensionierung auf Basis ausreichender theoretischer Grundlagen bei Bruch von Komponenten der Sicherheitskette
- Zwangsführung in Verbindung mit Zwangstrennung bei Klebenbleiben von Schaltkontakten
- Geschützte Verlegung innerhalb der Schaltanlage bei Kurzschlüssen in Kabeln und Leitungen, sowie Verlegung von Kabel in Kabelschächten – besonders für den Einsatz in der Aufzugstechnik nach EN 81-20/-50 bzw. EN 81-1/-2

## 12.3.6 Hard- und Softwaredesign

Die Umsetzung der Vorgaben aus den HW- und SW-Spezifikation erfolgt im eigentlichen Anlagendesign.

Die Vorgaben für die zu verwendenden Komponenten und deren Verschaltung aus der HW-Spezifikation sind ebenso einzuhalten wie die Vorgaben für die Fehlerausschlüsse. Beides ist mit geeigneten Mitteln sicherzustellen und zu dokumentieren.

In der Software sind ebenso die Vorgaben aus der SW-Spezifikation zu beachten und komplett umzusetzen.

Weiter sind hier die übergeordneten Vorgaben an die SW von sicherheitstechnischer Programmierung zu beachten. Dies sind u.a.:

- ➔ Aufbau des Programms modular und klar strukturiert
- ➔ Zuordnung von Funktionen zu den Sicherheitsfunktionen
- ➔ Verständliche Darstellung der Funktionen durch:

- Eindeutige Bezeichnungen
- Verständliche Kommentierungen
- Weites gehende Verwendung von geprüften Funktionen / Funktionsbausteinen
- Defensive Programmierung

### 12.3.7 Prüfung des HW-Designs

Nach Abschluss der Planung ist das HW-Design auf die Einhaltung der Vorgaben aus der HW-Spezifikation zu prüfen.

Weiter ist die Einhaltung des spezifizierten Sicherheitsniveau für jede einzelne Sicherheitsfunktion durch geeignete Analyse zu prüfen. Die Analyseverfahren sind in den einschlägigen Normen beschrieben (z.B. EN ISO 13849-1).

#### **Analyse Schaltplan**

Anhand des Schaltplans und der Stückliste ist die Einhaltung der Vorgaben in sicherheitstechnischer Hinsicht zu überprüfen. Insbesondere ist zu prüfen:

- die korrekte Verschaltung der Komponenten gemäß Vorgabe,
- der zweikanalige Aufbau soweit vorgegeben
- die Rückwirkungsfreiheit von parallelen, redundanten Kanälen.
- Die Verwendung der Komponenten gemäß Vorgabe
- Die Prüfung soll durch nachvollziehbare Analyse erfolgen.

#### 12.3.7.1 Iterative Überprüfung des erreichten Sicherheitsniveaus

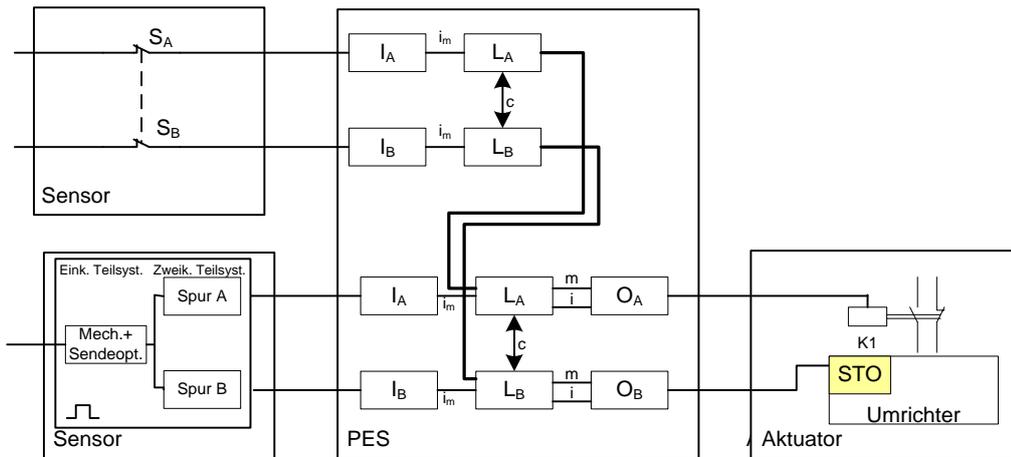
Das erreichte Sicherheitsniveau ist anhand des Schaltungsaufbaus (=Architektur einkanalig / zweikanalig / mit oder ohne Diagnose), der Gerätekenndaten (Angaben Hersteller oder einschlägige Quellen) und des Diagnosedeckungsgrads (Angabe Hersteller PES oder allgemeine Quellen) zu ermitteln. Die einschlägigen Verfahren sind der zugrunde gelegten Sicherheitsnorm zu entnehmen.

Beispielhaft ist eine Berechnung nach EN ISO 13849-1 dargestellt:

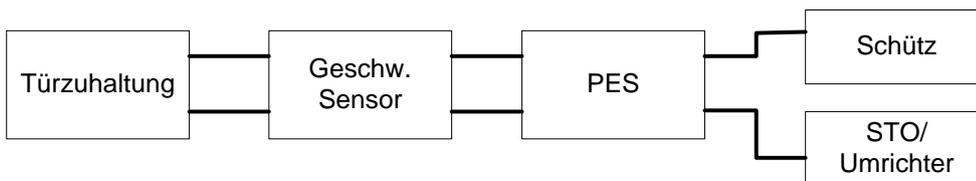
Sicherheitsfunktion:

Sicher reduzierte Geschwindigkeit bei geöffneter Zugangstür

Aufbauschema:



Sicherheitstechnisches Aufbauschema:



Berechnung nach EN ISO 13849-1:

### Kanal A – Abschaltung über Netzschütz:

Komponente	MTTF <sub>d</sub> [Jahre]	DC
<b>Türschuttschalter<sup>1</sup></b>	$B_{10d} = 100000$ $n_{op} = 30/AT = 9270/\text{Jahr} (309 \text{ AT}/\text{Jahr})$  $MTTF_d = \frac{B_{10d}}{0,1 \cdot n_{op}} = 107,87 \text{ Jahre}$	DC <sub>Switch</sub> = 99%
<b>SIN/COS-Encoder</b>	MTTF <sub>d</sub> = 30 Jahre	DC <sub>Encoder</sub> = 99%
<b>PES<sup>2</sup></b>	$\lambda_d = 1884,21 \text{ fit}$  $MTTF_d = \frac{10^9}{365 \cdot 24 \cdot \lambda_d} = 60,59 \text{ Jahre}$	DC <sub>PES</sub> = 94,5%
<b>Netzschütz<sup>3</sup></b>	$B_{10d} = 1,3 \cdot 10^6$ $N_{op} = 20/AT = 6180/\text{Jahr} (309 \text{ AT}/\text{Jahr})$  $MTTF_d = \frac{B_{10d}}{0,1 \cdot n_{op}} = 2103,56 \text{ Jahre}$	DC <sub>Contactor</sub> = 60%
$MTTF_d^A = \frac{1}{\frac{1}{MTTF_d^{Switch}} + \frac{1}{MTTF_d^{Encoder}} + \frac{1}{MTTF_d^{PES}} + \frac{1}{MTTF_d^{Contactor}}} = 16,78 \text{ Jahre}$		

<sup>1</sup> Wert für MTTF<sub>d</sub> aus EN ISO 13849-1, Tabelle C.1

<sup>2</sup> Wert aus firmeninterner HW FMEA; Annahme einer SMX12-2A mit Relais Platine, CPU Platine, Verarbeitungs-Teilsystem und Ausgangsteilsystem mit HighSide/LowSide Kombination

<sup>3</sup> Wert für MTTF<sub>d</sub> aus EN ISO 13849-1, Tabelle C.1; Annahme „worst case“ durch „Schütz mit nominaler Last“

## Kanal B – Abschaltung über STO/Umrichter:

Komponente	MTTF <sub>d</sub> [Jahre]	DC
<b>Türschuttschalter</b> (s.o.)	$B_{10d} = 100000$ $n_{op} = 30/AT = 9270/\text{Jahr} (309 \text{ AT/Jahr})$  $MTTF_d = \frac{B_{10d}}{0,1 \cdot n_{op}} = 107,87 \text{ Jahre}$	DC <sub>Switch</sub> = 99%
<b>SIN/COS-Encoder</b> (s.o.)	MTTF <sub>d</sub> = 30 Jahre	DC <sub>Encoder</sub> = 99%
<b>PES</b> (s.o.)	$\lambda_d = 1884,21 \text{ fit}$  $MTTF_d = \frac{10^9}{365 \cdot 24 \cdot \lambda_d} = 60,59 \text{ Jahre}$	DC <sub>PES</sub> = 94,5%
<b>STO/Umrichter<sup>4</sup></b>	MTTF <sub>d</sub> = 150 Jahre	DC <sub>STO</sub> = 90%

$$MTTF_d^B = \frac{1}{\frac{1}{MTTF_d^{\text{Switch}}} + \frac{1}{MTTF_d^{\text{Encoder}}} + \frac{1}{MTTF_d^{\text{PES}}} + \frac{1}{MTTF_d^{\text{STO}}}} = 15,20 \text{ Jahre}$$

Resultierender PL für beide Kanäle:

**Symmetrisierung  
beider Kanäle:**

<sup>4</sup> Wert für MTTF<sub>d</sub> aus EN ISO 13849-1, Tabelle C.1

$$MTTF_d = \frac{2}{3} \left[ MTTF_d^A + MTTF_d^B \cdot \frac{1}{\frac{1}{MTTF_d^A} + \frac{1}{MTTF_d^B}} \right] = 16,00 \text{ Jahre}$$

### DC Mittelwert

$$DC_{avg} = \frac{\sum_i \frac{DC_i}{MTTF_i}}{\sum_i \frac{1}{MTTF_i}} = 97,2 \%$$

### PL

$MTTF_d = 16,00$  Jahre (mittel)

$DC_{avg} = 97,4 \%$  (mittel)

PL = "d" (aus EN ISO 13849-1, Tabellen 5,6, und 7)

Bestimmend für den PL ist in diesem Fall der  $MTTF_d$ -Wert des Sin/Cos-Encoders. Soll ein höheres Sicherheitsniveau erzielt werden, so ist ein Encoder mit einer entsprechend höheren Qualität zu verwenden.

### Anmerkung:

Die hier verwendeten charakteristischen Werte der einzelnen Komponenten wurden beispielhaft gewählt und müssen für Nutzeranwendungen entsprechend angepasst werden.

### HINWEIS

Eine Ermittlung des PL ist u.a. auch mit dem Programmtool „Sistema“ der BGIA möglich.

## 12.3.8 Verifikation Software (Programm) und Parameter

Die Verifikation findet in zwei Schritten statt:

1. Überprüfung des FUP in Bezug auf die spezifizierte Funktionalität
2. Überprüfung des FUP gegen das AWL-Listing des Validierungsreports, bzw. der vorgegebenen Parameter gegen denjenigen im Validierungsreport gelisteten.

### 12.3.8.1 Überprüfung FUP

Zur Überprüfung ist der tatsächlich programmierte FUP gegen die Vorgaben der Spezifikation zu vergleichen.

#### HINWEIS

Der Vergleich ist umso effizienter als je deutlicher die Programmierung in Bezug auf die Sicherheitsfunktionen strukturiert wurde.

#### Beispiel:

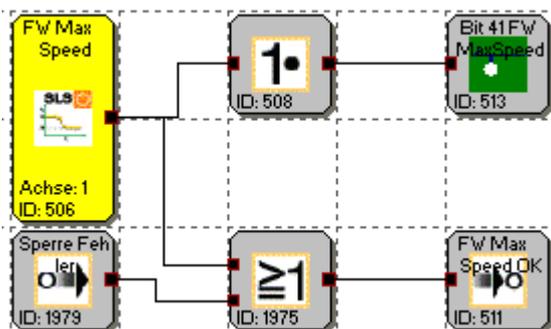
##### Sicherheitsfunktion:

1.1 Begrenzung der max. Fahrgeschwindigkeit Fahrwerk auf 1,1 VMax

Überwachung der maximalen Geschwindigkeit auf < 1,1 VMax

FW Max Speed OK (ID 548) (wird gebrückt durch Lücke vorhanden):

FW Max Speed ist dauerhaft aktiviert und spricht dann an, wenn eine Geschwindigkeit von 550mm/s überschritten wird.



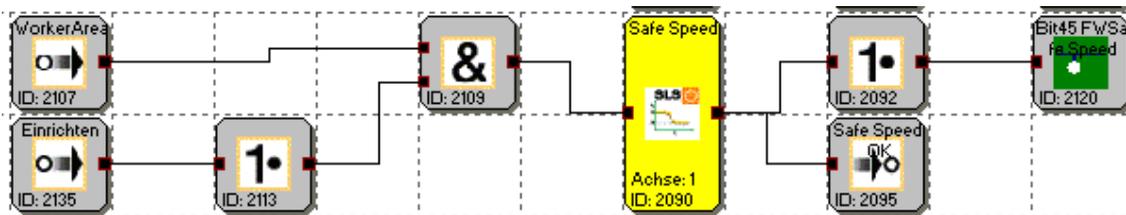
### Sicherheitsfunktion:

Begrenzung der max. Fahrgeschwindigkeit Fahrwerk im Werker Arbeitsbereich

Überwachung der maximalen Geschwindigkeit auf  $< 0,33$  m/s

Safe Speed OK (ID 2124) (wird gebrückt durch Lücke vorhanden):

Safe Speed Ok spricht an, wenn in der Workerarea und bei keinem Einrichten die sichere Geschwindigkeit SLS (ID 2090) überschritten wird.



Parameter SLS Safe Speed:

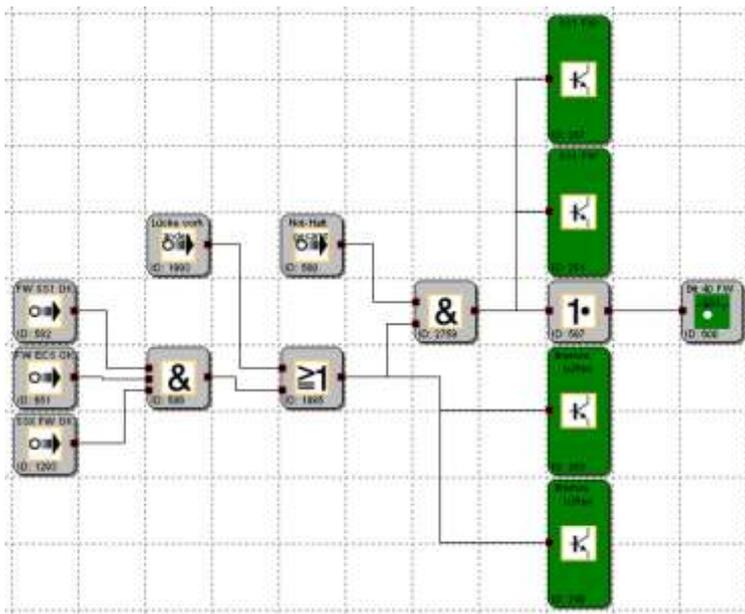
60mm/s, keine weiteren Parameter

### Sicherheitsfunktion:

Abschaltung Fahrwerk

Abschaltung Fahrtrieb und Deaktivieren Bremsen

Abschaltungen am Fahrwerk



Das Fahrwerk wird über zwei Ausgänge abgeschaltet (IQQ1.5 ID 257 und 1.6 ID 261).

Die Bremsen werden über zwei Ausgänge gelüftet (IQQ1.3 ID 253 und 1.4 ID 249).

Es erfolgt eine Meldung an die SPS über Bit 40 (ID 600).

Bei Not-Halt die Abschaltung sofort ausgeführt.

## Hubwerk

### Sicherheitsfunktion

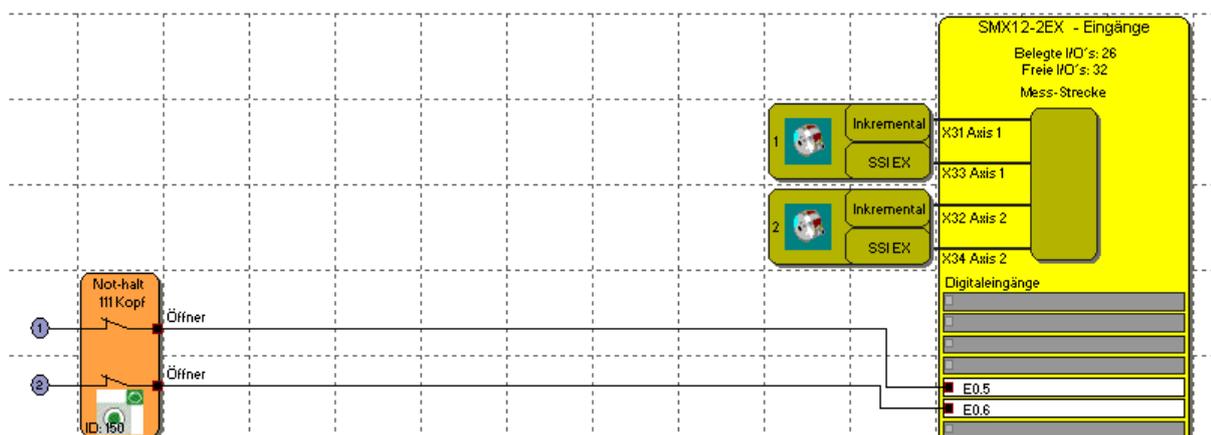
Not-Aus Taster Eingänge und Abschaltausgänge

#### 1.1 Not-Aus Kopfsteuerung

Zweikanaliger Not-Aus mit Pulsüberwachung.

Wird an der übergeordneten Steuerung ein Not-Aus ausgelöst kann dieser Not-Aus mit Zustimmung 'Sicherheit brücken' überbrückt werden.

Not-Aus Taster Kopfsteuerung



**Abb. 32: Not-Aus Kontakte vom Not-Ausrelais mit Pulsen von der SMX**

## 12.3.8.2 Validieren FUP gegen AWL und Parameter mittels Validierungsreport

Die im FUP erfolgte Programmierung ist jeweils mit dem AWL-Listing des Validierungsreports zu vergleichen.

### Beispiel AWL-Listing im Validierungsreport

#### Validierungsreport

#### PLC Programm

Index	Befehl	Operand	validiert
1	S1	SLI_EN.1	
2	S1	SLI_EN.2	
3	S1	SLI_EN.3	
4	S1	SCA_EN.1	
5	S1	SCA_EN.2	
6	S1	SCA_EN.3	
7	S1	SLS_EN.2	
8	S1	SCA_EN.4	
9	S1	SLS_EN.3	
10	S1	SLS_EN.4	
11	S1	SLI_EN.5	
12	SQH		
13	LD	E0.1	
14	ST	MX.2	
15	SQC		
16	SQH		
17	LD	E0.3	
18	AND	E0.4	
19	ST	MX.3	
20	SQC		

Es wird eine schrittweise Prüfung empfohlen. Die Prüfung ist umso effizienter je strukturierter die Programmierung im FUP ausgeführt wurde.

Nach Prüfung des Programms sind die Parameter gegen die Vorgaben in der Spezifikation durch Vergleich zu prüfen.

### Beispiel SLS:

#### Validierungsreport

#### Safe Limited Speed (SLS)

Index	Parameter	Wert	validiert
SLS - 0	Gewählte Achse:	1	
	Geschwindigkeitsschwelle:	2	0
SLS - 1	Gewählte Achse:	1	
	Geschwindigkeitsschwelle:	500	0
SLS - 2	Gewählte Achse:	1	
	Geschwindigkeitsschwelle:	2	0
	Beschleunigungsschwelle:	2	0
SLS - 3	Gewählte Achse:	1	
	Geschwindigkeitsschwelle:	2	0
	Zugeordnete SSX Rampe:	0	

## Beispiel Geberkonfiguration:

### Validierungsreport

#### Achskonfiguration / Sensorinterface

##### Achse 1

##### Allgemeine Parameter

Messstrecke: 500 0

Typ: Rotatorisch

Nein

Positionsverarbeitung: Aktiv

Maximalgeschwindigkeit: 2000 0

Inkrementale Abschaltung: 10000 0

Abschaltung Geschwindigkeit: 100 0

Sensoren 0 0

Typ: SSI-Standard SSI-Standard

Format: Binär Binär

Drehrichtung: Steigend Steigend

Versorgungsspannung: 0 0

Auflösung: 1024 Schritte/1000mm 64 Schritte/1000mm

Offset: 0 Schritte 0 Schritte

Allgemeine Parameter korrekt konfiguriert

Parameter Sensor 1 korrekt

Parameter Sensor 2 korrekt

## 12.3.9 Durchführung der Systemtests / FIT (fault injection test)

Für den FIT muss der Hersteller eine vollständige Liste von zu testenden Funktionen erstellen. Diese Liste umfasst die definierten Sicherheitsfunktionen sowie Fehlertests zur Überprüfung der richtigen Reaktion der SRP/CS auf diese Fehler.

Beispiele Testliste:

No	Setup	Test	Resultat
1 Test SLS für max. Geschw. Einrichtbetrieb			
	Aktivieren Einrichtbetrieb Fahrt mit max. erlaubter Geschwindigkeit	-Diagnose der tatsächlichen Geschwindigkeit versus SLS Grenze -Manipulation der Einrichtgeschwindigkeit über erlaubte reduzierte Geschwindigkeit	
2 Test SSX für Stop-Kategorie 2			
	Fahrt mit max. Geschwindigkeit Betätigen Not-Aus	-Diagnose der SSX-Rampe gegen die tatsächliche Verzögerungsrampe -Einstellen einer unzulässig schwachen Verzögerung -Verfahren der Achse nach erreichtem Stillstand durch Manipulation des Antriebs	
3 Test der 2-kanaligen Türüberwachung			
	Betriebsmodus Einrichtbetrieb anwählen	Diagnose der inaktiven Überwachung bei geschlossener Tür (durch Diagnosefunktion FUP) Diagnose der aktiven Überwachung bei offener Tür (durch Diagnosefunktion FUP) Abklemmen eines Kanals und Öffnen der Tür Querschluss zwischen beiden Eingängen erzeugen	

**13 Anhang**
**Anhang A – Einstufung der Schaltertypen**
**Allgemeiner Hinweis:**

Die einzelnen Schalter der folgenden Eingangselemente können den digitalen Eingängen DI1 bis DI8 jeweils frei wählbar zugeordnet werden.

Zustimmtaster

Schaltertyp	Bemerkung	Einstufung PL nach EN ISO 13849-1	Einstufung SIL nach IEC 61508
1 Öffner	Zustimmschalter einfach	PL d	SIL 2
1 Schließer	Zustimmschalter einfach	PL d	SIL 2
2 Öffner	Zustimmschalter erhöhte Anforderung	PL e	SIL 3
2 Öffner Zeitüberwachung	Zustimmschalter überwacht	PL e	SIL 3

Not Aus

Schaltertyp	Bemerkung	Einstufung Kategorie	Einstufung SIL
1 Öffner	Not-Aus einfach	PL d <sup>1)</sup>	SIL 2
2 Öffner	Not-Aus erhöhte Anforderung	PL e	SIL 3
2 Öffner Zeitüberwachung	Not-Aus überwacht	PL e	SIL 3

<sup>1)</sup> Fehlerausschlüsse und Randbedingungen nach EN ISO 13849-2 sind zu beachten!

### Tür-Überwachung

Schalertyp	Bemerkung	Einstufung Kategorie	Einstufung SIL
2 Öffner	Türüberwachung erhöhte Anforderung	PL e	SIL 3
2 Öffner Zeitüberwachung	Türüberwachung überwacht	PL e	SIL 3
1 Schließer + 1 Öffner	Türüberwachung erhöhte Anforderung	PL e	SIL 3
1 Schließer + 1 Öffner Zeitüberwacht	Türüberwachung überwacht		SIL 3
2 Schließer + 2 Öffner	Türüberwachung erhöhte Anforderung	PL e	SIL 3
2 Schließer + 2 Öffner Zeitüberwacht	Türüberwachung überwacht	PL e	SIL 3
3 Öffner	Türüberwachung erhöhte Anforderung	PL e	SIL 3
3 Öffner Zeitüberwacht	Türüberwachung überwacht	PL e	SIL 3

### Zweihandtaster

Schalertyp	Bemerkung	Einstufung Kategorie	Einstufung SIL
2 Wechsler	Zweihandtaster erhöhte Anforderung	Typ III C PL e	SIL3
2 Schließer	Zweihandtaster überwacht	Typ III A PL e	SIL1

---

#### **HINWEIS**

Bei diesen Eingangselementen findet eine feste Pulszuordnung statt, die vom Anwender nicht beeinflusst werden kann!

---

### Lichtvorhang

Schaltertyp	Bemerkung	Einstufung Kategorie	Einstufung SIL
2 Öffner	Lichtvorhang erhöhte Anforderung	PL e	SIL 3
2 Öffner Zeitüberwachung	Lichtvorhang überwacht	PL e	SIL 3
1 Schließer + 1 Öffner	Lichtvorhang erhöhte Anforderung	PL e	SIL 3
1 Schließer + 1 Öffner Zeitüberwachung	Lichtvorhang überwacht	PL e	SIL 3

### Betriebsartenwahlschalter

Schaltertyp	Bemerkung	Einstufung Kategorie	Einstufung SIL
2 Stellungen	Betriebsartwahlschalter überwacht	PL e	SIL 3
3 Stellungen	Betriebsartwahlschalter überwacht	PL e	SIL 3

#### SICHERHEITS HINWEIS



➔ Beim Zustandswechsel des Schalters ist durch das zu erstellende SafePLC<sup>2</sup> Programm sicherzustellen, dass die Ausgänge der Baugruppe deaktiviert werden (Hinweis: Norm 60204-Teil1-Abschnitt 9.2.3).

Sensor

Schaltertyp	Bemerkung	Einstufung Kategorie	Einstufung SIL
1 Öffner	Sensoreingang einfach	PL d	SIL 2
1 Schließer	Sensoreingang einfach	PL d	SIL 2
2 Öffner	Sensoreingang erhöhte Anforderung	PL e	SIL 3
2 Öffner Zeitüberwach-ung	Sensoreingang überwacht	PL e	SIL 3
1 Schließer + 1 Öffner	Sensoreingang erhöhte Anforderung	PL e	SIL 3
1 Schließer + 1 Öffner Zeitüberwacht	Sensoreingang überwacht	PL e	SIL 3

Start- / Resetelement

Schaltertyp	Bemerkung	Einstufung Kategorie	Einstufung SIL
1 Schließer	Alarm-Reset einfach (Auswertung Flanke)	--	--
1 Schließer	Logik-Reset einfach	PL d	SIL 2
1 Schließer	Startüberwachung einfach (Sonderfunktion)	--	--

**HINWEIS**

Der Alarm-Reset Eingang kann mit 24V-Dauerspannung betrieben werden und ist flankengesteuert.

**Anhang B – CE-Erklärungen**


**EG-Konformitätserklärung für Sicherheitsbauteile  
im Sinne der EG-Maschinenrichtlinie 2006/42/EG (Anhang IV)**

*EC declaration of conformity  
for safety components according the EU Machinery Directive  
2006/42/EG (Appendix IV)*

Firma <i>Manufacturer</i>	<b>BBH Products GmbH</b>
Anschrift <i>Address</i>	<b>Böttgerstrasse 40 92637 Weiden Deutschland</b>
Produkt	<b>SMXGen2 – Series Frei programmierbare Sicherheitssteuerung zur sicheren Überwachung von Antriebssystemen, geeignet für SIL 3 IEC 61508:2010, bzw. PL e nach EN ISO 13849-1:2015.</b>
<i>Product</i>	<b><i>SMXGen2 – Series Free programmable safe plc for monitoring of drives, appropriated for SIL 3 IEC 61508:2010, resp. PL e according EN ISO 13849-1:2015</i></b>
Produktname <i>Product name</i>	<b>SMX10/2/x, SMX10 HI/x, SMX10A/2/x, SMX10R/2/x SMX11/2/x, SMX11HI/x, SMX11-2/2/x, SMX12/2/x, SMX12A/2/x, SMX12-2/2/x, SMX12-2A/2/x, SMX31/2, SMX31R/2, SMX31R-4/2</b>
FW-Version	SMX1x: 05-00-00-01 (PS), 05-00-00-17 (PS), 05-00-04-19 (PS), 05-01-00-01 (FSOE) SMX3x: 03-00-00-01
HW-Version	11-11-07, 11-11-07, 11-11-04-07, 03-11-11-07, 11-11-07, 11-11-07, 11-11-04-07, 11-11-04-07, 11-11-04-07, 11-11-04-04-04-07, 11-11-04-04-04-07, 10-11, 03-03-10-11, 03-10-11,

Produktname **SMX100-1/2/x, SMX100-2/2/x, SMX100-4/2/x,**  
*Product name* **SMX111/2/D, SMX111-2/2/D, SMX112/2/D, SMX112A/2/D,**  
**SMX112-2/2/D, SMX112-2A/2/D,**  
**SMX121/2, SMX121-2/2, SMX122/2, SMX122A/2,**  
**SMX122-2/2, SMX122-2A/2,**  
**SMX131/2, SMX131R/2, SMX131R-4/2,**  
**SMX132-0/2/D, SMX132-0R/2/D,**  
**SMX132-1/2/D, SMX132-1R/2/D**

FW-Version SMX100-x: 04-00-00-01  
 SMX11x: 04-00-00-01  
 SMX12x: 04-00-00-01  
 SMX131x: 04-00-00-01  
 SMX132x: 01-00-00-01

HW-Version 11-11-07, 11-10-10-11-07, 11-10-10-10-10-11-07,  
 11-11-07, 11-11-04-07, 11-11-04-07, 11-11-04-07,  
 11-11-04-04-04-07, 11-11-04-04-04-07,  
 11, 11-04, 11-04, 11-04,  
 11-04-04-04, 11-04-04-04,  
 10-11, 03-03-10-11, 03-10-11,  
 11-11-07, 03-11-11-07,  
 11-10-11-07, 03-11-10-11-07

Das Produkt wurde entwickelt, konstruiert und gefertigt in Übereinstimmung der o.g. Richtlinie.  
*The product was developed, designed and manufactured in accordance to the directive as named above*

Folgende Normen wurden angewendet:  
*Following standards were applied:*

Norm / Standard	Titel / Title	Ausgabe / Edition
EN 61800-5-2	Elektrische Leistungsantriebssysteme mit einstellbarer Drehzahl Teil 5-2: Anforderungen an die Sicherheit – Funktionale Sicherheit <i>Adjustable speed electrical power drive systems - Part 5-2: Safety requirements - Functional</i>	2007
EN ISO 13849-1	Sicherheit von Maschinen - Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen - Teil 1: Allgemeine Gestaltungsleitsätze <i>Safety of machinery – Safety-related parts of control systems - Part 1: General principles for design</i>	2015
EN 62061	Sicherheit von Maschinen - Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer, elektronischer und programmierbarer elektronischer Steuerungssysteme <i>Safety of machinery - Functional safety of safety-related electrical, electronic, programmable electronic control systems</i>	2005 + AC:2010 + A1:2013 + A2:2015
EN 50178	Ausrüstung von Starkstromanlagen mit elektronischen Betriebsmittel <i>Equipment of power installations with electronic equipment</i>	1997
EN 60204-1	Sicherheit von Maschinen – Elektrische Ausrüstung von Maschinen - Teil 1: Allgemeine Anforderungen <i>Safety of machinery – Electrical equipment of machines – Part 1: General requirements</i>	2018
EN ISO 13850	Sicherheit von Maschinen, NOT-Halt, Gestaltungsleitsätze <i>Safety of machinery, Emergency stop, principles for design</i>	2015
EN ISO 13851	Sicherheit von Maschinen - Zweihandschaltungen - Funktionelle Aspekte und Gestaltungsleitsätze <i>Safety of machinery - Two-hand control devices - Principles for design and selection</i>	2019
EN 61508	Teil 1-7: Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer/elektronischer/programmierbarer elektronischer Systeme <i>Part 1-7: Functional safety of electrical/electronic/programmable electronic safety-related systems</i>	2010

### **Bemerkungen/ Notes:**

Die Produkte entsprechen den Anforderungen der Niederspannungs-Richtlinie 2014/35/EU und der EMV-Richtlinie 2014/30/EU.

*The products are in accordance to the Low Voltage Directive 2014/35/EC and EMC Directive 2014/30/EC.*

Folgende Prüfstelle hat eine Baumusterprüfung des Produkts im Zusammenhang mit der EMV Richtlinie ausgeführt:

***The below listed test house has executed a type certification in relation to the Low Voltage and EMC Directive:***

EMC: TEMPTON Service Plus GmbH, Thurn- und Taxis-Str. 18, D-9011 Nürnberg

Reg.-Nr.: DGA-PL-231/9-04 Doc. Nr. 10-143

Bzw. TÜV SÜD Senton, Äußere Frühlingsstraße 45, D-94315 Straubing

Reg.-Nr.: DGA-PL-171/94-03

LVD: TÜV Rheinland Industrie Service GmbH, Am Grauen Stein, D-51105 Köln

Notified body number: NB 0035 Doc. Nr. 01/205/5128.01/15

Den im Produkthandbuch beschriebenen Sicherheits-, Installations- und Bedienungshinweisen muss Folge geleistet werden.

***These products must be installed and operated with reference to the instructions in the Product Manual.***

***All instructions, warnings and safety information of the Product Manual must be adhered to.***

Für das Produkthandbuch zeichnet sich Dipl.-Ing. (FH) Gerhard Bauer verantwortlich.

*For the Product Manual is responsible Dipl.-Ing. (FH) Gerhard Bauer.*

Weiden, 19/05/2021

Gerhard Bauer, *Managing Director*

