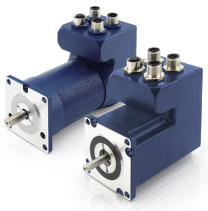


PD4-E Modbus RTU



Kurzanleitung

Original: de

Nanotec Electronic GmbH & Co. KG

Kapellenstraße 6

85622 Feldkirchen, Deutschland

Version 1.0.0

Tel. +49 89 900 686-0

Fax +49 89 900 686-50

info@nanotec.de

Einleitung

Der *PD4-E* ist ein bürstenloser Motor mit integrierter Steuerung in Schutzart IP65. Durch den integrierten Absolut-Encoder ist der sofortige Betrieb im *Closed Loop*-Modus ohne Referenzfahrt möglich.

Diese Anleitung beschreibt die Montage und Inbetriebnahme des Motors. Die ausführliche Dokumentation zum Produkt und die Datenblätter der Motoren finden Sie auf der Nanotec-Homepage www.nanotec.de. Diese Kurzanleitung ersetzt nicht das *technische Handbuch* des Motors.

Urheberrecht

Copyright © 2013 – 2018 Nanotec Electronic GmbH & Co. KG. Alle Rechte vorbehalten.



Bestimmungsgemäßer Gebrauch

Der *PD4-E* ist für den Einsatz unter den freigegebenen **Umgebungsbedingungen** konzipiert.

Ein anderer Gebrauch gilt als nicht bestimmungsgemäß.



Hinweis

Änderungen oder Umbauten des Produktes sind nicht zulässig.

Gewährleistung und Haftungsausschluss

Nanotec produziert Komponententeile, die ihren Einsatz in vielfältigen Industrieanwendungen finden. Die Auswahl und Anwendung von Nanotec-Produkten liegt im Verantwortungsbereich des Anlagenkonstruktors bzw. Endnutzers. Nanotec übernimmt keinerlei Verantwortung für die Integration der Produkte in das Endsystem.

Unter keinen Umständen darf ein Nanotec-Produkt als Sicherheitssteuerung in ein Produkt oder eine Konstruktion integriert werden. Alle Produkte, in denen ein von Nanotec hergestelltes Komponententeil enthalten ist, müssen bei der Übergabe an den Endnutzer entsprechende Warnhinweise und Anweisungen für eine sichere Verwendung und einen sicheren Betrieb aufweisen. Alle von Nanotec bereitgestellten Warnhinweise müssen unmittelbar an den Endnutzer weitergegeben werden.

Es gelten unsere Allgemeinen Geschäftsbedingungen: de.nanotec.com/service/agbl.

Fachkräfte

- Nur Fachkräfte dürfen das Gerät installieren, programmieren und in Betrieb nehmen:
- Personen, die eine entsprechende Ausbildung und Erfahrung im Umgang mit Motoren und deren Steuerung haben.
 - Personen, die den Inhalt dieses technischen Handbuchs kennen und verstehen.
 - Personen, die die geltenden Vorschriften kennen.

EU-Richtlinien zur Produktsicherheit

- Folgende EU-Richtlinien wurden beachtet:
- RoHS-Richtlinie (2011/65/EU, 2015/863/EU)
 - EMV-Richtlinie (2014/30/EU)

Mitgeltende Vorschriften

- Neben diesem technischen Handbuch sind folgende Vorschriften zu beachten:
- Unfallverhütungsvorschriften
 - örtliche Vorschriften zur Arbeitssicherheit

Sicherheits- und Warnhinweise

Hinweis

- Beschädigung der Steuerung.
- Ein Wechsel der Verdrahtung im Betrieb kann die Steuerung beschädigen.
- Ändern Sie die Verdrahtung nur im spannungsfreien Zustand und warten Sie nach dem Abschalten, bis sich die Kondensatoren entladen haben.

Hinweis

- Störung der Steuerung durch Erregerspannung des Motors.
- Während des Betriebs können Spannungsspitzen die Steuerung beschädigen.
- Verbauen Sie geeignete Schaltungen (z. B. Stützkondensator), die Spannungsspitzen abbauen.

Hinweis

- Ein Verpolungsschutz ist nicht gegeben.
- Bei Verpolung entsteht ein Kurzschluss zwischen Versorgungsspannung und GND (Masse) über die Leistungsdiode.
- Installieren Sie eine Leitungsschutzeinrichtung (Sicherung) in der Zuleitung.

Hinweis

- Das Gerät enthält Bauteile, die empfindlich gegen elektrostatische Entladung sind.
- Unsachgemäßer Umgang kann das Gerät beschädigen.
- Beachten Sie die Grundprinzipien des ESD-Schutzes beim Umgang mit dem Gerät.

Technische Daten und Anschlussbelegung

Umgebungsbedingungen

Umgebungsbedingung	Wert
Schutzklasse	IP65 (außer Wellenausgang)
Umgebungstemperatur (Betrieb)	-10 ... +40°C
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	0 ... 85%
Aufstellhöhe über NN (ohne Leistungsbeschränkung)	1500 m
Umgebungstemperatur (Lagerung)	-25 ... +85°C

Elektrische Eigenschaften und technische Daten

Technische Daten Motor

	PD4-E	PD4-EB
Art	Hochpoliger DC-Servo (Schrittmotor)	Niedrigpoliger DC-Servo (BLDC)
Betriebsspannung	12 - 48 V DC ±5%	12 - 48 V DC ±5%
Phasenstrom eff.	4,2 A	6 A
Spitzenstrom eff. für 1s	k.A.	max. 18 A

Technische Daten

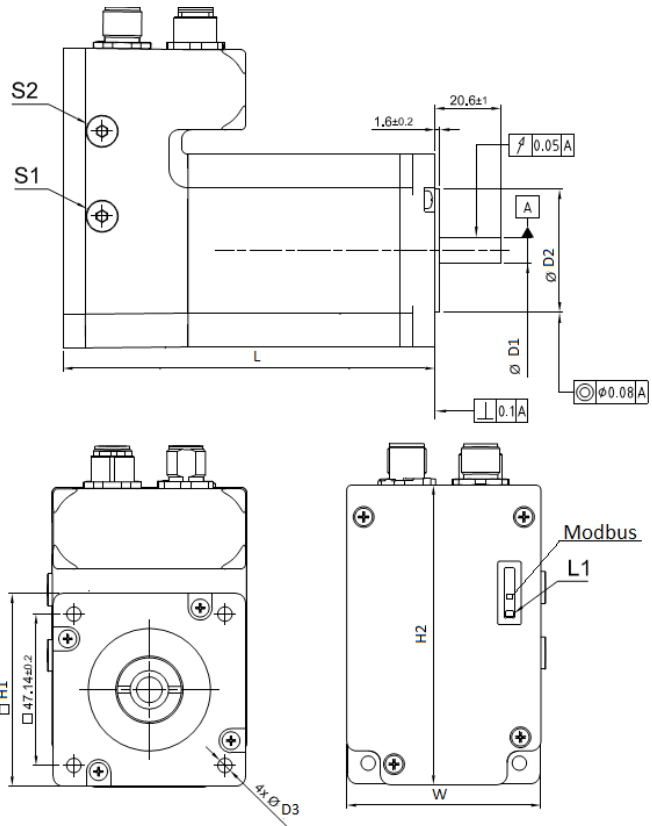
Betriebsmodi	<i>Profile Position Mode, Profile Velocity Mode, Profile Torque Mode, Velocity Mode, Homing Mode, Interpolated Position Mode, Cyclic Sync Position Mode, Cyclic Sync Velocity Mode, Cyclic Synchronous Torque Mode, Takt-Richtung-Modus</i>	
Sollwertvorgabe/ Programmierung	<i>Analogeingang, NanoJ-Programm</i>	
Eingänge	6 Digitaleingänge (+5 V/+24 V DC), einzeln per Software umschaltbar, Werkseinstellung: 5 V	
	1 Analogeingang 0-10 V oder 0–20 mA (per Software umschaltbar)	
Ausgänge	2 Ausgänge, <i>Open Drain</i> , max. 100 mA	
Integrierter Encoder	magnetischer Singleturn-Absolut-Encoder, 1024 Impulse/Umdrehung	

Schutzschaltung

- Über- und Unterspannungsschutz
- Übertemperaturschutz (> 68 ° C am hinteren Deckel)
- Verpolungsschutz: bei Verpolung Kurzschluss zwischen Versorgungsspannung und GND über Leistungsdiode, daher ist eine Sicherung in Zuleitung nötig. Die Werte der Sicherung ist abhängig von der Applikation und muss
- größer als die maximale Stromaufnahme der Steuerung
 - kleiner als der maximale Strom der Spannungsversorgung ausgelegt werden.
- Falls der Sicherungswert sehr nahe an der maximalen Stromaufnahme der Steuerung liegt, sollte eine Auslösecharakteristik mittel/träge eingesetzt werden.

Maßzeichnungen

Alle Maße sind in Millimetern.



Maß	Wert
L	• PD4-E591L42-E-65-5: 103±1 • PD4-E601L42-E-65-5: 116±1 • PD4-EB59CD-E-65-5: 123±1
W	• PD4-E591L42-E-65-5: 57 • PD4-E601L42-E-65-5: 60,6 • PD4-EB59CD-E-65-5: 57
H1	• PD4-E591L42-E-65-5: 56,4±0,5 • PD4-E601L42-E-65-5: 60±0,5 • PD4-EB59CD-E-65-5: 56,6±0,5
H2	• PD4-E591L42-E-65-5: 89,7 • PD4-E601L42-E-65-5: 93,3 • PD4-EB59CD-E-65-5: 89,7
D1	• PD4-E591L42-E-65-5: 6,35⁺⁰_{-0,013} • PD4-E601L42-E-65-5: 8⁺⁰_{-0,015} • PD4-EB59CD-E-65-5: 8⁺⁰_{-0,013}
D2	• PD4-E591L42-E-65-5: 38,1±0,025 • PD4-E601L42-E-65-5: 38,1±0,05 • PD4-EB59CD-E-65-5: 38,1⁺⁰_{-0,05}

Maß	Wert
D3	• PD4-E591L42-E-65-5: 5^{+0,5}₋₀ • PD4-E601L42-E-65-5: 4,5^{+0,5}₋₀ • PD4-EB59CD-E-65-5: 5,2±0,25

Übertemperaturschutz

Ab einer Temperatur von ca. 75 °C auf der Leistungsplatine (entspricht 65 - 72 °C außen am hinteren Deckel) wird das Leistungsteil der Steuerung abgeschaltet und das Fehlerbit gesetzt. Nach Abkühlung und dem Bestätigen des Fehlers funktioniert die Steuerung wieder normal.

LED-Signalisierung

Betriebs-LED

Normaler Betrieb

Im normalen Betrieb blinkt die grüne Betriebs-LED L1 einmal in der Sekunde sehr kurz auf.

Fehlerfall

Liegt ein Fehler vor, schaltet die LED auf Rot um und signalisiert eine Fehlernummer.

Folgende Tabelle zeigt die Bedeutung der Fehlernummern.

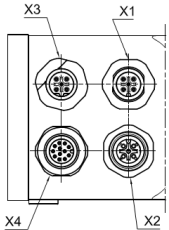
Blinktakt	Fehler
1	Allgemein
2	Spannung
3	Temperatur
4	Überstrom
5	Regler
6	Watchdog-Reset



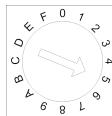
Hinweis

Für jeden aufgetretenen Fehler wird im Objekt **1003**_n ein genauerer Fehlercode hinterlegt.

Anschlüsse



Anschluss	Funktion	Pin-Belegung / Beschreibung
X1	Modbus RTU IN	1. n.c: PIN 1 von X1 uns X2 intern verbunden 2. RS-485- 3. COMMON GND: galvanisch getrennt vom GND der Versorgung 4. RS-485+ 5. n.c
X2	Modbus RTU OUT	
X3	Anschluss für die Spannungs-Versorgung	1. +Ub 2. +Ub 3. GND 4. GND 5. n.c
	12 - 48 V DC ±5%	

Anschluss	Funktion	Pin-Belegung / Beschreibung												
X4	Ein-/Ausgänge und externe Logikversorgung Schaltsschwellen für digitale Eingänge 1 - 6: 5 V (Werkseinstellung) Ein: >4,09 V; Aus: <0,95 V 24 V: Ein: >14,74 V; Aus: <3,78 V	GND Digitaler Eingang 1: 5 V / 24 V, umschaltbar mit Objekt 3240_h, max. 1 MHz Digitaler Eingang 2: 5 V / 24 V, umschaltbar mit Objekt 3240_h, max. 1 MHz Digitaler Eingang 3: 5 V / 24 V, umschaltbar mit Objekt 3240_h, max. 1 MHz Digitaler Eingang 4: 5 V / 24 V, umschaltbar mit Objekt 3240_h, max. 1 MHz Digitaler Eingang 5: 5 V / 24 V, umschaltbar mit Objekt 3240_h, max. 1 MHz Digitaler Eingang 6: 5 V / 24 V, umschaltbar mit Objekt 3240_h, max. 1 MHz Analoger Eingang: 10 Bit, 0 V... +10 V oder 0...20 mA, umschaltbar mit Objekt 3221_h Digitaler Ausgang 1: Open-Drain, max. 24 V / 100 mA Digitaler Ausgang 2: Open-Drain, max. 24 V / 100 mA 5V-Ausgang: +5 VDC, max. 100 mA +UB Logic: 4 V DC/ca. 39 mA												
S1	Hex-Codierschalter, zum Einstellen der <i>Modbus-Adresse</i> und Baudrate 	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Wert der Schalter</th><th>Adresse</th><th>Baudrate / Parität</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0_h</td><td>Objekt 2028_h</td><td>Objekt 202A_h bzw. 202D_h</td></tr> <tr> <td>1-E_h</td><td>Wert des Schalters</td><td>Objekt 202A_h bzw. 202D_h</td></tr> <tr> <td>F_h</td><td>5</td><td>19200, even Parity</td></tr> </tbody> </table>	Wert der Schalter	Adresse	Baudrate / Parität	0 _h	Objekt 2028_h	Objekt 202A_h bzw. 202D_h	1-E _h	Wert des Schalters	Objekt 202A_h bzw. 202D_h	F _h	5	19200, even Parity
Wert der Schalter	Adresse	Baudrate / Parität												
0 _h	Objekt 2028_h	Objekt 202A_h bzw. 202D_h												
1-E _h	Wert des Schalters	Objekt 202A_h bzw. 202D_h												
F _h	5	19200, even Parity												
S2	DIP-Schalter für 150 Ω Terminierung für RS-485	OFF ON (links)												

Wenn Sie das **3240_h:07_h** auf den Wert "1" setzen, stehen Ihnen, anstatt sechs single-ended, drei differenzielle Eingänge zur Verfügung.

Pin	Basisfunktion		Alternative Funktion (siehe spezielle Fahrmodi)	
	Single-ended	Differenziell	Single-ended	Differenziell
2	Eingang 1	-Eingang 1	Freigabe	-Freigabe
3	Eingang 2 / Richtungseingang	+Eingang 1	Richtung	Freigabe
4	Digitaler Eingang 3 / Takteingang	-Eingang 2 / - Richtungseingang	Takt	-Richtung
5	Eingang 4	+Eingang 2 / +Richtungseingang	Eingang 4	Richtung
6	Eingang 5	-Eingang 3 / - Takteingang	Eingang 5	-Takt
7	Eingang 6	+ Eingang 3 / +Takteingang	Eingang 6	Takt

Hinweis	
	- EMV: Bei einer DC-Stromversorgungsleitung mit einer Länge von >30 m oder Verwendung des Motors an einem DC-Bus sind zusätzliche Entstör- und Schutzmaßnahmen notwendig. - Ein EMI-Filter ist in die DC-Zuleitung mit möglichst geringem Abstand zur Steuerung/Motor einzufügen. - Lange Daten- oder Versorgungsleitungen sind durch Ferrite zu führen.

Befestigung

In **Maßzeichnungen** finden Sie die Maße für Ihre Befestigung.

Gehen Sie bei der Montage wie folgt vor:

1. Richten Sie die Motorwelle mit der Welle der Anwendung aus. Achten Sie beim Ausrichten auf die maximal zulässige Axial- und Radialkraft an der Welle, die im entsprechenden Motordatenblatt angegeben werden.

2. Verbinden Sie den Motor mit Ihrer Mechanik an den vier Befestigungsbohrungen.

Verwenden Sie Schrauben mit geeigneter Länge und passende Unterlegscheiben.

Inbetriebnahme

Die Software *Plug & Drive Studio* bietet Ihnen eine Möglichkeit, die Konfiguration vorzunehmen und die Motorparameter an Ihre Applikation anzupassen. Weiterführende Informationen finden Sie im Dokument *Plug & Drive Studio: Quick Start Guide* auf www.nanotec.de.

Beachten Sie folgende Hinweise:



Kommunikation über Modbus aufbauen

1. Verbinden Sie den *Modbus-Master* mit der Steuerung über die RS-485 + und RS-485- Leitungen.
2. Versorgen Sie die Steuerung mit Spannung.
3. Ändern Sie ggf. die Konfigurationswerte.
Ab Werk ist die Steuerung ist auf Slave Address 1, Baudrate 19200 Baud, even Parity, 1 Stop Bit eingestellt.
4. Zum Testen der Schnittstelle senden Sie die Bytes 01 65 55 00 2E 97 an die Steuerung (eine detaillierte Beschreibung der Modbus-Funktionscodes finden Sie im Kapitel **Modbus RTU** im *technischen Handbuch*).
Das Objektverzeichnis wird ausgelesen.

Spezielle Fahrmodi (Takt-Richtung und Analog-Drehzahl)

Sie haben die Möglichkeit, den Motor direkt über den Takt- und Richtungseingang oder den Analogeingang anzusteuern, indem Sie die *speziellen Fahrmodi* aktivieren.

Der digitale Eingang 1 dient dabei als Freigabe.

Aktivierung

Um die *speziellen Fahrmodi* zu aktivieren, müssen Sie in **4015_h:01_h** den Wert "2" eintragen. In **4015_h:02_h** stellen Sie den Modus ein, indem Sie einen Wert zwischen "00_h" und "0F_h" schreiben.

Die folgende Tabelle listet alle möglichen Modi und den Wert für **4015:02_h** auf:

Wert	Modus			
00 _h /01 _h	Takt-Richtung	-	-	Open Loop
02 _h	Testfahrt	Automatische Fahrt mit 30 U/min	Drehrichtung im Uhrzeigersinn	Open Loop
03 _h	Testfahrt	Automatische Fahrt mit 30 U/min	Drehrichtung gegen den Uhrzeigersinn	Open Loop
04 _h	Analog-Drehzahl	Richtung über "Richtungs"-Eingang	Maximale Drehzahl 1000 U/min	Open Loop
05 _h	Analog-Drehzahl	Richtung über "Richtungs"-Eingang	Maximale Drehzahl 100 U/min	Open Loop
06 _h	Analog-Drehzahl	Offset 5 V (Joystick-Modus)	Maximale Drehzahl 1000 U/min	Open Loop
07 _h	Analog-Drehzahl	Offset 5 V (Joystick-Modus)	Maximale Drehzahl 100 U/min	Open Loop
08 _h /09 _h	Takt-Richtung	-	-	Closed Loop
0A _h	Testfahrt	Automatische Fahrt mit 30 U/min	Drehrichtung im Uhrzeigersinn	Closed Loop
0B _h	Testfahrt	Automatische Fahrt mit 30 U min	Drehrichtung gegen den Uhrzeigersinn	Closed Loop
0C _h	Analog-Drehzahl	Richtung über "Richtungs"-Eingang	Maximale Drehzahl 1000 U/min	Closed Loop
0D _h	Analog-Drehzahl	Richtung über "Richtungs"-Eingang	Maximale Drehzahl 100 U/min	Closed Loop
0E _h	Analog-Drehzahl	Offset 5 V (Joystick-Modus)	Maximale Drehzahl 1000 U/min	Closed Loop
0F _h	Analog-Drehzahl	Offset 5 V (Joystick-Modus)	Maximale Drehzahl 100 U/min	Closed Loop

Sie müssen das Objekt **4015_h** (*Kategorie Applikation*) speichern, indem Sie den Wert "65766173" in **1010_h:03** schreiben, die Änderungen werden erst nach einem Neustart der Steuerung aktiviert.

Takt-Richtung

Die Steuerung setzt intern den Betriebsmodus auf **Takt-Richtung**. Sie müssen die Eingänge *Freigabe*, *Takt* und *Richtung* beschalten.

Analog-Drehzahl

Die Steuerung setzt intern den Betriebsmodus auf **Velocity**. Zur Vorgabe der Drehzahl wird die Spannung am analogen Eingang benutzt und die entsprechende Zielgeschwindigkeit wird in **6042_h** geschrieben.

Maximale Drehzahl

Die maximale Drehzahl kann zwischen 100 U/min und 1000 U/min gewechselt werden. Ist eine andere Drehzahl notwendig, dann lässt sich diese über den Skalierungsfaktor (Objekt **604C_h** Subindex 01_h und 02_h) einstellen.

Verrechnung der Analogspannung

Es gibt zwei Modi, wie die analoge Eingangsspannung verrechnet wird.

Normaler Modus

Sie müssen die Eingänge *Freigabe*, *Richtung* und den *Analogeingang* beschalten. Das Maximum der analogen Spannung entspricht der maximalen Drehzahl. Die Richtung wird dabei über den Richtungseingang vorgegeben. Es existiert eine Totzone von 0 V bis 20 mV, in welcher der Motor nicht fährt.

Joystick Modus

Sie müssen den Eingang *Freigabe* und den *Analogeingang* beschalten. Die Hälfte der maximalen, analogen Spannung entspricht der Drehzahl 0. Sinkt die Spannung unter die Hälfte, steigt die Drehzahl in negativer Richtung. Wenn die Spannung entsprechend über die Hälfte steigt, steigt auch die Drehzahl in positiver Richtung. Die Totzone geht dabei von $U_{\text{max}}/2 \pm 20 \text{ mV}$.