

PD4-C/CB USB



Kurzanleitung Version 1.0.0
Original: de
Nanotec Electronic GmbH & Co. KG Tel. +49 89 900 686-0
Kapellenstraße 6 Fax +49 89 900 686-50
85622 Feldkirchen, Deutschland info@nanotec.de

Einleitung

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

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

Urheberrecht

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



Bestimmungsgemäßer Gebrauch

Der PD4-C Motor mit integrierter Steuerung 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/agb/.

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	IP20
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-C	PD4-CB
Art	Hochpoliger DC-Servo (Schrittmotor)	Niedrigpoliger DC-Servo (BLDC)
Betriebsspannung	12 V bis 48 V DC +/-5%	12 V bis 24 V DC +/-5%
Nennstrom	4,2 A eff.	8 A eff.
Spitzenstrom für 1s	max. 6,3 A eff.	max. 20 A eff.

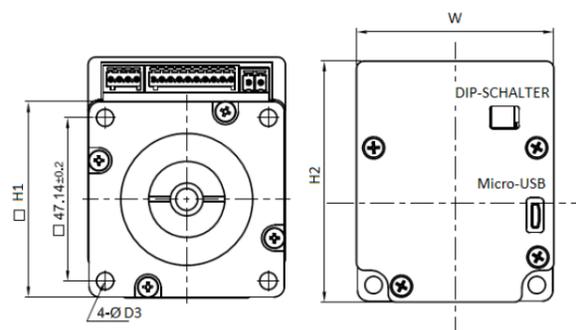
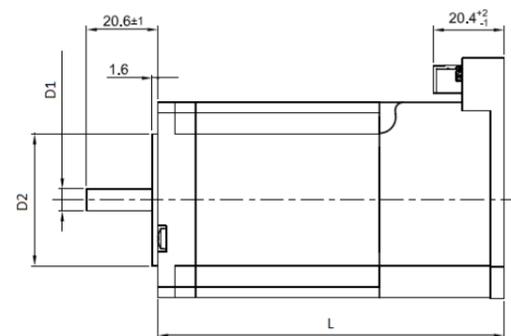
Technische Daten

Eigenschaft	Beschreibung/Wert
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>Takt-Richtung, Analog, NanoJ-Programm</i>
Eingänge	3 Digitaleingänge (+24 V) 3 Digitaleingänge single-ended oder differenziell, +5 V / +24 V, umschaltbar per Software; Werkseinstellung ist 5 V und "single-ended" 3 Digitaleingänge +24 V 1 analoger Eingang, 10 Bit Auflösung, 0 - 10 V
Ausgänge	1 Ausgang, max. 24 V, 100 mA, Open Drain
Integrierter Encoder	magnetischer Singleturn-Absolut-Encoder, 1024 Impulse/Umdrehung

Eigenschaft	Beschreibung/Wert
Schutzschaltung	Über- und Unterspannungsschutz Übertemperaturschutz (> 75° Celsius auf der Leistungsplatine) Verpolungsschutz: bei Verpolung Kurzschluss zwischen Versorgungsspannung und GND über Leistungsdiode, daher ist eine Leitungsschutzeinrichtung (Sicherung) in Zuleitung nötig. Die Werte der Sicherung ist abhängig von der Applikation und muss <ul style="list-style-type: none"> • 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	<ul style="list-style-type: none"> • PD4-C5918X4204-E: 65±1 • PD4-C5918M4204-E: 79±1 • PD4-C5918L4204-E: 100±1 • PD4-C6018L4204-E: 112,5±1 • PD4-CB59M024035-E: 94,9±1
W	<ul style="list-style-type: none"> • PD4-C5918X4204-E: 57 • PD4-C5918M4204-E: 57 • PD4-C5918L4204-E: 57 • PD4-C6018L4204-E: 60,5 • PD4-CB59M024035-E: 57
H1	<ul style="list-style-type: none"> • PD4-C5918X4204-E: 56,4 • PD4-C5918M4204-E: 56,4 • PD4-C5918L4204-E: 56,4 • PD4-C6018L4204-E: 60±0,5 • PD4-CB59M024035-E: 56,6±0,5

Maß	Wert
H2	<ul style="list-style-type: none"> • PD4-C5918X4204-E: 69,6 • PD4-C5918M4204-E: 69,6 • PD4-C5918L4204-E: 69,6 • PD4-C6018L4204-E: 71,3 • PD4-CB59M024035-E: 69,6
D1	<ul style="list-style-type: none"> • PD4-C5918X4204-E: 6,35⁺⁰_{-0,013} • PD4-C5918M4204-E: 6,35⁺⁰_{-0,013} • PD4-C5918L4204-E: 6,35⁺⁰_{-0,013} • PD4-C6018L4204-E: 8⁺⁰_{-0,015} • PD4-CB59M024035-E: 8⁺⁰_{-0,013}
D2	<ul style="list-style-type: none"> • PD4-C5918X4204-E: 38,1±0,025 • PD4-C5918M4204-E: 38,1±0,025 • PD4-C5918L4204-E: 38,1±0,025 • PD4-C6018L4204-E: 38,1±0,05 • PD4-CB59M024035-E: 38,1⁺⁰_{-0,005}
D3	<ul style="list-style-type: none"> • PD4-C5918X4204-E: 5 • PD4-C5918M4204-E: 5 • PD4-C5918L4204-E: 5 • PD4-C6018L4204-E: 4,5 • PD4-CB59M024035-E: 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 einmal in der Sekunde sehr kurz auf.

Fehlerfall

Liegt ein Fehler vor, signalisiert die LED eine Fehlernummer.

Folgende Tabelle zeigt die Bedeutung der Fehlernummern.

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

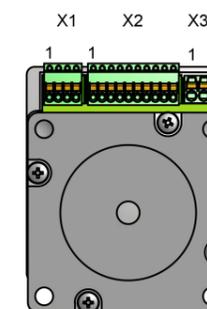


Hinweis

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

Anschlüsse

Pin 1 ist markiert.



Anschluss	Funktion	Pin-Belegung / Beschreibung
X1	Analogeingang und Ausgänge	<ol style="list-style-type: none"> GND Analoger Eingang: 10 Bit, 0-10 V Digitaler Ausgang: Open-Drain, max 24 V/100 mA 12V-Ausgang: +12 V DC, max. 100 mA
X2	Digitale Eingänge Schaltschwellen für digitale Eingänge 1 - 3: Ein: >16 V; Aus: <4 V Schaltschwellen für digitale Eingänge 4 - 6 (Pins 4 - 9): 5 V (Werkseinstellung): Ein: >3 V; Aus: <1 V 24 V: Ein: >12 V; Aus: <7 V	<ol style="list-style-type: none"> Digitaler Eingang 1: 24 V, nicht umschaltbar Digitaler Eingang 2: 24 V, nicht umschaltbar Digitaler Eingang 3: 24 V, nicht umschaltbar -Freigabe (-Eingang 4): 5/24 V und <i>single-ended/differenziel</i> umschaltbar, max. 1 MHz +Freigabe (+Eingang 4): 5/24 V und <i>single-ended/differenziel</i> umschaltbar, max. 1 MHz -Richtung (-Eingang 5): 5/24 V und <i>single-ended/differenziel</i> umschaltbar, max. 1 MHz +Richtung (+Eingang 5): 5/24 V und <i>single-ended/differenziel</i> umschaltbar, max. 1 MHz -Takt (-Eingang 6): 5/24 V und <i>single-ended/differenziel</i> umschaltbar, max. 1 MHz +Takt (+Eingang 6): 5/24 V und <i>single-ended/differenziel</i> umschaltbar, max. 1 MHz GND
X3	Versorgung PD4-C: 12-48 V DC ±5% PD4-CB: 12-24 V DC±5%	<ol style="list-style-type: none"> +UB GND

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.



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.

Die Steuerung bietet Ihnen auch die Möglichkeit, *spezielle Fahrmodi* über die DIP-Schalter aus-/einzuschalten. Damit können Sie den Motor direkt über die Eingänge (Analogeingang / Takt-Richtung) ansteuern. Siehe Kapitel **Spezielle Fahrmodi (Takt-Richtung und Analog-Drehzahl)** für Details.

Beachten Sie folgende Hinweise:

VORSICHT

- Bewegte Teile können zu Handverletzungen führen.
- Wenn Sie im laufenden Betrieb bewegte Teile anfassen, kann dies zu Handverletzungen führen.
- Greifen Sie während des Betriebs nicht nach bewegten Teilen. Warten Sie nach dem Abschalten, bis alle Bewegungen beendet sind.

VORSICHT

- Motorbewegung sind im freistehenden Betrieb unkontrolliert und können Verletzungen hervorrufen.
- Wenn der Motor unbefestigt ist, kann der Motor z. B. herunterfallen. Das kann zu Fußverletzungen oder zu Beschädigungen am Motor führen.
- Wenn Sie den Motor frei stehend betreiben, beobachten Sie den Motor, schalten Sie ihn bei Gefahr sofort ab und achten Sie darauf, dass der Motor nicht herunterfallen kann.



VORSICHT

- Bewegte Teile können Haare und lose Kleidung erfassen.
- Im laufenden Betrieb können bewegte Teil Haare oder lose Kleidung erfasst werden, dies kann zu Verletzungen führen.
- Bei langen Haaren tragen Sie ein Haarnetz oder andere geeignete Schutzmaßnahmen, wenn Sie in dem Bereich bewegter Teile sind. Arbeiten Sie nicht mit loser Kleidung oder Krawatten in der Nähe bewegter Teile.



VORSICHT

- Überhitzungs- oder Brandgefahr bei unzureichender Kühlung.
- Falls die Kühlung nicht ausreichend ist oder die Umgebungstemperatur zu hoch ist, besteht Überhitzungs- oder Brandgefahr.
- Achten Sie beim Einsatz darauf, dass die Kühlung und die Umgebungsbedingungen gewährleistet sind.



Hinweis

- EMV: Stromführende Leitungen – insbesondere um Versorgungs- und Motorenleitungen – erzeugen elektromagnetische Wechselfelder.
- Diese können den Motor und andere Geräte stören. Nanotec empfiehlt folgende Maßnahmen:
- Geschirmte Leitungen verwenden und den Leitungsschirm beidseitig auf kurzem Weg erden.
- Kabel mit paarweise verdrehten Adern verwenden.
- Stromversorgungs- und Motorleitungen so kurz wie möglich halten.
- Motorgehäuse großflächig auf kurzem Weg erden.
- Versorgungs-, Motor- und Steuerleitungen räumlich getrennt verlegen.



Konfiguration

Allgemeines

Es gibt folgende Möglichkeiten, die Steuerung zu konfigurieren:

Konfigurationsdatei

Diese Datei lässt sich mittels dem USB-Anschluss auf die Steuerung speichern. Lesen Sie dazu die Kapitel **USB Anschluss** und **Konfigurationsdatei**.

NanoJ-Programm

Dieses Programm lässt sich mit *NanoJ* programmieren, kompilieren und anschließend über USB auf die Steuerung übertragen. *NanoJ* ist in der Software *Plug & Drive Studio* integriert. Weiterführende Informationen finden Sie im Dokument *Plug & Drive Studio: Quick Start Guide* auf www.nanotec.de.

Nach dem Anschließen an eine Spannungsversorgung liest die Steuerung die Konfiguration in folgender Reihenfolge aus:

- Die Konfigurationsdatei wird ausgelesen und verarbeitet.
- Die DIP-Schalter für die Auswahl der *speziellen Fahrmodi* werden ausgelesen und als Konfiguration angewendet. Siehe Kapitel **Spezielle Fahrmodi (Takt-Richtung und Analog-Drehzahl)**.
- Das NanoJ-Programm wird gestartet.

USB-Anschluss

Wird die Steuerung über ein USB-Kabel mit einem PC verbunden, verhält sich die Steuerung wie ein Wechseldatenträger. Es werden keine weiteren Treiber benötigt.

Es werden drei Dateien angezeigt, die Konfigurationsdatei (`pd4cfg.txt`), das NanoJ-Programm (`vmmcode.usx`) und die Informationsdatei (`info.bin`), wo die Seriennummer und Firmware-Version des Produkts zu finden sind.

Sie können somit die Konfigurationsdatei oder das NanoJ-Programm auf die Steuerung speichern. Die Spannungsversorgung der Steuerung muss beim USB-Betrieb ebenfalls angeschlossen sein.

Konfigurationsdatei

Allgemeines

Die Konfigurationsdatei `cfg.txt` dient dazu, Werte für das Objektverzeichnis beim Start auf einen bestimmten Wert vorzubelegen. Diese Datei ist in einer speziellen Syntax gehalten, um den Zugriff auf die Objekte des Objektverzeichnisses möglichst einfach zu gestalten. Die Steuerung wertet alle Zuweisungen in der Datei von oben nach unten aus.

Lesen und Schreiben der Datei

So erhalten Sie Zugriff auf die Datei:

- Schließen Sie die Spannungsversorgung an und schalten Sie die Spannungsversorgung ein.
- Verbinden Sie die Steuerung mit Ihrem PC über das USB-Kabel.

- Nachdem der PC das Gerät als Wechseldatenträger erkannt hat, navigieren Sie im Explorer das Verzeichnis der Steuerung an. Dort ist die Datei `cfg.txt` (im Falle einer PD4C heißt die Datei `pd4ccfg.txt`) hinterlegt.
- Öffnen Sie diese Datei mit einem einfachen Text-Editor, wie Notepad oder Vi. Benutzen Sie keine Programme, welche Textauszeichnung benutzen (LibreOffice oder dergleichen).

Tipp

Um die Steuerung über *virtual COM port* mit *Plug & Drive Studio* verbinden zu können, fügen Sie folgende Zeilen ein:



```
2102:00=0x190001
```

```
DD4C=1
```

Nachdem Sie Änderungen an der Datei vorgenommen haben, gehen Sie wie folgt vor, um die Änderungen wirksam werden zu lassen:

- Speichern Sie die Datei, falls nicht schon geschehen.
- Trennen Sie das USB-Kabel von der Steuerung.
- Trennen Sie die Spannungsversorgung der Steuerung für ca. 1 Sekunde, bis die Betriebs-LED aufhört zu blinken.
- Verbinden Sie die Spannungsversorgung wieder. Mit diesem Start der Steuerung werden die neuen Werte der Konfigurationsdatei ausgelesen und wirksam.

Aufbau der Konfigurationsdatei

Kommentare

Zeilen, welche mit einem Semikolon beginnen, werden von der Steuerung ignoriert.

Zuweisungen

Werte im Objektverzeichnis lassen sich mit folgender Syntax setzen:

```
<Index>:<Subindex>=<Wert>
```

Beispiel

Setzen des Objekts 2031_n:00 (Nennstrom) auf den Wert "258_n" (600 mA):

```
2031:00=0x258
```

Setzen des Objekts 3202_n:00 auf den Wert "8" (Stromabsenkung im Stillstand in *Open Loop* aktivieren):

```
3202:00=8
```

Setzen des Objekts 2057_n:00 auf den Wert "512" und des Objekts 2058_n auf den Wert "4" (Schrittmodus *Viertelschritt* im Takt-Richtungs-Modus):

```
2057:00=512
```

```
2058:00=4
```

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.

Sie können ebenso die **Betriebsart**, *Open Loop* oder *Closed Loop*, bestimmen.

Der digitale Eingang 4 dient dabei als Freigabe.

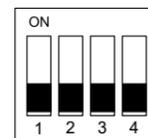
Aktivierung

Sie können die Steuerung mit den DIP-Schaltern auf der Rückseite konfigurieren und einen der *speziellen Fahrmodi* auswählen.

Die Konfiguration über die DIP-Schalter ist im Auslieferungszustand aktiviert, sie können die DIP-Schalter vollständig deaktivieren, indem Sie in die Konfigurationsdatei diese Zeile einfügen:

```
dd4c=1
```

Die Grundeinstellung im Auslieferungszustand ist in der nachfolgenden Abbildung dargestellt.



Ein nach oben geschobener Schalter ist in der Position "Ein". Ein nach unten geschobener Schalter ist in der Position "Aus".

Dabei sind folgende Schalter-Konfigurationen möglich:

1	2	3	Modus		
Aus	Aus	Aus	Takt-Richtung		
Aus	Aus	An	Takt-Richtung		
Aus	An	Aus	Testfahrt	Automatische Fahrt mit 30 U/min	Drehrichtung im Uhrzeigersinn
Aus	An	An	Testfahrt	Automatische Fahrt mit 30 U/min	Drehrichtung gegen den Uhrzeigersinn
An	Aus	Aus	Analog-Drehzahl	Richtung über "Richtungs"-Eingang	Maximale Drehzahl 1000 U/min
An	Aus	An	Analog-Drehzahl	Richtung über "Richtungs"-Eingang	Maximale Drehzahl 100 U/min
An	An	Aus	Analog-Drehzahl	Offset 5 V (Joystick Modus)	Maximale Drehzahl 1000 U/min
An	An	An	Analog-Drehzahl	Offset 5 V (Joystick Modus)	Maximale Drehzahl 100 U/min

Schalter 4 wechselt zwischen *Open Loop* (Aus) und *Closed Loop* (Ein).

Hinweis



Eine Änderung an einen oder mehreren DIP-Schaltern wirkt sich erst nach einem Neustart der Steuerung aus.

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_n** 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_n**, Subindex 01_n und 02_n) 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 $U_{max}/2 \pm 20$ mV.

Automatische Fahrt mit 30 U/min (Testfahrt)

Der Motor dreht mit 30 U/min wenn der Eingang *Freigabe* gesetzt ist.