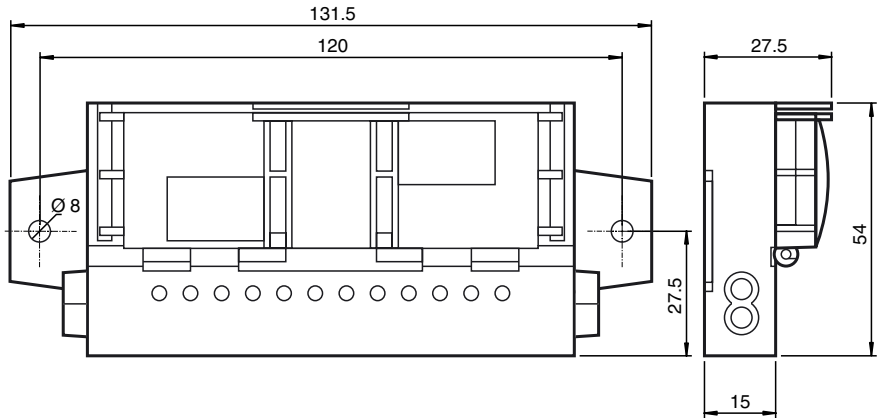
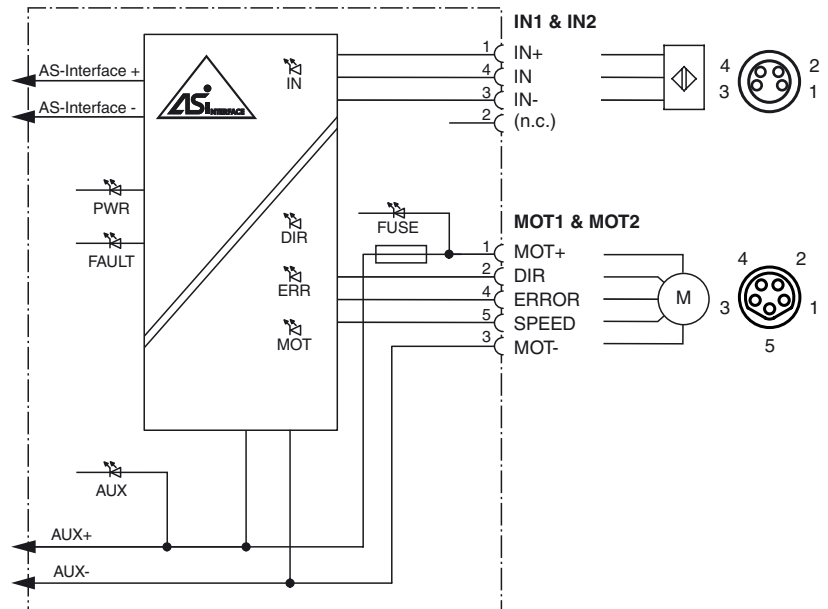




Abmessungen



Elektrischer Anschluss



Bestellbezeichnung

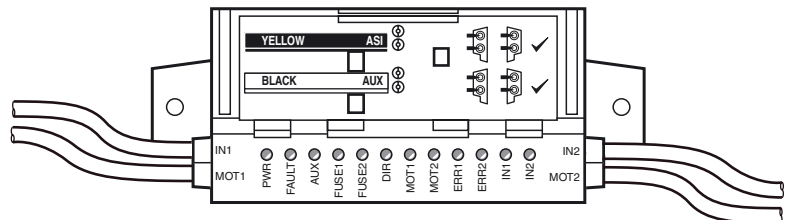
VBA-4E4A-G20-ZEJ/M3L-P9

G20-Motorsteuermodul für Interroll EC310, Rulmeca BL3 und Itoh Denki PM500XK

Merkmale

- A/B-Slave mit erweiterter Adressiermöglichkeit für bis zu 62 Slaves
- Eingänge für 3-Draht-Sensoren
- Ausgänge für DC-Rollenmotoren
- Anschluss der Motoren und Sensoren über Kabelabgänge mit M8 Steckverbindern
- Konfigurierbare Start-/Stopp-Rampen
- Kommunikationsüberwachung
- Versorgung der Ausgänge aus der externen Hilfsspannung
- Versorgung der Eingänge aus AS-Interface
- Funktionsanzeige für Bus, externe Hilfsspannung, Ein- und Ausgänge
- Durchdringungstechnik mit vergoldeten Kontakt-Pins

Anzeigen / Bedienelemente



Veröffentlichungsdatum: 2020-01-07 15:27 Ausgabedatum: 2020-01-07 320725_ger.xml

Technische Daten

Allgemeine Daten

Slave-Typ	A/B-Slave
AS-Interface-Spezifikation	V3.0
Erforderliche Master-Spezifikation	≥ V2.1
UL File Number	E223772 "For use in NFPA 79 Applications only"
MTBF	98 a
Kompatible Rollenmotoren	Interroll EC310, Rulmeca BL3

Anzeigen/Bedienelemente

LED FAULT	Fehleranzeige; LED rot rot: Kommunikationsfehler bzw. Adresse ist 0 rot blinkend: Überlast Sensorversorgung oder Überlast Geschwindigkeitssignal oder externe Hilfsspannung U_{AUX} fehlt
LED ERR	Motorstörung; 2 LED gelb
LED PWR	AS-Interface-Spannung; LED grün grün: Spannung OK grün blinkend: Adresse 0 oder Überlast Sensorversorgung oder Überlast Geschwindigkeitssignal oder externe Hilfsspannung U_{AUX} fehlt
LED AUX	Ext. Hilfsspannung U_{AUX} ; Dual-LED grün/rot grün: Spannung OK rot: Spannung verpolt
LED IN	Schaltzustand (Eingang); 2 LED gelb
LED FUSE	Motorversorgung; 2 LED grün
LED DIR	Motordrehrichtung; LED gelb
LED MOT	Motor aktiv; 2 LED gelb

Elektrische Daten

Hilfsspannung (Ausgang)	U_{AUX}	18 ... 30 V DC PELV
Bemessungsbetriebsspannung	U_e	26,5 ... 31,6 V aus AS-Interface
Bemessungsbetriebsstrom	I_e	≤ 25 mA (ohne Sensoren) / max. 170 mA

Eingang

Anzahl/Typ	2 Eingänge für 3-Drahtsensoren (PNP), DC
Versorgung	aus AS-Interface
Strombelastbarkeit	100 mA, überlast- und kurzschlussfest
Eingangsstrom	≤ 6 mA (intern begrenzt)
Schaltpunkt	gemäß DIN EN 61131-2 0 (unbedämpft) ≤ 0,5 mA 1 (bedämpft) ≥ 2,0 mA
Signalverzögerung	< 1 ms (Eingang/AS-Interface)
EingangsfILTER	2 ms

Ausgang

Anzahl/Typ	2 Ausgänge für DC-Rollenmotoren (MOT1, MOT2)
Versorgung	aus externer Hilfsspannung U_{AUX}
Strom	2 A, max. 5 A (<2 s) pro Motor
Überlastschutz	Schmelzsicherung, $I^2t = 53,7 A^2s$
Geschwindigkeitssignal	U_S 0 ... 10 V DC Steuerung über Parameter P1:0
Drehrichtungssignal	U_D Digitalausgang PNP low: hochohmig high: ≥ ($U_{AUX} - 2,5 V$) im Leerlauf
Motorstörung	Digitaleingang NPN 0 (kein Fehler) ≥ 125 μA 1 (Fehler) ≤ 25 μA

Richtlinienkonformität

Elektromagnetische Verträglichkeit	
Richtlinie 2014/30/EU	EN 62026-2:2013

Normenkonformität

Schutzart	EN 60529:2000
Feldbusstandard	EN 62026-2:2013
Eingang	EN 61131-2:2007
Störaussendung	EN 61000-6-4:2007
AS-Interface	EN 62026-2:2013
Störfestigkeit	EN 61000-6-2:2005, EN 61326-1:2006, EN 62026-2:2013

Programmierhinweise

Profil	S-7.A.7
IO-Code	7
ID-Code	A
ID1-Code	7
ID2-Code	7

Datenbit (Funktion über AS-Interface)	Eingang	Ausgang
D0	IN1	MOT1 Betrieb
D1	IN2	MOT2 Betrieb
D2	MOT1 Störung	MOT1/MOT2 Drehrichtung
D3	MOT2 Störung	MOT1/MOT2 langsam

Umgebungsbedingungen

Umgebungstemperatur	-25 ... 70 °C (-13 ... 158 °F)
Lagertemperatur	-25 ... 85 °C (-13 ... 185 °F)
Relative Luftfeuchtigkeit	85 % nicht kondensierend
Klimatische Bedingungen	Einsatz nur in Innenräumen
Einsatzhöhe	≤ 2000 m über NN
Schock- und Stoßfestigkeit	30 g, 11 ms in 6 Raumrichtungen 3 Schocks
Vibrationsfestigkeit	0,35 mm / 2 g 10 ... 1000 Hz
Verschmutzungsgrad	2

Mechanische Daten

Schutzart	IP54 nach EN 60529
-----------	--------------------

Funktion

Das AS-Interface-Anschaltmodul ist ein Feldmodul mit 2 Sensoreingängen und 2 elektronischen Ausgängen zur Ansteuerung von DC-Rollenmotoren vom Typ Interroll EC310 und Rulmeca BL3 oder kompatibel.

Das kompakte Gehäuse kann direkt in Tragprofilen oder Kabelkanälen montiert werden. Der Anschluss an das AS-Interface-Netz und die Hilfsenergie erfolgt mittels Durchdringungstechnik über das AS-Interface-Flachkabel. Die schwenkbare Flachkabelführung wird werkzeuglos verriegelt. Die Sensoreingänge und die Motorausgänge werden über Kabelabgänge mit M8-Rundsteckverbindern verbunden. Die Versorgung der Eingänge erfolgt über AS-Interface. Die Motoren werden über die externe Hilfsspannung U_{AUX} versorgt.

Der aktuelle Schaltzustand der Sensoreingänge, das Anliegen der Versorgungsspannung der Motoren, der Betriebszustand der Motoren (Stopp/Betrieb), die Drehrichtung und das Setzen des Störungssignals durch einen Motor wird über LEDs angezeigt.

Über AS-Interface-Datenbits können die Motoren einzeln ein- bzw. ausgeschaltet, die Drehrichtung geändert und die Motorgeschwindigkeit gesteuert werden. Über AS-Interface-Parameter können die Spannung für das Geschwindigkeitssignal und eine separate Drehrichtung des Motors 2 gesteuert werden.

Zum kontrollierten Beschleunigen und Stoppen der Motoren kann für das Geschwindigkeitssignal eine Start-/Stopp-Rampe eingestellt werden. Die Zeitdauer der Rampe ist aus acht vorgegebenen Werten wählbar und kann konfiguriert werden. Die so ausgewählte Rampe wird nichtflüchtig gespeichert und nach jedem Einschalten automatisch aktiviert. Die Rampe ist nicht wirksam, wenn bei laufendem Motor das Drehrichtungssignal umgeschaltet wird. Die Drehrichtungsumkehr erfolgt also unmittelbar.

Hinweis:

Die Kommunikationsüberwachung des Moduls schaltet die Ausgänge ab, sobald für mehr als 40 ms keine AS-Interface-Kommunikation mit dem Modul stattgefunden hat. Die Eingänge IN1 und IN2 unterdrücken Impulse, die kürzer als 2 ms sind. Eine Überlastung der Eingangsversorgung, eine Überlastung des Geschwindigkeitssignals oder das Fehlen der externen Hilfsspannung wird an den AS-Interface-Master gemeldet. Die Kommunikation über AS-Interface bleibt bestehen.

Zubehör

VBP-HH1-V3.0-KIT

AS-Interface Handheld mit Zubehör

VAZ-PK/G20-1M-V1-G

Adapterkabel G20-Modul/Handprogrammiergerät

VAZ-G20-MH

Montagehilfe

Anschluss	AS-Interface, AUX: Durchdringungstechnik Flachkabel gelb/Flachkabel schwarz Ein-/Ausgänge: M8-Rundsteckverbinder gem. EN 61076-2-104 Eingänge: LF004-GS1-A (4-polig, Buchsenkontakte, Schraubverriegelung, A-kodiert) Gegenstecker: LM004-Gx1-A oder vergleichbar Ausgänge: NF005-SS1-B (5-polig, Buchsenkontakte, Rastverriegelung, B-kodiert) Gegenstecker: NM005-Sx1-B oder vergleichbar
Masse	310 g
Befestigung	2 Befestigungslaschen mit Bohrung Ø 8 mm
Kabellänge	1 m
Hinweis	Die Flachkabelführung ist für 100 Betätigungszyklen ausgelegt

Programmierhinweise

Parameterbit (programmierbar über AS-i)

P1	P0	D0/D1	Geschwindigkeitssignal U_S	
			schnell (D3=0)	langsam (D3=1)
x	x	0	< 1 V	< 1 V
0	0	1	6,44 V	3,96 V
0	1	1	7,26 V	4,28 V
1	0	1	8,5 V	4,78 V
1	1	1	10 V; Grundeinstellung	5,61 V

Parameterbit (programmierbar über AS-i)

P2	MOT1/MOT2 Drehrichtung
1	gleichläufig; Grundeinstellung
0	gegenläufig; Drehrichtung MOT2 invertiert

Start-/Stopp-Rampe

8 Rampen konfigurierbar durch AS-Interface-Parameter/Datensequenz.

Steigung:

konstant, unabhängig von Endgeschwindigkeit.

Die Rampendauer definiert die Zeit von Stopp bis max. Geschwindigkeit ($U_S = 10V$) bzw. von max. Geschwindigkeit bis Stopp. Bei geringerer Endgeschwindigkeit ist die Rampendauer entsprechend kürzer.

Start-/Stopp-Rampe

Rampennr.	Rampendauer (Stopp -> V_{max} bzw. V_{max} -> Stopp)
0	keine Rampe (Grundeinstellung)
1	50 ms
2	100 ms
3	200 ms
4	300 ms
5	500 ms
6	1000 ms
7	1500 ms

Rampen-Konfiguration:

nichtflüchtig

Zeitfenster:

10 s nach Setzen von D-OUT=4

Haltezeit:

Daten/Parameter: 10 ms pro Schritt

Anzeige:

Konfigurationsmodus aktiviert: 2 LEDs MOT1 und MOT2 blinken

Schritt	P2:0	D3:0-OUT	D3:0-IN	Bemerkung
1	3	4	x	
2	1	4	x	
3	6	4	x	
4	3	4	x	
5	1	4	x	
6	6	4	11xx = C...F	Konfigurationsmodus aktiviert
7	6	Rampennr.	11xx = C...F	Rampennr. 0 ... 7 (s. o.)
8	4	Rampennr.	10xx = 8...B	Rampennr. nichtflüchtig gespeichert
9	7	0	x	Normalbetrieb

Fehlerbehandlung:

Tritt während der Schritte 1 bis 6 ein Fehler in der definierten Sequenz der Parameter- bzw. Datenwerte auf, so bleibt das Modul im Normalbetrieb.

Bei einem Fehler in den Schritten 7 oder 8 gibt das Modul den Wert D-IN = 01xx = 4...7 aus und wartet, bis P = 7 und D-OUT = 0 gesetzt wird, bevor es in den Normalbetrieb zurückfällt.

Falls bereits in Schritt 7 oder 8 P = 7 und D-OUT = 0 gesetzt ist, erfolgt der Wechsel in den Normalbetrieb unmittelbar ohne die Ausgabe D-IN = 01xx = 4...7.

Die gespeicherte Rampe wird nicht verändert.