

MP114D U-624 Rotationstisch Benutzerhandbuch

Version: 1.1.0

Datum: 31.07.2020



Dieses Dokument beschreibt folgendes Produkt:

- **U-624.03**
PILine® Rotationstisch, kleine Bauform, >360° Drehbereich, Geschwindigkeit 720°/s, inkrementeller Encoder, 35 µrad Auflösung, 28,5 mm Durchmesser, piezoelektrischer Ultraschallmotor



Die folgenden aufgeführten Firmennamen oder Marken sind eingetragene Warenzeichen der Physik Instrumente (PI) GmbH & Co. KG:

PI®, NanoCube®, PICMA®, PIFOC®, PILine®, NEXLINE®, PiezoWalk®, PicoCube®, PiezoMove®, PIMikroMove®, NEXACT®, Picoactuator®, PInano®, NEXSHIFT®, PITOUCH®, PIMag®, PIHera, Q-Motion®

Die von PI gehaltenen Patente finden Sie in unserer Patentliste:

<https://www.physikinstrumente.de/de/ueber-pi/patente>

© 2020 Physik Instrumente (PI) GmbH & Co. KG, Karlsruhe, Deutschland. Die Texte, Bilder und Zeichnungen dieses Handbuchs sind urheberrechtlich geschützt. Physik Instrumente (PI) GmbH & Co. KG behält insoweit sämtliche Rechte vor. Die Verwendung dieser Texte, Bilder und Zeichnungen ist nur auszugsweise und nur unter Angabe der Quelle erlaubt.

Originalbetriebsanleitung

Erstdruck: 31.07.2020

Dokumentnummer: MP114D, CBo, Version 1.1.0

Änderungen vorbehalten. Dieses Handbuch verliert seine Gültigkeit mit Erscheinen einer neuen Revision. Die jeweils aktuelle Revision ist auf unserer Website zum Herunterladen (S. 3) verfügbar.

Inhalt

1	Über dieses Dokument	1
1.1	Ziel und Zielgruppe dieses Benutzerhandbuchs.....	1
1.2	Symbole und Kennzeichnungen	1
1.3	Begriffserklärung	2
1.4	Abbildungen	2
1.5	Mitgeltende Dokumente	3
1.6	Handbücher herunterladen.....	3
2	Sicherheit	5
2.1	Bestimmungsgemäße Verwendung	5
2.2	Allgemeine Sicherheitshinweise.....	5
2.3	Organisatorische Maßnahmen.....	6
3	Produktbeschreibung	7
3.1	Produktansicht	7
3.2	Produktbeschriftung.....	8
3.3	Lieferumfang	9
3.4	Geeignete Controller	9
3.5	Optionales Zubehör	10
3.6	Technische Ausstattung	10
3.6.1	Rotationsencoder	10
3.6.2	Referenzschalter	10
3.6.3	ID-Chip	10
4	Auspacken	11
5	Installation	13
5.1	Allgemeine Hinweise zur Installation	13
5.2	U-624 auf Unterlage befestigen und an Schutzleiter anschließen.....	15
5.3	Last am U-624 befestigen.....	17
6	Inbetriebnahme und Betrieb	19
6.1	Allgemeine Hinweise zu Inbetriebnahme und Betrieb	19
6.2	U-624 in Betrieb nehmen	22
6.3	Anpassung der Parameterwerte bei Verwendung von Verlängerungskabeln	23

7	Wartung	25
7.1	Allgemeine Hinweise zur Wartung	25
7.2	Wartungsfahrt durchführen	25
7.3	U-624 reinigen	25
8	Störungsbehebung	27
9	Kundendienst	29
10	Technische Daten	31
10.1	Spezifikationen	31
10.1.1	Datentabelle	31
10.1.2	Referenzschalter-Spezifikationen	32
10.1.3	Bemessungsdaten.....	32
10.2	Umgebungsbedingungen und Klassifizierungen	33
10.3	Motorleistung.....	34
10.3.1	Motorleistung und Betriebsspannung.....	34
10.3.2	Geschwindigkeit und Drehmoment.....	35
10.3.3	Motorleistung und Lebensdauer	36
10.3.4	Beeinflussung des Drehmoments durch Stillstandszeiten	37
10.4	Abmessungen	38
10.5	Pinbelegung.....	39
11	Altgerät entsorgen	41
12	EU-Konformitätserklärung	43

1 Über dieses Dokument

In diesem Kapitel

Ziel und Zielgruppe dieses Benutzerhandbuchs	1
Symbole und Kennzeichnungen.....	1
Begriffserklärung.....	2
Abbildungen.....	2
Mitgelte Dokumente	3
Handbücher herunterladen	3

1.1 Ziel und Zielgruppe dieses Benutzerhandbuchs

Dieses Benutzerhandbuch enthält die erforderlichen Informationen für die bestimmungsgemäße Verwendung des U-624.

Grundsätzliches Wissen zu geregelten Systemen, zu Konzepten der Bewegungssteuerung und zu geeigneten Sicherheitsmaßnahmen wird vorausgesetzt.

Die aktuellen Versionen der Benutzerhandbücher stehen auf unserer Website zum Herunterladen (S. 3) bereit.

1.2 Symbole und Kennzeichnungen

In diesem Benutzerhandbuch werden folgende Symbole und Kennzeichnungen verwendet:

VORSICHT



Gefährliche Situation

Bei Nichtbeachtung drohen leichte Verletzungen.

- Maßnahmen, um die Gefahr zu vermeiden.

HINWEIS



Gefährliche Situation

Bei Nichtbeachtung drohen Sachschäden.

- Maßnahmen, um die Gefahr zu vermeiden.

INFORMATION

Informationen zur leichteren Handhabung, Tricks, Tipps, etc.

Symbol/ Kennzeichnung	Bedeutung
1.	Handlung mit mehreren Schritten, deren Reihenfolge eingehalten werden muss
2.	
➤	Handlung mit einem Schritt oder mehreren Schritten, deren Reihenfolge nicht relevant ist
▪	Aufzählung
S. 5	Querverweis auf Seite 5
RS-232	Bedienelement-Beschriftung auf dem Produkt (Beispiel: Buchse der RS-232-Schnittstelle)
	Auf dem Produkt angebrachte Warnzeichen, die auf ausführliche Informationen in diesem Handbuch verweisen.

1.3 Begriffserklärung

Begriff	Erklärung
Belastbarkeit	Maximale Belastbarkeit vertikal, wenn der Drehtisch horizontal montiert ist. Der Angriffspunkt der Last liegt in der Mitte der Bewegungsplattform.
Rotationsencoder	Der Rotationsencoder ist ein inkrementeller Sensor zur Erfassung von Lageänderungen. Die Signale des Sensors werden für die Rückmeldung der Achsenposition verwendet. Nach dem Einschalten des Controllers muss eine Referenzwertbestimmung durchgeführt werden, bevor absolute Zielpositionen kommandiert und erreicht werden können.

1.4 Abbildungen

Zugunsten eines besseren Verständnisses können Farbgebung, Größenverhältnisse und Detaillierungsgrad in Illustrationen von den tatsächlichen Gegebenheiten abweichen. Auch fotografische Abbildungen können abweichen und stellen keine zugesicherten Eigenschaften dar.

1.5 Mitgeltende Dokumente

Alle in dieser Dokumentation erwähnten Geräte und Programme von PI sind in separaten Handbüchern beschrieben.

Beschreibung	Dokument
C-867.1U PLine® Controller	MS223D Benutzerhandbuch
C-867.2U2 PLine® Controller	MS231D Benutzerhandbuch
C-877.1U11 PLine® Controller	MS232D Benutzerhandbuch
C-867.10C885 PLine® Controller-Modul	C867T0017 User Manual
PIMikroMove®	SM148E Softwarehandbuch
PLine® Positionierer	MP121EK Kurzanleitung

1.6 Handbücher herunterladen

INFORMATION

Wenn ein Handbuch fehlt oder Probleme beim Herunterladen auftreten:

- Wenden Sie sich an unseren Kundendienst (S. 29).

Handbücher herunterladen

1. Öffnen Sie die Website www.pi.de.
2. Suchen Sie auf der Website nach der Produktnummer (z. B. U-624) oder der Produktfamilie (z. B. PLine®).
3. Klicken Sie auf das entsprechende Produkt, um die Produktdetailseite zu öffnen.
4. Klicken Sie auf den Tab **Downloads**.

Die Handbücher werden unter **Dokumentation** angezeigt. Software-Handbücher werden unter **Allgemeine Software-Dokumentation** angezeigt.

5. Klicken Sie auf das gewünschte Handbuch und füllen Sie das Anfrageformular aus. Der Download-Link wird Ihnen an die eingegebene E-Mail-Adresse gesendet.

2 Sicherheit

In diesem Kapitel

Bestimmungsgemäße Verwendung.....	5
Allgemeine Sicherheitshinweise	5
Organisatorische Maßnahmen	6

2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der U-624 ist ein Laborgerät im Sinne der DIN EN 61010-1. Er ist für die Verwendung in Innenräumen und in einer Umgebung vorgesehen, die frei von Schmutz, Öl und Schmiermitteln ist.

Entsprechend seiner Bauform ist der U-624 für die Positionierung, Justierung und Drehung von Lasten in einer Rotationsachse bei verschiedenen Geschwindigkeiten im Intervallbetrieb vorgesehen. Der U-624 ist **nicht** vorgesehen für Anwendungen in Bereichen, in denen ein Ausfall erhebliche Risiken für Mensch oder Umwelt zur Folge hätte.

Die bestimmungsgemäße Verwendung des U-624 ist nur in komplett montiertem und angeschlossenem Zustand möglich.

Der U-624 verwendet als Antrieb einen PISLine® Ultraschall-Piezomotor und muss mit einem geeigneten Controller (S. 9) betrieben werden. Der Controller ist nicht im Lieferumfang des U-624 enthalten.

2.2 Allgemeine Sicherheitshinweise

Der U-624 ist nach dem Stand der Technik und den anerkannten sicherheitstechnischen Regeln gebaut. Bei unsachgemäßer Verwendung des U-624 können Benutzer gefährdet werden und/oder Schäden am U-624 entstehen.

- Benutzen Sie den U-624 nur bestimmungsgemäß und in technisch einwandfreiem Zustand.
- Lesen Sie das Benutzerhandbuch.
- Beseitigen Sie Störungen, die die Sicherheit beeinträchtigen können, umgehend.

Der Betreiber ist für den korrekten Einbau und Betrieb des U-624 verantwortlich.

Piezomotoren werden von Piezoaktoren angetrieben. Piezoaktoren können nach dem Trennen von der Elektronik für einige Stunden elektrisch geladen bleiben. Auch Temperaturschwankungen können Ladungen in Piezoaktoren erzeugen. Das Berühren geladener Teile des U-624 kann zu leichten Verletzungen durch Stromschlag führen.

- Öffnen Sie den U-624 **nicht**.
- Berühren Sie **nicht** die Kontakte im Anschlussstecker des U-624.

Bei fehlendem oder nicht ordnungsgemäß angeschlossenem Schutzleiter können im Falle eines Fehlers oder Defekts gefährliche Berührungsspannungen am U-624 entstehen. Wenn Berührungsspannungen vorhanden sind, kann das Berühren des U-624 zu leichten Verletzungen durch Stromschlag führen.

- Schließen Sie den U-624 vor Inbetriebnahme an einen Schutzleiter an (S. 15).
- Entfernen Sie den Schutzleiter **nicht** während des Betriebs.
- Wenn der Schutzleiter vorübergehend entfernt werden muss (z. B. bei Umbauten), schließen Sie den U-624 vor erneuter Inbetriebnahme wieder an den Schutzleiter an.

Mechanische Kräfte können den U-624 beschädigen oder dejustieren.

- Vermeiden Sie Stöße, die auf den U-624 einwirken.
- Lassen Sie den U-624 **nicht** fallen.
- Überschreiten Sie **nicht** die maximal zulässigen Belastungen (S. 31).

2.3 Organisatorische Maßnahmen

Benutzerhandbuch

- Halten Sie dieses Benutzerhandbuch ständig am U-624 verfügbar. Die aktuellen Versionen der Benutzerhandbücher stehen auf unserer Website zum Herunterladen (S. 3) bereit.
- Fügen Sie alle vom Hersteller bereitgestellten Informationen, z. B. Ergänzungen und Technical Notes, zum Benutzerhandbuch hinzu.
- Wenn Sie den U-624 an Dritte weitergeben, fügen Sie dieses Handbuch und alle sonstigen vom Hersteller bereitgestellten Informationen bei.
- Führen Sie Arbeiten grundsätzlich anhand des vollständigen Benutzerhandbuchs durch. Fehlende Informationen aufgrund eines unvollständigen Benutzerhandbuchs können zu leichten Verletzungen und zu Sachschäden führen.
- Installieren und bedienen Sie den U-624 nur, nachdem Sie dieses Benutzerhandbuch gelesen und verstanden haben.

Personalqualifikation

Nur autorisiertes und entsprechend qualifiziertes Personal darf den U-624 installieren, in Betrieb nehmen, bedienen, warten und reinigen.

3 Produktbeschreibung

In diesem Kapitel

Produktansicht.....	7
Produktbeschriftung	8
Lieferumfang.....	9
Geeignete Controller	9
Optionales Zubehör	10
Technische Ausstattung.....	10

3.1 Produktansicht



Abbildung 1: U-624 Produktansicht

- 1 Grundkörper
 - 2 0°-Markierung: Nach einer Referenzfahrt des U-624 befindet sich der rote Punkt auf der Bewegungsplattform über der 0°-Markierung im Grundkörper.
 - 3 Bewegungsplattform
 - 4 Kabel für den Anschluss an den Controller
- Der Pfeil in der Abbildung zeigt die positive Bewegungsrichtung.

3.2 Produktbeschriftung



Abbildung 2: U-624: Position der Produktbeschriftung (exemplarische Ansicht)

Position	Beschriftung	Beschreibung
A	U-624.03	Produktbezeichnung
A	123456789	Seriennummer (Beispiel), individuell für jeden U-624 Bedeutung der Stellen (Zählung von links): 1 = interne Information 2 und 3 = Herstellungsjahr 4 bis 9 = fortlaufende Nummer
A, B	WWW.PI.WS	Herstelleradresse (Website)
A		DataMatrix-Code (Beispiel; enthält die Seriennummer)
B	PILine®	Markenname
B		Herstellerlogo
B		Warnzeichen "Handbuch beachten!"
B		Altgeräteentsorgung (S. 41)
B		Konformitätszeichen CE
B		Schutzleitersymbol (S. 15)
B	Country of origin: Germany	Herkunftsland



Abbildung 3: Warnzeichen "Restspannung" auf Anschlussstecker des U-624

Warnzeichen "Restspannung": Hinweis auf Stromschlaggefahr (S. 5)

3.3 Lieferumfang

Produktnummer	Beschreibung
U-624.03	PILine® Rotationstisch, kleine Bauform, >360° Drehbereich, Geschwindigkeit 720°/s, inkrementeller Encoder, 35 µrad Auflösung, 28,5 mm Durchmesser, piezoelektrischer Ultraschallmotor
1474	4 Zylinderschrauben M2x10, ISO 4762, zum Befestigen des U-624
3109	Sechskant-Winkelschraubendreher SW 1,5
MP121EK	Kurzanleitung für PILINE® Positionierer

3.4 Geeignete Controller

Produktnummer	Beschreibung
C-867.1U	Piezomotorcontroller für PILINE® Systeme, 1 Achse, USB, RS-232, SPI, I/O, analoger Joystick, vernetzbar über Daisy-Chain
C-867.2U2	Piezomotorcontroller für PILINE® Systeme, 2 Achsen, USB, RS-232, TCP/IP, SPI, I/O, analoger oder digitaler Joystick, vernetzbar über Daisy-Chain
C-877.1U11	Kompakter, preisgünstiger Piezomotorcontroller / Treiber, 1 Achse, für PILINE® Systeme mit geringer Leistungsaufnahme
C-867.10C885	Motion-Controller-Modul für PILINE® Piezomotor-Systeme der Leistungsklassen 1 und 2, 1 Achse, D-Sub 15, für PIMotionMaster, PID-Regler

- Wenden Sie sich bei Bestellungen an den Kundendienst (S. 29).

3.5 Optionales Zubehör

Produktnummer	Beschreibung
U-600.A01	Verlängerungskabel für PLine®, D-Sub 15-pol., 1 m*
U-600.A03	Verlängerungskabel für PLine®, D-Sub 15-pol., 3 m*
U-600.A05	Verlängerungskabel für PLine®, D-Sub 15-pol., 5 m*

* Andere Kabellängen auf Anfrage erhältlich.

- Wenden Sie sich bei Bestellungen an den Kundendienst (S. 29).

3.6 Technische Ausstattung

3.6.1 Rotationsencoder

Der U-624 ist mit einem optischen Rotationsencoder ausgestattet. Die Auflösung entnehmen Sie der Tabelle im Abschnitt "Spezifikationen" (S. 31).

Optische Rotationsencoder messen die Ist-Position direkt (Direktmetrologie). Fehler im Antriebsstrang, wie z. B. Nichtlinearität, Umkehrspiel oder elastische Deformation, können die Positionsmessung nicht beeinflussen.

3.6.2 Referenzschalter

Der U-624 verfügt über einen optischen Referenzschalter (siehe "Referenzschalter-Spezifikationen" (S. 32)).

Die Befehle, die das Referenzsignal verwenden, sind im Benutzerhandbuch des Controllers und/oder in den entsprechenden Softwarehandbüchern beschrieben.

Nach einer Referenzfahrt des U-624 befindet sich der rote Punkt auf der Bewegungsplattform über der 0°-Markierung im Grundkörper.

3.6.3 ID-Chip

Die Positionierer U-624 enthalten im Anschlussstecker einen ID-Chip. Auf dem ID-Chip sind Informationen zum Positionierer als Parameter gespeichert (z. B. Typ, Seriennummer, Herstellungsdatum, Version der Hardware).

Beim Einschalten oder Neustart lesen Controller von PI die Daten vom ID-Chip aus.

Weitere Informationen zur ID-Chip-Erkennung finden Sie im Handbuch des verwendeten Controllers.

4 Auspacken

1. Packen Sie den U-624 vorsichtig aus.
2. Vergleichen Sie die erhaltene Lieferung mit dem Lieferumfang laut Vertrag und mit dem Lieferschein.
3. Überprüfen Sie den Inhalt auf Anzeichen von Schäden. Bei Schäden oder fehlenden Teilen wenden Sie sich sofort an unseren Kundendienst (S. 29).
4. Bewahren Sie das komplette Verpackungsmaterial auf für den Fall, dass das Produkt zurückgeschickt werden muss.

5 Installation

In diesem Kapitel

Allgemeine Hinweise zur Installation.....	13
U-624 auf Unterlage befestigen und an Schutzleiter anschließen	15
Last am U-624 befestigen	17

5.1 Allgemeine Hinweise zur Installation

VORSICHT



Gefährliche Spannung und Restladung auf Piezoaktoren!

Piezomotoren werden von Piezoaktoren angetrieben. Piezoaktoren können nach dem Trennen von der Elektronik für einige Stunden elektrisch geladen bleiben. Auch Temperaturschwankungen können Ladungen in Piezoaktoren erzeugen. Das Berühren oder Kurzschließen der Kontakte im Anschlussstecker des U-624 kann zu leichten Verletzungen durch Stromschlag führen.

- Berühren Sie **nicht** die Kontakte im Anschlussstecker des U-624.

HINWEIS



Schmiermittel, Schmutz, Kondenswasser!

Schmutz, Öl, Schmiermittel und Kondenswasser machen den Motor/Antrieb funktionsunfähig.

- Halten Sie den Piezomotor des U-624 frei von Schmiermitteln.
- Halten Sie den U-624 frei von Schmutz und Kondenswasser.

HINWEIS



Erwärmung des U-624 während des Betriebs!

Die während des Betriebs des U-624 abgegebene Wärme kann Ihre Anwendung beeinträchtigen.

- Installieren Sie den U-624 so, dass die Anwendung nicht durch die abgegebene Wärme beeinträchtigt wird.

HINWEIS**Ungeeignete Kabel!**

Ungeeignete Kabel können Schäden am Controller verursachen und die Leistung des U-624 beeinflussen.

- Verwenden Sie für den Anschluss des U-624 an den Controller nur Originalteile von PI.
- Wenn Sie längere Kabel benötigen, verwenden Sie Verlängerungskabel von PI (S. 10).

HINWEIS**Ungewollte Positionsänderungen bei vertikaler Montage!**

Wenn die Last bei vertikaler Montage des Drehtischs ein Drehmoment ausübt, das das Antriebsmoment des U-624 überschreitet (z. B. durch Zugkräfte am Kabel der Last), treten ungewollte Positionsänderungen der Bewegungsplattform auf. Ungewollte Positionsänderungen der Bewegungsplattform können den Antrieb, die Last oder die Umgebung beschädigen.

- Stellen Sie durch geeignete Maßnahmen sicher, dass die installierte Last bei vertikaler Montage des Drehtischs ein Drehmoment ausübt, das geringer ist als das Antriebsmoment (S. 31), z. B. sollten Kabelverbindungen der befestigten Last über ausreichend Zugentlastung verfügen.

INFORMATION

Für optimale Wiederholgenauigkeit müssen alle Komponenten fest miteinander verbunden sein.

INFORMATION

Beim manuellen Verschieben der Bewegungsplattform im unbestromten Zustand können über den Stellweg hinweg Unterschiede in der Haltekraft spürbar sein.

Diese Schwankungen der Haltekraft sind mechanisch bedingt und haben keine Auswirkungen auf die Funktion des Drehtischs.

- Wenn möglich, führen Sie eine Simulation der Drehtischbewegungen mit montierter Last oder geeignete Berechnungen durch, um Kollisionen und ungünstige Schwerpunktkonstellationen zu erkennen.
- Wenn nötig, treffen Sie geeignete konstruktive Maßnahmen, um Kollisionen und Instabilitäten im Gesamtsystem zu vermeiden.
- Vermeiden oder kennzeichnen Sie Gefahrenbereiche, die durch den Einbau des Drehtischs und durch die Anwendung entstehen, gemäß den gesetzlichen Vorschriften.

Für weitere Informationen zu den Einsatzbedingungen beachten Sie die Angaben im Abschnitt "Motorleistung" (S. 34).

5.2 U-624 auf Unterlage befestigen und an Schutzleiter anschließen

HINWEIS



Verspannen des Grundkörpers!

Ungeeignete Montage kann den Grundkörper verspannen. Ein Verspannen des Grundkörpers erhöht den Verschleiß und verringert die Genauigkeit.

- Befestigen Sie den U-624 auf ebener Grundfläche. Die empfohlene Ebenheit der Grundfläche beträgt 10 µm.
- Bei Anwendungen mit großen Temperaturschwankungen: Befestigen Sie den U-624 nur auf Grundflächen, die möglichst dieselben Wärmeausdehnungseigenschaften wie der U-624 besitzen (z. B. Grundflächen aus Aluminium).

INFORMATION

Der Kontakt des U-624 zum Schutzleiter wird wie folgt hergestellt:

- Drei Montagebohrungen im Grundkörper des U-624
- Geeignete, leitfähige Schrauben (S. 9)
- Schutzleiter ist an Unterlage angeschlossen, auf der der U-624 befestigt wird

INFORMATION

- Beachten Sie die jeweils geltenden Normen für die Schutzleiterbefestigung.

INFORMATION

Die positive Bewegungsrichtung des U-624 ist in der Produktansicht (S. 7) angegeben.

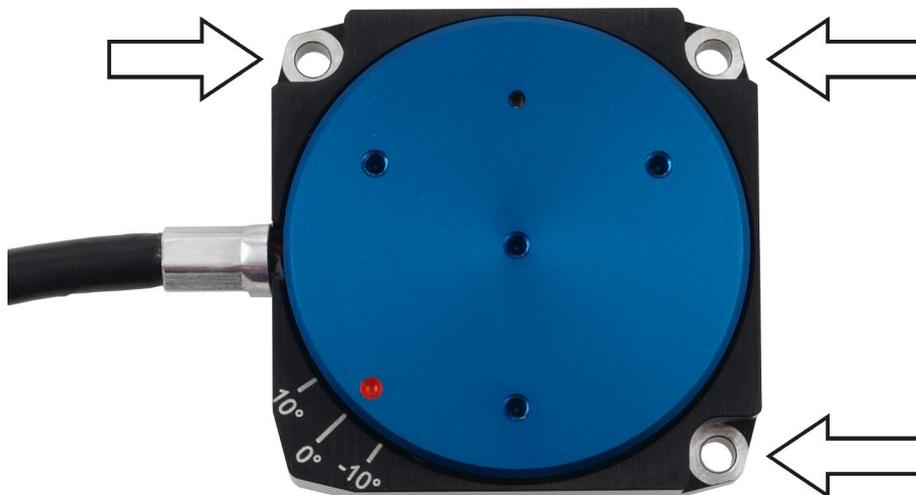


Abbildung 4: Montagebohrungen zum Befestigen des U-624 auf einer Unterlage

Voraussetzungen

- ✓ Sie haben die allgemeinen Hinweise zur Installation gelesen und verstanden (S. 13).
- ✓ Sie haben eine geeignete Unterlage bereitgestellt (für die erforderliche Lage der Bohrungen zur Aufnahme der Schrauben siehe "Abmessungen" (S. 38)).
 - Die Unterlage ist an den Schutzleiter angeschlossen.
 - Drei Bohrungen M2 mit einer Gewindetiefe von mindestens 6 mm sind vorhanden.
 - Die Bohrungen zur Aufnahme der Schrauben sind ausreichend leitfähig, um die ordnungsgemäße Funktion des Schutzleiters sicherzustellen.
 - Die Ebenheit der Oberfläche ist $\leq 10 \mu\text{m}$.
 - Bei Anwendungen mit großen Temperaturschwankungen: Die Unterlage besitzt möglichst dieselben Wärmeausdehnungseigenschaften wie der U-624 (z. B. Unterlage aus Aluminium).
- ✓ Sie haben den Platzbedarf für eine knickfreie und vorschriftsmäßige Kabelführung berücksichtigt.
- ✓ Der U-624 ist **nicht** mit dem Controller verbunden.

Werkzeug und Zubehör

- Geeigneter Schutzleiter: Kabelquerschnitt $\geq 0,75 \text{ mm}^2$
- Montagezubehör aus dem Lieferumfang (S. 9):
 - 3 Schrauben M2x10
 - Sechskant-Winkelschraubendreher

U-624 auf Unterlage befestigen und an Schutzleiter anschließen

1. Richten Sie den U-624 so auf der Unterlage aus, dass sich die entsprechenden Bohrungen in U-624 und Unterlage überdecken.
2. Führen Sie die drei Schrauben in die Bohrungen im Grundkörper des U-624 ein.
3. Ziehen Sie die drei Schrauben mit einem Drehmoment von jeweils 20 Ncm fest.
4. Stellen Sie sicher, dass der Übergangswiderstand an allen für die Schutzleitermontage relevanten Verbindungsstellen $< 0,1 \Omega$ bei 25 A ist.
5. Überprüfen Sie den festen Sitz des U-624 auf der Unterlage.

5.3 Last am U-624 befestigen

HINWEIS

**Unzulässig hohe Kräfte und Momente!**

Unzulässig hohe Kräfte und Momente, die an der Bewegungsplattform angreifen, können den U-624 beschädigen.

- Beachten Sie hinsichtlich Masse und Befestigungsart der Last die maximal zulässigen Kräfte gemäß den Spezifikationen (S. 31).
- Vermeiden Sie Kippmomente $>0,01$ Nm an der Bewegungsplattform.

HINWEIS

**Zu lange Schrauben!**

Zu tief eingebrachte Schrauben können den U-624 beschädigen.

- Beachten Sie die Tiefe der Montagebohrungen in der Bewegungsplattform (S. 38).
- Verwenden Sie nur Schrauben mit der richtigen Länge für die entsprechenden Montagebohrungen.

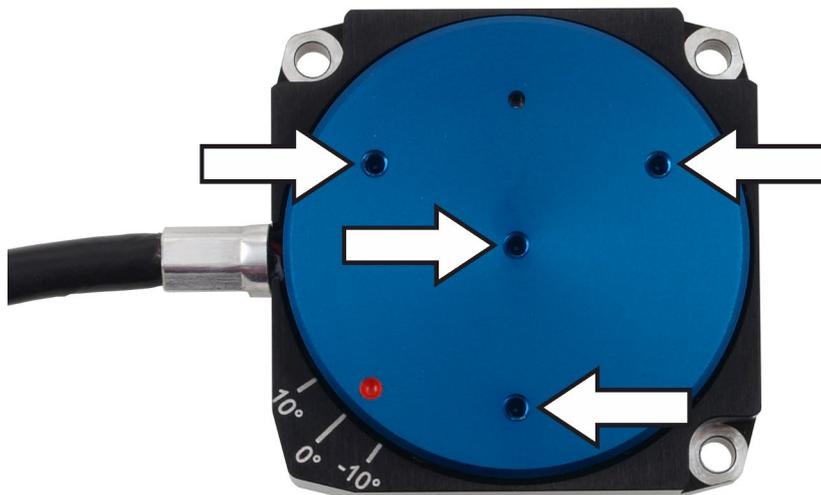


Abbildung 5: U-624, Bohrungen M1,6 für die Befestigung einer Last

Voraussetzungen

- ✓ Sie haben die allgemeinen Hinweise zur Installation gelesen und verstanden (S. 13).
- ✓ Sie haben den U-624 ordnungsgemäß auf einer Unterlage befestigt (S. 15).
- ✓ Der U-624 ist **nicht** mit dem Controller verbunden.
- ✓ Sie haben die Last so vorbereitet, dass sie an den Montagebohrungen auf der Bewegungsplattform befestigt werden kann:
 - Der Abstand zwischen dem Schwerpunkt der Last und dem Zentrum der Bewegungsplattform ist in alle Richtungen möglichst gering.
 - Für das Befestigen der Last auf der Bewegungsplattform sind mindestens drei Punkte vorgesehen.

Werkzeug und Zubehör

- Mindestens drei Schrauben M1,6 von geeigneter Länge (S. 38)
- Geeignetes Werkzeug zum Festziehen der Schrauben

Last befestigen

1. Richten Sie die Last so auf dem U-624 aus, dass sich die Montagebohrungen in Last und Bewegungsplattform überdecken.
2. Befestigen Sie die Last mit mindestens drei Schrauben.
3. Überprüfen Sie den festen Sitz der Last auf der Bewegungsplattform des U-624.

6 Inbetriebnahme und Betrieb

In diesem Kapitel

Allgemeine Hinweise zu Inbetriebnahme und Betrieb	19
U-624 in Betrieb nehmen	22
Anpassung der Parameterwerte bei Verwendung von Verlängerungskabeln	23

6.1 Allgemeine Hinweise zu Inbetriebnahme und Betrieb

VORSICHT



Stromschlaggefahr bei fehlendem Schutzleiter!

Bei fehlendem oder nicht ordnungsgemäß angeschlossenem Schutzleiter können im Falle eines Fehlers oder Defekts gefährliche Berührungsspannungen am U-624 entstehen. Wenn Berührungsspannungen vorhanden sind, kann das Berühren des U-624 zu leichten Verletzungen durch Stromschlag führen.

- Schließen Sie den U-624 vor Inbetriebnahme an einen Schutzleiter an (S. 15).
- Entfernen Sie den Schutzleiter **nicht** während des Betriebs.
- Wenn der Schutzleiter vorübergehend entfernt werden muss (z. B. bei Umbauten), schließen Sie den U-624 vor erneuter Inbetriebnahme wieder an den Schutzleiter an.

HINWEIS



Zerstörung des Piezomotors durch elektrische Überschläge!

Der Einsatz des U-624 in Umgebungen, die die elektrische Leitfähigkeit erhöhen, kann zur Zerstörung des Piezomotors durch elektrische Überschläge führen. Elektrische Überschläge können durch Feuchtigkeit, hohe Luftfeuchtigkeit, Flüssigkeiten und leitende Materialien (z. B. Metallstaub) hervorgerufen werden. Darüber hinaus können in bestimmten Luftdruckbereichen aufgrund der erhöhten Leitfähigkeit der Luft elektrische Überschläge auftreten.

- Vermeiden Sie den Betrieb des U-624 in Umgebungen, die die elektrische Leitfähigkeit erhöhen können.
- Betreiben Sie den U-624 nur innerhalb der zulässigen Umgebungsbedingungen und Klassifizierungen (S. 33).

HINWEIS



Schäden bei Anschluss eines falschen Controllers!

Das Anschließen eines Drehtischs an einen ungeeigneten Controller kann zu Schäden am Drehtisch oder Controller führen.

- Schließen Sie einen Drehtisch mit PLine® Ultraschall-Piezomotor nur an einen PLine® Controller an (S. 9).

HINWEIS**Zu hohe oder falsch angeschlossene Betriebsspannung!**

Zu hohe oder falsch angeschlossene Betriebsspannung kann Schäden am U-624 verursachen.

- Verwenden Sie nur Controller/Treiber und Originalzubehör von PI für den Betrieb des U-624.
- Überschreiten Sie **nicht** den Betriebsspannungsbereich (S. 32), für den der U-624 spezifiziert ist.
- Betreiben Sie den U-624 nur, wenn die Betriebsspannung ordnungsgemäß angeschlossen ist; siehe "Pinbelegung" (S. 39).

HINWEIS**Kurzschluss durch Kondenswasser!**

Kondenswasser kann zu elektrischen Kurzschlüssen und zum Ausfall des U-624 führen.

- Lassen Sie den U-624 in folgenden Fällen für eine angemessene Zeit stehen, um ihn auf Raumtemperatur zu bringen:
 - Nach dem Auspacken bzw. vor der ersten Inbetriebnahme
 - Wenn der U-624 von einer kalten in eine warme Umgebung oder von einer warmen in eine kalte Umgebung gebracht wird
- Halten Sie den U-624 frei von Kondenswasser.

HINWEIS**Unbeabsichtigte Bewegungen!**

Der U-624 kann beim Anschließen an den Controller unbeabsichtigte Bewegungen ausführen. Fehlerhafte Software und fehlerhafte Bedienung der Software können ebenfalls unbeabsichtigte Bewegungen verursachen.

- Platzieren Sie keine Gegenstände in Bereichen, in denen sie von bewegten Teilen erfasst werden können.
- Prüfen Sie vor dem Anschließen des U-624, ob im Controller ein Makro als Startup-Makro festgelegt ist, und heben Sie die Auswahl des Startup-Makros gegebenenfalls auf.

HINWEIS**Schäden durch Kollisionen!**

Kollisionen können den U-624, die zu bewegende Last und die Umgebung beschädigen.

- Stellen Sie sicher, dass im Bewegungsbereich des U-624 keine Kollisionen zwischen U-624, zu bewegender Last und Umgebung möglich sind.
- Platzieren Sie keine Gegenstände in Bereichen, in denen sie von bewegten Teilen erfasst werden können.
- Halten Sie bei einer Fehlfunktion des Controllers die Bewegung sofort an.
- Wenn möglich, passen Sie die Stellwegsgrenzen in der zur Bewegungskommandierung verwendeten Software an Ihr mechanisches System an.

HINWEIS**Unkontrollierte Schwingungen!**

Ihre Anwendung kann durch unkontrollierte Schwingung des U-624 beschädigt werden. Wenn während des Betriebs des U-624 Geräusche auftreten:

- Schalten Sie unverzüglich die Servoregelung der betreffenden Achsen aus.
- Prüfen Sie die Einstellungen der Regelparameter.

HINWEIS**Überhitzung bei Dauerbetrieb!**

Das höchste Dreh- bzw. Haltemoment wird bei maximaler Motorleistung erreicht, allerdings kann der U-624 damit im Dauerbetrieb überhitzen.

- Beachten Sie die empfohlene Motorleistung in Abhängigkeit von der Einschaltdauer und Umgebungstemperatur (S. 36).

HINWEIS**Schäden oder erheblicher Verschleiß durch hohe Beschleunigungen!**

Hohe Beschleunigungen können Schäden oder erheblichen Verschleiß an der Mechanik verursachen.

- Halten Sie bei einer Fehlfunktion des Controllers die Bewegung sofort an.
- Bestimmen Sie die Maximalgeschwindigkeit für Ihre Anwendung.
- Beachten Sie die Angaben im Abschnitt "Motorleistung" (S. 34).

INFORMATION

Obwohl der U-624 theoretisch geräuschlos arbeitet, sind während des Betriebs Geräuschpegel von bis zu 50 dB(A) möglich. Der Ultraschallantrieb des U-624 kann auch bei Frequenzen zwischen 100 und 500 kHz höhere Geräuschpegel erzeugen.

INFORMATION

Die positive Bewegungsrichtung des U-624 ist in der Produktansicht (S. 7) angegeben.

INFORMATION

Für maximale Krafterzeugung ist bei der Inbetriebnahme des U-624 und nach längeren Stillstandszeiten eine Einlaufprozedur erforderlich, siehe auch "Beeinflussung des Drehmoments durch Stillstandszeiten" (S. 37). Nach dem Einlaufen erreicht der U-624 sein maximales Drehmoment.

- Kommandieren Sie zum Einlaufen einige Bewegungszyklen bei niedriger Geschwindigkeit. Die Bewegungszyklen sollten möglichst volle Umdrehungen umfassen.

Weitere Informationen zu den Einsatzbedingungen siehe Abschnitt "Motorleistung" (S. 34).

6.2 U-624 in Betrieb nehmen

HINWEIS



Falsche Parametereinstellungen!

Bei Verwendung der im Lieferumfang des Controllers (S. 9) enthaltenen Software können die Betriebsparameter des U-624 aus einer Positioniererdatenbank geladen werden. Die Positioniererdatenbank enthält die Standard-Parameterwerte Ihres Drehtischs für die Ausführung erster Testbewegungen bei der Inbetriebnahme. Je nach Anwendung kann die Verwendung der Standard-Parameterwerte (z. B. für P-Term, I-Term, D-Term, Beschleunigung und Geschwindigkeit) jedoch zu Schäden am Drehtisch führen, insbesondere bei hohen Lasten.

- Wenn möglich: Führen Sie die erste Inbetriebnahme ohne Last durch.
- Installieren Sie stets die aktuellste Version der Positioniererdatenbank auf Ihrem PC.

Bei Inbetriebnahme mit Last:

- Stellen Sie vor der Inbetriebnahme sicher, dass der U-624 ordnungsgemäß installiert ist (S. 13).
- Passen Sie für die optimale Performance der bewegten Achse die Betriebsparameter des Controllers an (z. B. P-Term, I-Term, D-Term, Beschleunigung, Geschwindigkeit; siehe Controller-Handbuch).
- Speichern Sie die neuen Parameterwerte für die spätere Verwendung in einer Positioniererdatenbank auf dem PC oder im permanenten Speicher des Controllers (siehe Controller-Handbuch und PIMikroMove® Handbuch).

Voraussetzungen

- ✓ Sie haben die allgemeinen Hinweise zu Inbetriebnahme und Betrieb gelesen und verstanden (S. 19).
- ✓ Sie haben das Benutzerhandbuch des Controllers (S. 3) gelesen und verstanden.
- ✓ Bei Inbetriebnahme mit Last: Der U-624 ist ordnungsgemäß installiert (S. 13).
- ✓ Der Controller (S. 9) und die benötigte Software sind installiert. Alle Anschlüsse am Controller sind eingerichtet (siehe Controller-Handbuch).

U-624 in Betrieb nehmen

- Nehmen Sie die Achse in Betrieb (siehe Controller-Handbuch). Die Inbetriebnahme umfasst folgende Schritte:
 - Auswahl des Positionierertyps
 - Referenzierung der Achse
 - Kommandieren von ersten Bewegungen im geregelten Betrieb zum Test und zum Einlaufen der Mechanik

Im Controller-Handbuch wird die Inbetriebnahme anhand des Programms PIMikroMove® beschrieben.

6.3 Anpassung der Parameterwerte bei Verwendung von Verlängerungskabeln

INFORMATION

Bei Verwendung von Verlängerungskabeln kann die Optimierung der Motorleistung erforderlich sein. Ab einer Gesamtkabellänge von mehr als 3 m (zwischen Positionierer und Controller) müssen die Parameterwerte im Controller angepasst werden.

- Wenn die Gesamtkabellänge zwischen Positionierer und Controller mehr als 6,5 m beträgt, kontaktieren Sie unseren Kundendienst (S. 29).

Anpassung der Parameterwerte bei Verwendung von Verlängerungskabeln

1. Passen Sie den Wert des Parameters **Frequency Shift** (ID 0x64) im Controller an.
Mögliche Werte: 20, 15, 10, 5, 0, -5, -10, -15, -20.
2. Wiederholen Sie Schritt 1, bis der U-624 die optimale Motorleistung erreicht.
3. Speichern Sie den neuen Parameterwert für die spätere Verwendung in einer Positioniererdatenbank auf dem PC oder im permanenten Speicher des Controllers (siehe Controller-Handbuch und PIMikroMove® Handbuch).

7 Wartung

In diesem Kapitel

Allgemeine Hinweise zur Wartung	25
Wartungsfahrt durchführen	25
U-624 reinigen	25

7.1 Allgemeine Hinweise zur Wartung

HINWEIS



Schäden durch falsche Wartung!

Eine falsche Wartung kann zum Ausfall des U-624 führen.

- Lösen Sie Schrauben nur, wenn Sie durch eine Anweisung in diesem Handbuch dazu aufgefordert werden.
- Halten Sie den Piezomotor des U-624 frei von Schmiermitteln.

7.2 Wartungsfahrt durchführen

In Abhängigkeit von den Einsatzbedingungen und der Einsatzdauer des U-624 ist eine Wartungsfahrt erforderlich. Die Wartungsfahrt dient zum Verteilen des vorhandenen Schmiermittels auf den Lagern des U-624 und muss mindestens eine volle Umdrehung umfassen.

- Führen Sie nach 500 Einsatzstunden oder spätestens nach 1 Jahr eine Wartungsfahrt durch, damit sich das vorhandene Schmiermittel gleichmäßig auf den Lagern verteilt.
- Falls Sie den U-624 im industriellen Dauereinsatz über einen kleinen Verfahrbereich bewegen (<20°), führen Sie nach jeweils 5000 Bewegungszyklen eine Wartungsfahrt durch.

7.3 U-624 reinigen

Voraussetzungen

- ✓ Sie haben den U-624 vom Controller getrennt.

Drehtisch reinigen

- Wenn notwendig, reinigen Sie die Oberflächen des U-624 mit einem Tuch, das leicht mit einem milden Reinigungs- oder Desinfektionsmittel angefeuchtet wurde.

8 Störungsbehebung

Störung	Mögliche Ursachen	Behebung
Geräusche während des Betriebs	Unkontrollierte Schwingung des U-624	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Schalten Sie die Servoregelung der betreffenden Achsen unverzüglich aus. ➤ Prüfen Sie die Einstellungen der Regelparameter.
Ungenauere Positionierung	Einschwingfenster um die Zielposition zu groß	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Verkleinern Sie das Einschwingfenster (settling window), indem Sie am Controller die Parameterwerte für die Grenzen des Einschwingfensters ändern. Einzelheiten siehe Controller-Handbuch (S. 3).
Erreichen der Zielposition dauert zu lange	Einschwingfenster um die Zielposition zu klein	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Vergrößern Sie das Einschwingfenster (settling window), indem Sie am Controller die Parameterwerte für die Grenzen des Einschwingfensters ändern. Einzelheiten siehe Controller-Handbuch (S. 3).
Erhöhter Verschleiß Verringerte Genauigkeit	Verspannter Grundkörper	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Montieren Sie den U-624 auf ebener Grundfläche. Die empfohlene Ebenheit der Grundfläche beträgt 10 µm. ➤ Bei Anwendungen mit großen Temperaturschwankungen: Montieren Sie den U-624 nur auf Grundflächen, die möglichst dieselben Wärmeausdehnungseigenschaften wie der U-624 besitzen (z. B. Grundflächen aus Aluminium).
Keine oder eingeschränkte Bewegung	Zu hohe Last	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Verringern Sie die Last (siehe "Datentabelle" (S. 31)). ➤ Stellen Sie sicher, dass die installierte Last bei vertikaler Montage des Drehtischs geringer ist als das maximale Drehmoment des Antriebs (S. 31).
	Standard-Parameterwerte für den Betrieb mit hohen Lasten ungeeignet	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Passen Sie die Betriebsparameter entsprechend der Beschreibung in "U-624 in Betrieb nehmen" (S. 22) an.
	Standard-Parameterwerte für Gesamtkabellängen ab 3 m ungeeignet	<ul style="list-style-type: none"> ➤ Passen Sie die Betriebsparameter entsprechend der Beschreibung in "Anpassung der Parameterwerte bei Verwendung von Verlängerungskabeln" (S. 23) an.

Wenn die Störung Ihres Systems nicht in der Tabelle angeführt ist oder wenn sie nicht wie beschrieben behoben werden kann, kontaktieren Sie unseren Kundendienst (S. 29).

9 Kundendienst

Wenden Sie sich bei Fragen und Bestellungen an Ihre PI-Vertretung oder schreiben Sie uns eine E-Mail (service@pi.de).

- Geben Sie bei Fragen zu Ihrem System folgende Systeminformationen an:
 - Produkt- und Seriennummern von allen Produkten im System
 - Firmwareversion des Controllers (sofern vorhanden)
 - Version des Treibers oder der Software (sofern vorhanden)
 - PC-Betriebssystem (sofern vorhanden)
- Wenn möglich: Fertigen Sie Fotografien oder Videoaufnahmen Ihres Systems an, die Sie unserem Kundendienst auf Anfrage senden können.

Die aktuellen Versionen der Benutzerhandbücher stehen auf unserer Website zum Herunterladen (S. 3) bereit.

10 Technische Daten

In diesem Kapitel

Spezifikationen.....	31
Umgebungsbedingungen und Klassifizierungen.....	33
Motorleistung	34
Abmessungen	38
Pinbelegung	39

10.1 Spezifikationen

10.1.1 Datentabelle

Bewegen	U-624.03	Einheit	Toleranz
Aktive Achsen	θ_z		
Rotationsbereich	>360	°	
Geschwindigkeit, geregelt	720	°/s	max.
Kleinste Schrittweite	105	μrad	typ.
Bidirektionale Wiederholgenauigkeit	± 210	μrad	
Positionieren	U-624.03	Einheit	Toleranz
Sensortyp	Inkrementeller Encoder		
Sensorauflösung	35	μrad	
Mechanische Eigenschaften	U-624.03	Einheit	Toleranz
Belastbarkeit / Axialkraft	1	N	max.
Selbsthemmung	0,01	Nm	max.
Antriebseigenschaften	U-624.03	Einheit	Toleranz
Motortyp	PILine® Ultraschall-Piezomotor, Leistungsklasse 1		
Antriebsmoment in / gegen Uhrzeigerichtung (θ_z)	0,01	Nm	max.

Anschlüsse	U-624.03	Einheit	Toleranz
Motor / Sensor	1 × D-Sub, 15-pol., m.		
Sonstiges	U-624.03	Einheit	Toleranz
Referenzschalter	Optisch		
Betriebstemperatur	0 bis 40	°C	
Material	Aluminium eloxiert		
Masse	130	g	±5 %
Kabellänge	1,5	m	typ.
Empfohlene Elektroniken	C-867.1U		

Sonderausführungen auf Anfrage.

10.1.2 Referenzschalter-Spezifikationen

Typ	Optischer Sensor
Versorgungsspannung	+5 V/Masse, Versorgung über den Motorstecker
Signalausgang	TTL-Pegel

10.1.3 Bemessungsdaten

Drehtische U-624 sind für folgende Betriebsgrößen ausgelegt:

Maximale Betriebsspannung	Betriebsfrequenz	Maximale Leistungsaufnahme
		
135 V _{pp} bzw. 48 V _{eff}	275 bis 290 kHz	20 W

10.2 Umgebungsbedingungen und Klassifizierungen

Folgende Umgebungsbedingungen und Klassifizierungen sind für den U-624 zu beachten:

Einsatzbereich	Nur zur Verwendung in Innenräumen
Maximale Höhe	2000 m
Luftdruck	1100 hPa bis 0,1 hPa
Relative Luftfeuchte	Höchste relative Luftfeuchte 80 % für Temperaturen bis 31 °C Linear abnehmend bis 50 % relativer Luftfeuchte bei 40 °C
Betriebstemperatur	0 °C bis 40 °C
Lagertemperatur	-20 °C bis 75 °C
Transporttemperatur	-20 °C bis 75 °C
Überspannungskategorie	II
Schutzklasse	I
Verschmutzungsgrad	1
Schutzart gemäß IEC 60529	IP20

10.3 Motorleistung

10.3.1 Motorleistung und Betriebsspannung

INFORMATION

Die Betriebsspannung wird vom Controller mit dem Parameter **Maximum Motor Output (V)** (ID 0x7c) begrenzt. Wenn Sie die Betriebsparameter des U-624 aus der Positioniererdatenbank laden, wird dieser Parameter auf den zulässigen Maximalwert gesetzt.

Die folgende Tabelle zeigt den Zusammenhang zwischen Betriebsspannung und Motorleistung des U-624. Die Betriebsspannung wird vom Controller ausgegeben und hängt vom vorgegebenen Stellwert ab. Das Vorzeichen des Stellwerts bestimmt die Bewegungsrichtung.

Motorleistung	Betriebsspannung* (gerundet)	Entsprechender Stellwert am Controller**
0 %	0 V _{eff}	0
25 %	12 V _{eff}	8192 oder -8192
50 %	24 V _{eff}	16384 oder -16384
75 %	36 V _{eff}	24575 oder -24575
100 %	48 V _{eff} (max.)	32767 oder -32767

* Die Überschreitung des in Parameter **Maximum Motor Output (V)** (ID 0x7c) festgelegten Maximalwerts ist **nicht** zulässig und kann zur Beschädigung des Motors führen.

** Vorgabe im geregelten Betrieb durch den Regelalgorithmus, im ungeregelten Betrieb durch den Befehl `SMO`.

Weitere Informationen siehe das Benutzerhandbuch des zum Betrieb des U-624 verwendeten Controllers (S. 3).

10.3.2 Geschwindigkeit und Drehmoment

Die folgende Abbildung kann verwendet werden, um Geschwindigkeit und Drehmoment des U-624 bei unterschiedlicher Motorleistung abzuschätzen. Bewegungen sind ab einer Motorleistung von ca. 30 % möglich.

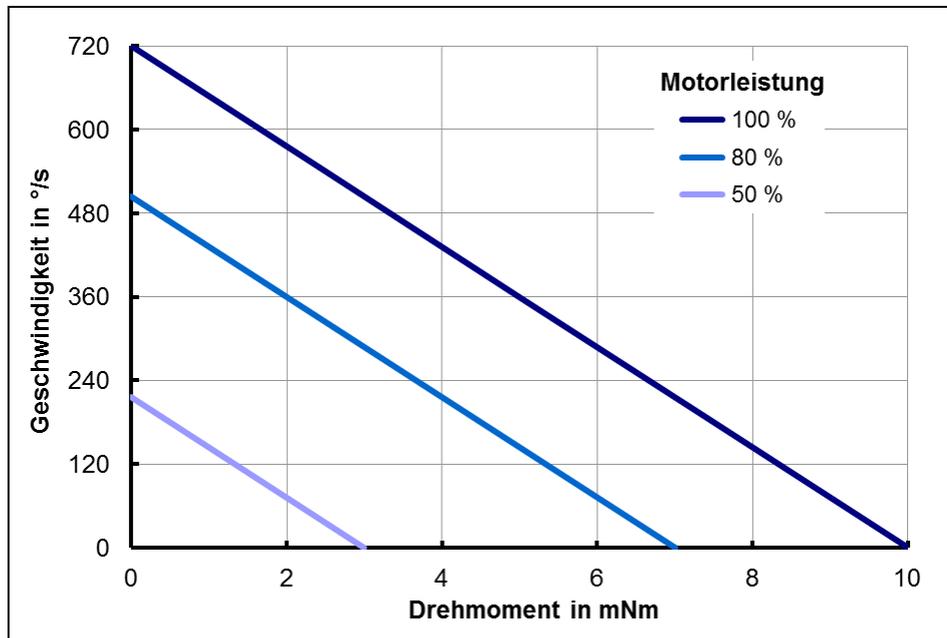


Abbildung 6: Zusammenhang zwischen Geschwindigkeit und Drehmoment des U-624 bei unterschiedlicher Motorleistung

10.3.3 Motorleistung und Lebensdauer

Motorleistung, Einschaltdauer und Umgebungstemperatur beeinflussen die Lebensdauer des Drehtischs. Um Überhitzung und hohen Verschleiß zu vermeiden, sollten die Motorleistung und die Einschaltdauer die im nachfolgenden Diagramm angegebenen Grenzen nicht überschreiten. Ein Lastzyklus entspricht einer Positionierfahrt und beinhaltet das Beschleunigen, Fahren, Abbremsen sowie den Stillstand (Pause). Die Spitzenleistung des Motors sollte nur sporadisch abgerufen werden und dient der Regelreserve.

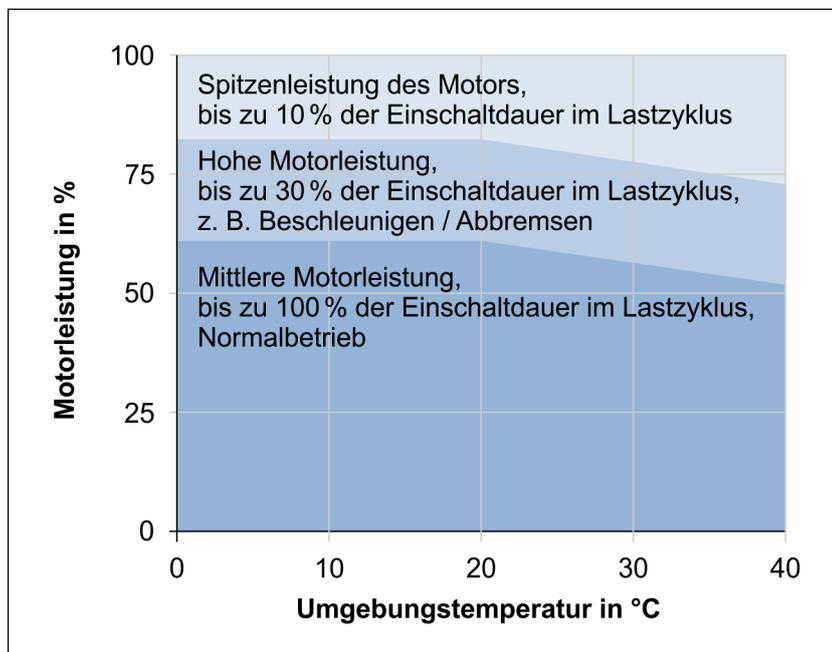


Abbildung 7: U-624: Empfohlene Einschaltdauer und Motorleistung in Abhängigkeit von der Umgebungstemperatur

10.3.4 Beeinflussung des Drehmoments durch Stillstandszeiten

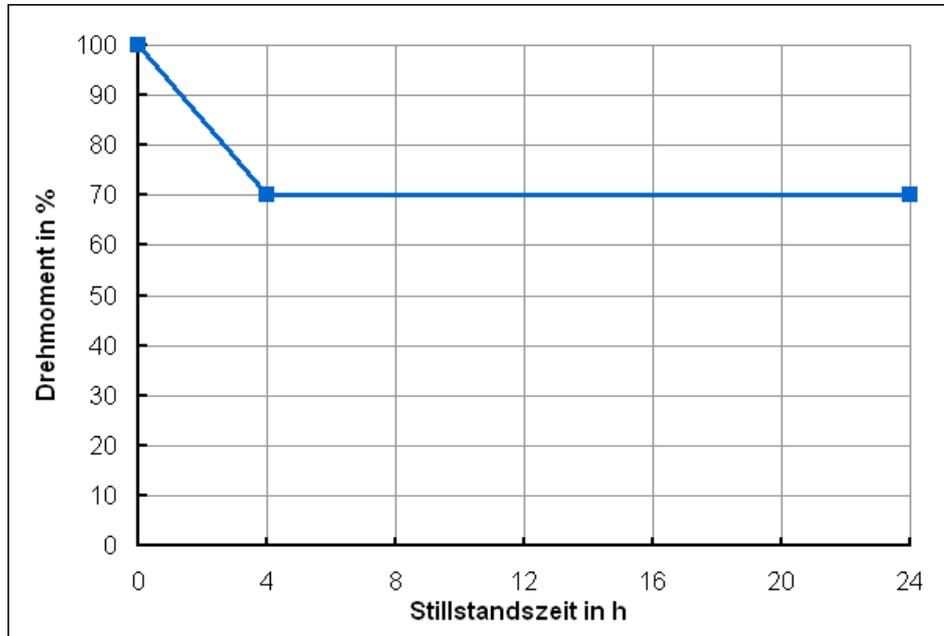


Abbildung 8: Drehmoment des U-624 in Abhängigkeit von der Stillstandszeit des Motors

10.4 Abmessungen

Abmessungen in mm.

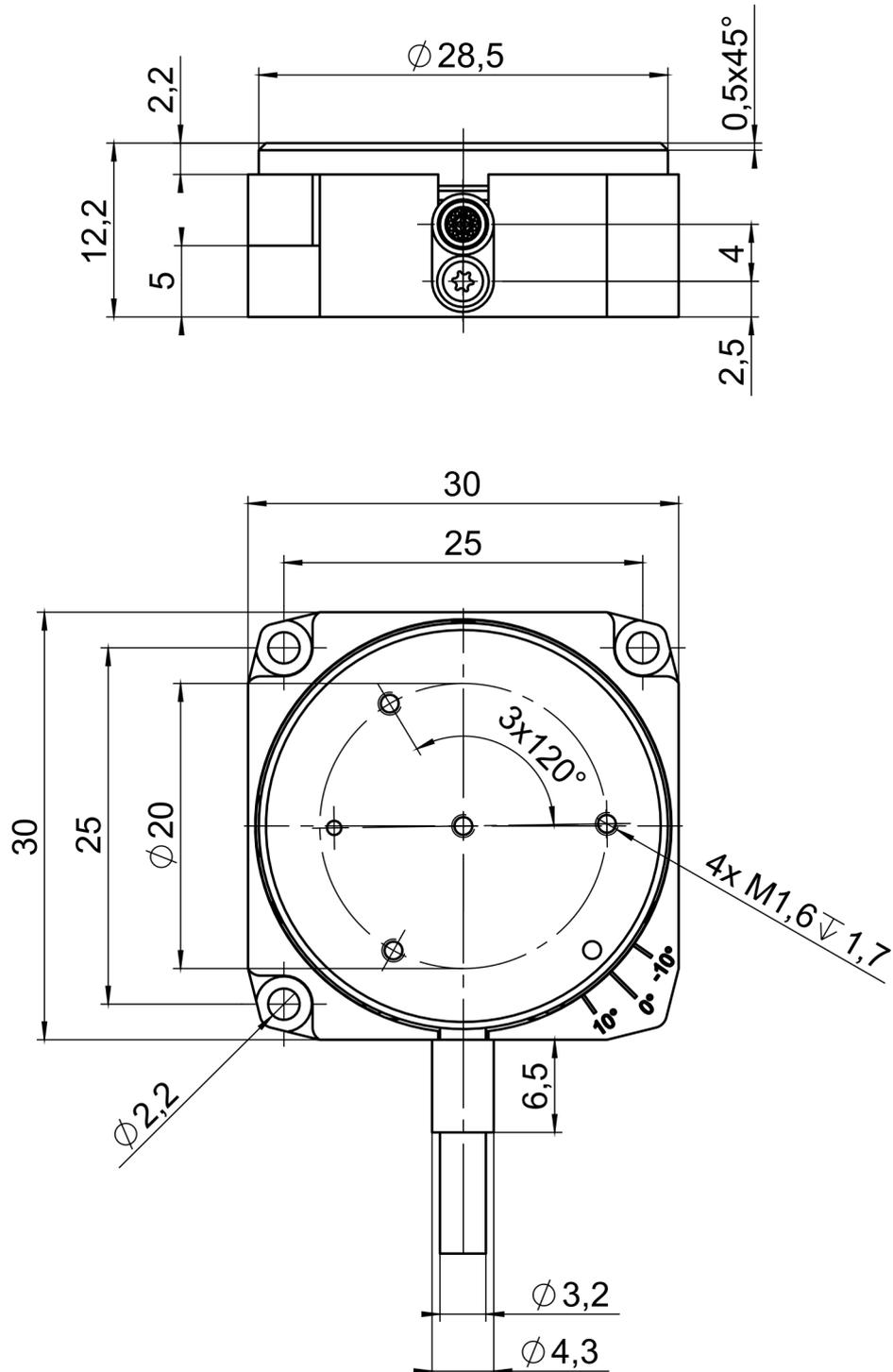


Abbildung 9: U-624, Bewegungsplattform in Referenzposition

10.5 Pinbelegung

Stecker: D-Sub 15 (m)

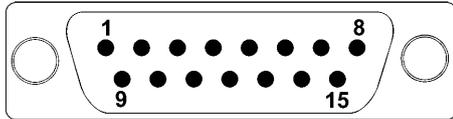


Abbildung 10: Vorderansicht des D-Sub 15-Steckers

Pin	Signal	Funktion
1	NC	Nicht angeschlossen
2	USM_P1	Eingang: Masse von Motorspannung
3	USM_P2	Eingang: Piezo 48 VAC (RMS)
4	VDD	Eingang: +5 V
5	NC	Nicht angeschlossen
6	ID_CHIP	Bidirektional: Datenleitung für ID-Chip
7	ENCA-	Ausgang: Encoderkanal A (invertiert), RS-422
8	ENCB-	Ausgang: Encoderkanal B (invertiert), RS-422
9	USM_P1	Eingang: Masse von Motorspannung
10	GND	0 V
11	USM_P3	Eingang: Piezo 48 VAC (RMS)
12	NC	Nicht angeschlossen
13	REFSWITCH	Ausgang: Referenzschalter
14	ENCA+	Ausgang: Encoderkanal A, RS-422
15	ENCB+	Ausgang: Encoderkanal B, RS-422

11 Altgerät entsorgen

Nach geltendem EU-Recht dürfen Elektrogeräte in den Mitgliedsstaaten der EU nicht über den kommunalen Restmüll entsorgt werden.

Entsorgen Sie das Altgerät unter Beachtung der internationalen, nationalen und regionalen Richtlinien.

Um der Produktverantwortung als Hersteller gerecht zu werden, übernimmt die Physik Instrumente (PI) GmbH & Co. KG kostenfrei die umweltgerechte Entsorgung eines PI-Altgerätes, sofern es nach dem 13. August 2005 in Verkehr gebracht wurde.

Falls Sie ein solches Altgerät von PI besitzen, können Sie es versandkostenfrei an folgende Adresse senden:

Physik Instrumente (PI) GmbH & Co. KG
Auf der Römerstr. 1
D-76228 Karlsruhe



12 EU-Konformitätserklärung

Für den U-624 wurde eine EU-Konformitätserklärung gemäß den folgenden europäischen Richtlinien ausgestellt:

Niederspannungsrichtlinie

EMV-Richtlinie

RoHS-Richtlinie

Die zum Nachweis der Konformität zugrunde gelegten Normen sind nachfolgend aufgelistet.

Sicherheit (Niederspannungsrichtlinie): EN 61010-1

EMV: EN 61326-1

RoHS: EN 50581 oder EN IEC 63000

