

# Montage- und Betriebsanleitung

## PSM

### Servoelektrischer Antrieb

Firmware 1.x



## Impressum

### **Urheberrecht:**

Diese Anleitung ist urheberrechtlich geschützt. Urheber ist die SCHUNK GmbH & Co. KG. Alle Rechte vorbehalten. Insbesondere ist jegliche – auch auszugsweise – Vervielfältigung, Bearbeitung, Verbreitung (Zugänglichmachung gegenüber Dritten), Übersetzung oder sonstige Verwendung verboten und bedarf unserer vorherigen schriftlichen Genehmigung.

### **Technische Änderungen:**

Änderungen im Sinne technischer Verbesserungen sind uns vorbehalten.

**Dokumentenummer:** 389348

**Auflage:** 05.00 | 30.04.2019 | de

© SCHUNK GmbH & Co. KG

Alle Rechte vorbehalten

Sehr geehrte Kundin,

sehr geehrter Kunde,

vielen Dank, dass Sie unseren Produkten und unserem Familienunternehmen als führendem Technologieausrüster für Roboter und Produktionsmaschinen vertrauen.

Unser Team steht Ihnen bei Fragen rund um dieses Produkt und weiteren Lösungen jederzeit zur Verfügung. Fragen Sie uns und fordern Sie uns heraus. Wir lösen Ihre Aufgabe!

Mit freundlichen Grüßen

Ihr SCHUNK-Team

SCHUNK GmbH & Co. KG

Spann- und Greiftechnik

Bahnhofstr. 106 – 134

D-74348 Lauffen/Neckar

Tel. +49-7133-103-0

Fax +49-7133-103-2399

info@de.schunk.com

schunk.com

## Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Allgemein .....</b>	<b>5</b>
1.1	Zu dieser Anleitung.....	5
1.1.1	Darstellung der Warnhinweise .....	5
1.1.2	Mitgeltende Unterlagen .....	6
1.1.3	Baugrößen .....	6
1.2	Gewährleistung .....	6
1.3	Lieferumfang .....	6
1.4	Zubehör .....	6
1.4.1	Verbindungselemente .....	7
1.4.2	Anschlusskappen (ASK).....	7
<b>2</b>	<b>Grundlegende Sicherheitshinweise .....</b>	<b>8</b>
2.1	Bestimmungsgemäße Verwendung.....	8
2.2	Nicht bestimmungsgemäße Verwendung .....	8
2.3	Bauliche Veränderungen .....	8
2.4	Ersatzteile .....	8
2.5	Umgebungs- und Einsatzbedingungen .....	9
2.6	Personalqualifikation.....	9
2.7	Persönliche Schutzausrüstung.....	10
2.8	Hinweise zum sicheren Betrieb .....	10
2.9	Transport .....	10
2.10	Störungen .....	11
2.11	Entsorgung.....	11
2.12	Grundsätzliche Gefahren.....	11
2.12.1	Schutz bei Handhabung und Montage .....	12
2.12.2	Schutz bei Inbetriebnahme und Betrieb.....	12
2.12.3	Schutz vor gefährlichen Bewegungen .....	13
2.12.4	Schutz vor Stromschlag.....	14
2.12.5	Schutz vor magnetischen und elektromagnetischen Feldern.....	15
2.13	Hinweise auf besondere Gefahren .....	16
<b>3</b>	<b>Technische Daten.....</b>	<b>18</b>
3.1	Basisdaten .....	18
3.2	Elektrische Betriebsdaten.....	19
3.3	Werkseinstellungen / DEFAULT Werte .....	19
3.4	Besondere Anforderungen an die Spannungsversorgung .....	19
<b>4</b>	<b>Aufbau und Beschreibung .....</b>	<b>20</b>
4.1	Aufbau .....	20
4.2	Funktionsprinzip .....	21
4.3	Anschlussplatine .....	22

<b>5</b>	<b>Montage und Inbetriebnahme .....</b>	<b>25</b>
5.1	Mechanischer Anschluss .....	25
5.2	Elektrischer Anschluss .....	27
5.2.1	Anschlusskappe montieren .....	28
5.2.2	Schnittstelle RS232 .....	30
5.2.3	Schnittstelle CAN .....	31
5.2.4	Schnittstelle PROFIBUS DP.....	34
5.2.5	Elektrischer Anschluss der Klemmleiste X3 .....	37
5.2.6	DEFAULT und BOOT Funktion.....	38
5.3	Erdungskabel anschließen .....	40
5.4	Hinweise zur Kompatibilität von Soft- und Firmwareversion.....	41
<b>6</b>	<b>Fehlerbehebung.....</b>	<b>42</b>
6.1	Produkt lässt sich nicht mehr referenzieren.....	42
6.2	Produkt bewegt sich nicht.....	42
6.3	Antrieb bewegt sich schwerfällig oder ruckartig.....	42
6.4	Motor dreht sich nicht.....	42
6.5	Produkt hält abrupt .....	42
<b>7</b>	<b>Wartung .....</b>	<b>43</b>
7.1	Wartungsintervalle .....	43
7.2	Auseinander- und zusammenbauen.....	43
<b>8</b>	<b>Einbauerklärung.....</b>	<b>44</b>
<b>9</b>	<b>Anlage zur Einbauerklärung .....</b>	<b>45</b>

## 1 Allgemein

### 1.1 Zu dieser Anleitung

Diese Anleitung enthält wichtige Informationen für einen sicheren und sachgerechten Gebrauch des Produkts.

Die Anleitung ist integraler Bestandteil des Produkts und muss für das Personal jederzeit zugänglich aufbewahrt werden.

Vor dem Beginn aller Arbeiten muss das Personal diese Anleitung gelesen und verstanden haben. Voraussetzung für ein sicheres Arbeiten ist das Beachten aller Sicherheitshinweise in dieser Anleitung.

Abbildungen in dieser Anleitung dienen dem grundsätzlichen Verständnis und können von der tatsächlichen Ausführung abweichen.

Neben dieser Anleitung gelten die aufgeführten Dokumente unter [Mitgeltende Unterlagen](#) [► 6].

#### 1.1.1 Darstellung der Warnhinweise

Zur Verdeutlichung von Gefahren werden in den Warnhinweisen folgende Signalworte und Symbole verwendet.



#### **GEFAHR**

##### **Gefahren für Personen!**

Nichtbeachtung führt sicher zu irreversiblen Verletzungen bis hin zum Tod.



#### **WARNUNG**

##### **Gefahren für Personen!**

Nichtbeachtung kann zu irreversiblen Verletzungen bis hin zum Tod führen.



#### **VORSICHT**

##### **Gefahren für Personen!**

Nichtbeachtung kann zu leichten Verletzungen führen.

#### **ACHTUNG**

##### **Sachschaden!**

Informationen zur Vermeidung von Sachschäden.

### 1.1.2 Mitgeltende Unterlagen

- Allgemeine Geschäftsbedingungen \*
- Katalogdatenblatt des gekauften Produkts \*
- Montage- und Betriebsanleitungen des Zubehörs \*
- Softwarehandbuch "Motion Control SCHUNK" \*

Die mit Stern (\*) gekennzeichneten Unterlagen können unter **schunk.com** heruntergeladen werden.

### 1.1.3 Baugrößen

Diese Anleitung gilt für folgende Baugrößen:

- PSM - 70
- PSM - 90
- PSM - 110

## 1.2 Gewährleistung

Die Gewährleistung beträgt 24 Monate ab Lieferdatum Werk bei bestimmungsgemäßem Gebrauch unter folgenden Bedingungen:

- Beachten der Umgebungs- und Einsatzbedingungen, [Umgebungs- und Einsatzbedingungen](#) [► 9]
- Beachten der vorgeschriebenen Wartungsintervalle, [Wartung](#) [► 43]

Werkstückberührende Teile und Verschleißteile sind nicht Bestandteil der Gewährleistung.

## 1.3 Lieferumfang

Der Lieferumfang beinhaltet:

- Servoelektrischer Antrieb PSM in der bestellten Variante
- Zentrierhülse
- Firmware SMP
- DVD

Inhalt der DVD:

- Konfigurations- und Inbetriebnahmetool "Motion Tool SCHUNK (MTS)"
- Softwarehandbuch "Motion Control SCHUNK"
- Montage- und Betriebsanleitung
- USB-Treiber

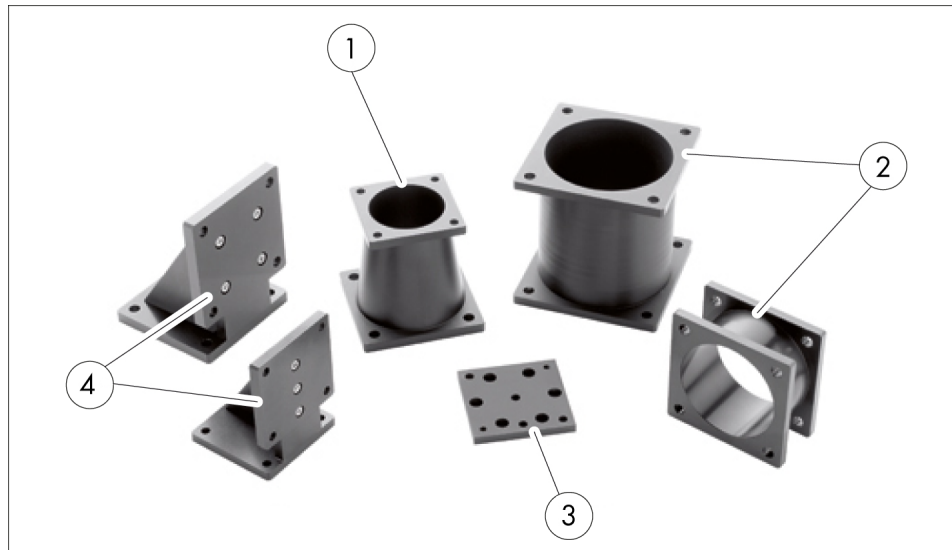
## 1.4 Zubehör

Für das Produkt wird folgendes Zubehör benötigt, welches separat bestellt werden muss:

- Verbindungselemente (PAM)
- Anschlusskabel
- diverse Anschlusskappen

Für Informationen, welche Zubehör-Artikel mit der entsprechenden Produktvariante verwendet werden können, siehe Katalogdatenblatt.

### 1.4.1 Verbindungselemente



Verbindungselemente

1	Konisch	3	Adapterplatte
2	Gerade	4	Winkel

Exakte Typenbezeichnungen der passenden Verbindungselemente, siehe Katalog.

### 1.4.2 Anschlusskappen (ASK)

#### HINWEIS

Das Produkt wird ohne Anschlusskappe geliefert. Diese ist als Zubehör separat zu bestellen. Für den Betrieb ist eine Anschlusskappe erforderlich.



Anschlusskappen

Pos.	Bezeichnung
1	DMI
2	DMI mit Bluetooth
3	MMI

Exakte Typenbezeichnungen der Anschlusskappen, siehe Katalog.

## 2 Grundlegende Sicherheitshinweise

### 2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Das Produkt wurde konstruiert zum Anbau und Betrieb von Automatisierungskomponenten.

- Das Produkt darf ausschließlich im Rahmen seiner technischen Daten verwendet werden, [Technische Daten](#) [► 18].
- Bei der Implementierung und dem Betrieb der Komponente in sicherheitsbezogenen Teilen von Steuerungen sind die grundlegenden Sicherheitsprinzipien nach DIN EN ISO 13849-2 anzuwenden. Für die Kategorien 1, 2, 3 und 4 sind zudem die bewährten Sicherheitsprinzipien nach DIN EN ISO 13849-2 anzuwenden.
- Das Produkt ist zum Einbau in eine Maschine/Anlage bestimmt. Die zutreffenden Richtlinien müssen beachtet und eingehalten werden.
- Das Produkt ist für industrielle und industrienähe Anwendungen bestimmt.
- Zur bestimmungsgemäßen Verwendung gehört auch das Einhalten aller Angaben in dieser Anleitung.

### 2.2 Nicht bestimmungsgemäße Verwendung

Eine nicht bestimmungsgemäße Verwendung liegt vor, wenn das Produkt als Hebezeug oder als Führungshilfe für Werkzeuge verwendet wird.

- Jede über die bestimmungsgemäße Verwendung hinausgehende oder andersartige Benutzung gilt als Fehlgebrauch.

### 2.3 Bauliche Veränderungen

#### Durchführen von baulichen Veränderungen

Durch Umbauten, Veränderungen und Nacharbeiten, z. B. zusätzliche Gewinde, Bohrungen, Sicherheitseinrichtungen können Funktion oder Sicherheit beeinträchtigt oder Beschädigungen am Produkt verursacht werden.

- Bauliche Veränderungen nur mit schriftlicher Genehmigung von SCHUNK durchführen.

### 2.4 Ersatzteile

#### Verwenden nicht zugelassener Ersatzteile

Durch das Verwenden nicht zugelassener Ersatzteile können Gefahren für das Personal entstehen und Beschädigungen oder Fehlfunktionen am Produkt verursacht werden.

- Nur Originalersatzteile und von SCHUNK zugelassene Ersatzteile verwenden.

## 2.5 Umgebungs- und Einsatzbedingungen

### Anforderungen an die Umgebungs- und Einsatzbedingungen

Durch falsche Umgebungs- und Einsatzbedingungen können Gefahren von dem Produkt ausgehen, die zu schweren Verletzungen und erheblichen Sachschäden führen können und/oder die Lebensdauer des Produkts deutlich verringern.

- Sicherstellen, dass das Produkt nur im Rahmen seiner definierten Einsatzparameter verwendet wird, [Technische Daten](#) [► 18].

## 2.6 Personalqualifikation

### Unzureichende Qualifikation des Personals

Wenn nicht ausreichend qualifiziertes Personal Arbeiten an dem Produkt durchführt, können schwere Verletzungen und erheblicher Sachschaden verursacht werden.

- Alle Arbeiten durch dafür qualifiziertes Personal durchführen lassen.
- Vor Arbeiten am Produkt muss das Personal die komplette Anleitung gelesen und verstanden haben.
- Landesspezifische Unfallverhütungsvorschriften und die allgemeinen Sicherheitshinweise beachten.

Folgende Qualifikationen des Personals sind für die verschiedenen Tätigkeiten am Produkt notwendig:

#### Elektrofachkraft

Die Elektrofachkraft ist aufgrund ihrer fachlichen Ausbildung, Kenntnisse und Erfahrungen in der Lage, Arbeiten an elektrischen Anlagen auszuführen, mögliche Gefahren zu erkennen und zu vermeiden und kennt die relevanten Normen und Bestimmungen.

#### Fachpersonal

Das Fachpersonal ist aufgrund der fachlichen Ausbildung, Kenntnisse und Erfahrungen in der Lage, die ihm übertragenen Arbeiten auszuführen, mögliche Gefahren zu erkennen und zu vermeiden und kennt die relevanten Normen und Bestimmungen.

#### Unterwiesene Person

Die unterwiesene Person wurde in einer Unterweisung durch den Betreiber über die ihr übertragenen Aufgaben und möglichen Gefahren bei unsachgemäßen Verhalten unterrichtet.

#### Servicepersonal des Herstellers

Das Servicepersonal des Herstellers ist aufgrund der fachlichen Ausbildung, Kenntnisse und Erfahrungen in der Lage, die ihm übertragenen Arbeiten auszuführen und mögliche Gefahren zu erkennen und zu vermeiden.

## 2.7 Persönliche Schutzausrüstung

### Verwenden von persönlicher Schutzausrüstung

Persönliche Schutzausrüstung dient dazu, das Personal vor Gefahren zu schützen, die dessen Sicherheit oder Gesundheit bei der Arbeit beeinträchtigen können.

- Beim Arbeiten an und mit dem Produkt die Arbeitsschutzbestimmungen beachten und die erforderliche persönliche Schutzausrüstung tragen.
- Gültige Sicherheits- und Unfallverhütungsvorschriften einhalten.
- Bei scharfen Kanten, spitzen Ecken und rauen Oberflächen Schutzhandschuhe tragen.
- Bei heißen Oberflächen hitzebeständige Schutzhandschuhe tragen.
- Beim Umgang mit Gefahrstoffen Schutzhandschuhe und Schutzbrillen tragen.
- Bei bewegten Bauteilen eng anliegende Schutzkleidung und zusätzlich Haarnetz bei langen Haaren tragen.

## 2.8 Hinweise zum sicheren Betrieb

### Unsachgemäße Arbeitsweise des Personals

Durch eine unsachgemäße Arbeitsweise können Gefahren von dem Produkt ausgehen, die zu schweren Verletzungen und erheblichen Sachschäden führen können.

- Jede Arbeitsweise unterlassen, welche die Funktion und Betriebssicherheit des Produktes beeinträchtigen.
- Das Produkt bestimmungsgemäß verwenden.
- Die Sicherheits- und Montagehinweise beachten.
- Das Produkt keinen korrosiven Medien aussetzen. Ausgenommen sind Produkte für spezielle Umgebungsbedingungen.
- Auftretende Störungen umgehend beseitigen.
- Die Wartungs- und Pflegehinweise beachten.
- Gültige Sicherheits-, Unfallverhütungs- und Umweltschutzvorschriften für den Einsatzbereich des Produkts beachten.

## 2.9 Transport

### Verhalten beim Transport

Durch unsachgemäßes Verhalten beim Transport können Gefahren von dem Produkt ausgehen, die zu schweren Verletzungen und erheblichen Sachschäden führen können.

- Bei hohem Gewicht, das Produkt mit einem Hebezeug anheben und einem angemessenen Transportmittel transportieren.
- Bei Transport und Handhabung das Produkt gegen Herunterfallen sichern.
- Nicht unter schwebende Lasten treten.

## 2.10 Störungen

### Verhalten bei Störungen

- Produkt sofort außer Betrieb nehmen und die Störung den zuständigen Stellen/Personen melden.
- Störung durch dafür ausgebildetes Personal beheben lassen.
- Produkt erst wieder in Betrieb nehmen, wenn die Störung behoben ist.
- Produkt nach einer Störung prüfen, ob die Funktionen des Produkts noch gegeben und keine erweiterten Gefahren entstanden sind.

## 2.11 Entsorgung

### Verhalten beim Entsorgen

Durch unsachgemäßes Verhalten beim Entsorgen können Gefahren von dem Produkt ausgehen, die zu schweren Verletzungen, erheblichem Sachschaden und Umweltschaden führen können.

- Bestandteile des Produkts nach den örtlichen Vorschriften dem Recycling oder der ordnungsgemäßen Entsorgung zuführen.

## 2.12 Grundsätzliche Gefahren

### Allgemein

- Sicherheitsabstände einhalten.
- Niemals Sicherheitseinrichtungen außer Funktion setzen.
- Vor der Inbetriebnahme des Produkts den Gefahrenbereich mit einer geeigneten Schutzmaßnahme absichern.
- Vor Montage-, Umbau-, Wartungs- und Einstellarbeiten die Energiezuführungen entfernen. Sicherstellen, dass im System keine Restenergie mehr vorhanden ist.
- Wenn die Energieversorgung angeschlossen ist, keine Teile von Hand bewegen.
- Während des Betriebs nicht in die offene Mechanik und in den Bewegungsbereich des Produkts greifen.

### **2.12.1 Schutz bei Handhabung und Montage**

#### **Unsachgemäße Handhabung und Montage**

Durch unsachgemäße Handhabung und Montage können Gefahren von dem Produkt ausgehen, die zu schweren Verletzungen und erheblichem Sachschaden führen können.

- Alle Arbeiten nur von dafür qualifiziertem Personal durchführen lassen.
- Produkt bei allen Arbeiten gegen versehentliches Betätigen sichern.
- Die geltenden Unfallverhütungsvorschriften beachten.
- Geeignete Montage- und Transporteinrichtungen einsetzen und Vorkehrungen gegen Einklemmen und Quetschen treffen.

#### **Unsachgemäßes Heben von Lasten**

Herunterfallende Lasten können zu schweren Verletzungen bis hin zum Tod führen.

- Nicht unter oder in den Schwenkbereich von schwebenden Lasten treten.
- Lasten nur unter Aufsicht bewegen.
- Schwebende Lasten nicht unbeaufsichtigt lassen.

### **2.12.2 Schutz bei Inbetriebnahme und Betrieb**

#### **Herabfallende und herausschleudernde Bauteile**

Herabfallende und herausschleudernde Bauteile können zu schweren Verletzungen bis hin zum Tod führen.

- Durch geeignete Maßnahmen den Gefahrenbereich absichern.
- Während des Betriebs den Gefahrenbereich nicht betreten.

### 2.12.3 Schutz vor gefährlichen Bewegungen

#### Unerwartete Bewegung

Ist noch Restenergie im System vorhanden, können beim Arbeiten am Produkt schwere Verletzungen verursacht werden.

- Energieversorgung abschalten, sicherstellen das keine Restenergie mehr vorhanden ist und gegen Wiedereinschalten sichern.
- Gefährliche Bewegungen können durch fehlerhaftes Ansteuern von angeschlossenen Antrieben verursacht werden.
- Gefährliche Bewegungen können durch Bedienfehler oder eine fehlerhafte Parametrierung bei der Inbetriebnahme oder durch Softwarefehler ausgelöst werden.
- Zur Abwendung von Gefahren kann nicht allein auf das Ansprechen der Überwachungsfunktionen vertraut werden. Bis zum Wirksamwerden der eingebauten Überwachungen muss von einer fehlerhaften Antriebsbewegung ausgegangen werden, deren Wirkung von der Steuerung und dem aktuellen Betriebszustand des Antriebs abhängt. Wartungs-, Umbau- und Anbauarbeiten außerhalb der durch den Bewegungsbereich gegebenen Gefahrenzone durchführen.
- Zur Vermeidung von Unfällen und/oder Sachschäden muss der Aufenthalt von Personen im Bewegungsbereich der Maschine eingeschränkt werden. Unbeabsichtigten Zugang für Personen in diesen Bereich durch technische Schutzmaßnahmen einschränken/verhindern. Schutzabdeckung und Schutzzaun müssen über eine ausreichende Festigkeit hinsichtlich der maximal möglichen Bewegungsenergie verfügen. NOT-HALT-Schalter müssen leicht zugänglich und schnell erreichbar sein. Vor Inbetriebnahme der Maschine oder Anlage die Funktion des NOT-HALT-Systems überprüfen. Betrieb der Maschine bei Fehlfunktion dieser Schutzeinrichtung unterbinden.

#### **2.12.4 Schutz vor Stromschlag**

##### **Arbeiten an elektrischer Ausrüstung**

Das Berühren von spannungsführenden Teilen kann zum Tod führen.

- Arbeiten an der elektrischen Ausrüstung dürfen nur Elektrofachkräfte gemäß den elektrotechnischen Regeln durchführen.
- Elektrische Leitungen sachgerecht verlegen, z. B. in einem Kabelkanal oder einer Kabelbrücke. Normen beachten.
- Vor dem Anschließen oder Trennen von elektrischen Leitungen die Spannungsversorgung abschalten und Leitungen auf Spannungsfreiheit prüfen. Spannungsversorgung gegen Wiedereinschalten sichern.
- Vor dem Einschalten des Produkts prüfen, ob der Schutzleiter an allen elektrischen Komponenten gemäß Anschlussplan korrekt angebracht ist.
- Prüfen, ob Abdeckungen und Schutzvorrichtungen gegen das Berühren von spannungsführenden Komponenten angebracht sind.
- Anschlussstellen des Produkts nicht berühren, wenn die Energieversorgung eingeschaltet ist.

##### **Mögliche elektrostatische Energie**

Bauteile oder Baugruppen können sich elektrostatisch aufladen. Beim Berühren kann die elektrostatische Entladung eine Schreckreaktion auslösen, die zu Verletzungen führen kann.

- Der Betreiber muss sicherstellen, dass nach einschlägigen Regeln alle Bauteile und Baugruppen in den örtlichen Potenzialausgleich einbezogen werden.
- Den Potenzialausgleich nach den einschlägigen Regeln durch eine Elektrofachkraft unter besonderer Berücksichtigung der tatsächlichen Arbeitsumgebungsbedingungen ausführen lassen.
- Die Wirksamkeit des Potenzialausgleichs durch regelmäßige Sicherheitsmessungen nachweisen lassen.

### 2.12.5 Schutz vor magnetischen und elektromagnetischen Feldern

#### Arbeiten in Bereichen mit magnetischen und elektromagnetischen Felder

Magnetische und elektromagnetische Felder können zu schweren Verletzungen führen.

- Personen mit Herzschrittmachern, Metallimplantaten, Metallsplintern oder Hörgeräten dürfen Bereiche, in denen Komponenten der elektrischen Antriebs- und Steuerungssysteme montiert, in Betrieb genommen und betrieben werden, nur nach Zustimmung durch einen Arzt betreten.
- Personen mit Herzschrittmachern, Metallimplantaten, Metallsplintern oder Hörgeräten dürfen Bereiche, in denen Magnetgreifer oder Motorenteile mit Dauermagneten gelagert, repariert oder montiert werden, nur nach Zustimmung durch einen Arzt betreten.
- Keine Hochfrequenz- oder Funkgeräte in der Nähe von elektrischen Komponenten des Antriebssystems und deren Zuleitungen betreiben.

Falls die Nutzung solcher Geräte erforderlich ist:

Im Rahmen der Inbetriebnahme des elektrischen Antriebs- und Steuerungssystems die Maschine oder Anlage auf ein mögliches Fehlverhalten bei Verwendung solcher Systeme in unterschiedlichen Abständen und bei verschiedenen Zuständen des Steuerungssystems überprüfen. Bei einem hohen Risikopotenzial der Anlage wird eventuell eine zusätzliche spezielle EMV-Prüfung erforderlich.

## 2.13 Hinweise auf besondere Gefahren



### **⚠ GEFAHR**

#### **Gefahr durch elektrische Spannung!**

Das Berühren von spannungsführenden Teilen kann zum Tod führen.

- Energieversorgung vor Montage-, Einstell- und Wartungsarbeiten abschalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
- Der elektrische Anschluss darf nur von einer Elektrofachkraft durchgeführt werden.
- Spannungsfreiheit feststellen, erden und kurzschließen.
- Spannungsführende Teile abdecken.



### **⚠ GEFAHR**

#### **Lebensgefahr durch schwebende Lasten!**

Herunterfallende Lasten können zu schweren Verletzungen bis hin zum Tod führen.

- Nicht in den Schwenkbereich von schwebenden Lasten treten.
- Lasten nur unter Aufsicht bewegen.
- Schwebende Lasten nicht unbeaufsichtigt lassen.
- Geeignete Schutzausrüstung tragen.



### **⚠ WARNUNG**

#### **Verletzungsgefahr durch herabfallende und herausschleudernde Gegenstände!**

Während des Betriebs können herabfallende und herausschleudernde Gegenstände zu schweren Verletzungen bis hin zum Tod führen.

- Durch geeignete Maßnahmen den Gefahrenbereich absichern.



### **⚠ WARNUNG**

#### **Verletzungsgefahr durch unerwartete Bewegungen!**

Ist die Energieversorgung eingeschaltet oder noch Restenergie im System vorhanden, können sich Bauteile unerwartet bewegen und schwere Verletzungen verursachen.

- Vor Beginn sämtlicher Arbeiten am Produkt: Energieversorgung abschalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
- Sicherstellen, dass im System keine Restenergie mehr vorhanden ist.

**⚠️ WARNUNG****Verletzungsgefahr durch scharfe Kanten und spitze Ecken!**

Scharfe Kanten und spitze Ecken können zu Schnittverletzungen führen.

- Geeignete Schutzausrüstung tragen.

**⚠️ WARNUNG****Verbrennungsgefahr durch heiße Oberflächen!**

Im Betrieb kann sich das Produkt stark erwärmen. Das Berühren von heißen Oberflächen kann zu Verbrennungen führen.

- Heiße Oberflächen nicht berühren.
- Vor Arbeiten am Produkt dieses abkühlen lassen.
- Geeignete Schutzausrüstung tragen.

**⚠️ WARNUNG****Verletzungsgefahr durch herabfallende Gegenstände bei Ausfall der Energieversorgung!**

Elektronische Produkte sind grundsätzlich nicht ausfallsicher. Bei Ausfall der Energieversorgung sinkt die Greifkraft und es kann nicht gewährleistet werden, dass das gegriffene Werkstück sicher gehalten wird.

- Der Betreiber ist dafür verantwortlich, dass bei Ausfall der Energieversorgung der Antrieb in einen sicheren Zustand geführt wird.

### 3 Technische Daten

#### 3.1 Basisdaten

Bezeichnung	PSM		
	70	90	110
<b>Mechanische Betriebsdaten</b>			
Eigenmasse [kg]	1.5	2.4	3.9
Geräusch-Emission [dB(A)]	≤ 70		
Schutzart IP* (bei Verwendung der DMI-Anschlusskappe)	54		
Umgebungstemperatur [°C]			
Min.	+ 5		
Max.	+ 55		
<b>Steuerelektronik (Logik)</b>			
Nennspannung [VDC]	24 V DC +10% / -4%; Restwelligkeit <150mV <sub>SS</sub> ; Schaltspitzen < 240mV <sub>SS</sub>		
Nennstrom [A]	Modulanzahl x Modul- Nennstrom x 1.2		
<b>Betriebsdaten Motor intern</b>			
Hinweis: Bei Konfiguration und Programmierung des Produkts beachten, dass der interne Motorstrom zur Kraft- bzw. Momentenbegrenzung verwendet wird.			
Motorstrom bei Nenndrehmoment [A]	4.4	10	10
Max. Strom [A]	12.4	20	20
<b>Schnittstelle</b>			
RS 232	X	X	X
CAN-Bus [bis 1 MBit/s]	X	X	X
PROFIBUS [1.5 MBit/s]	X	X	X
Hinweis: Gilt in Kombination mit der Anschlusskappe DMI. Bei Verwendung einer anderen Anschlusskappe sind Schnittstellen entsprechend der jeweiligen Anschlusskappe verfügbar.			
<b>Haltebremse</b>			
Funktionsprinzip	magnetische, low aktiv		
Ansteuerung	automatisch, parametrierbar		

\* Für den Einsatz in verschmutzten Umgebungen (z. B. Spritzwasser, Dämpfe, Abriebs- oder Prozessstäube) bietet SCHUNK oftmals entsprechende Produktoptionen bereits im Standard an. Für spezielle Anwendungen in verschmutzter Umgebung bietet SCHUNK auch gerne kundenspezifische Lösungen an.

Weitere technische Daten enthält das Katalogdatenblatt. Es gilt jeweils die letzte Fassung.

### 3.2 Elektrische Betriebsdaten

#### HINWEIS

Die elektrischen Betriebsdaten beziehen sich auf den Eingangsstrom, der vom Netzteil abgegriffen wird.

Bezeichnung	PSM		
	70	90	110
<b>Leistungsanschluss</b>			
Nennspannung [VDC]	24	24	24
Nennstrom [A]	4	4	4
Max. Strom [A]	12.4	20	20

### 3.3 Werkseinstellungen / DEFAULT Werte

Bezugswert	DEFAULT Wert
Schnittstelle	RS232
Baurate	9600
Moduladresse	15

### 3.4 Besondere Anforderungen an die Spannungsversorgung

#### HINWEIS

Wird das Produkt während einer Positionsfahrt mit hohen Werten bei Geschwindigkeit, Beschleunigung und Ruck betrieben, kann es beim Verzögern/Abbremsen durch Rückspeisung des Motors zu Spannungsspitzen bei der Leistungsversorgung kommen. Die Klemmenspannung der Leistungsversorgung kann über die Ausgangsspannung des Netzteils ansteigen.

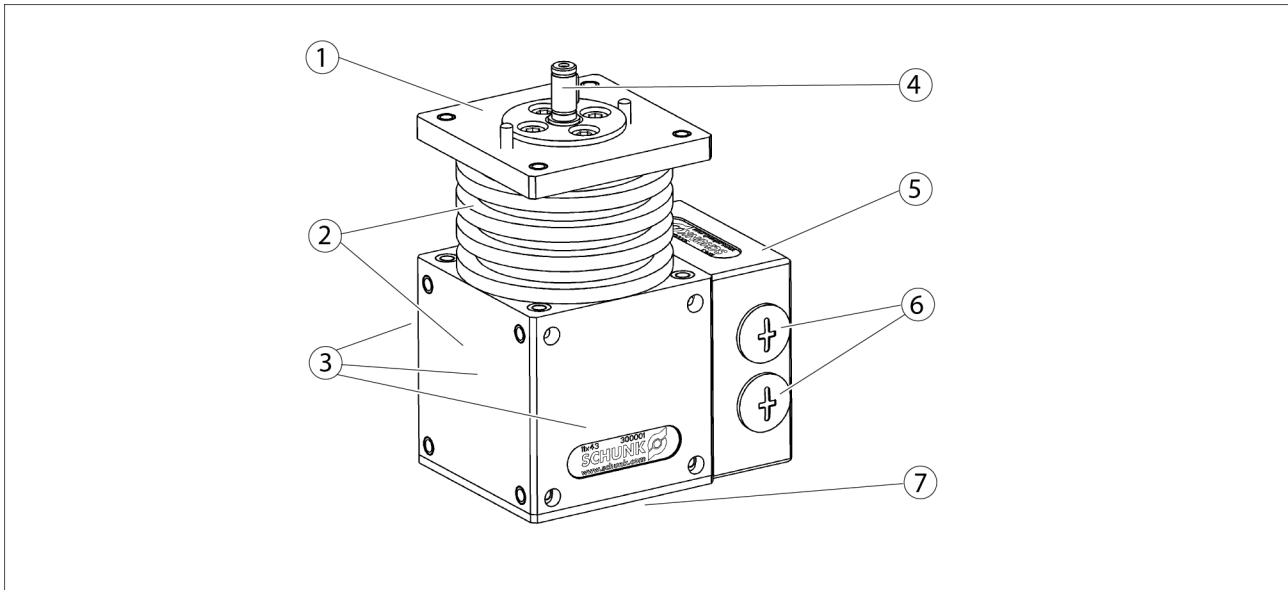
Das zur Leistungsversorgung verwendete Netzteil muss diese Überspannung aushalten und darf seine Ausgangsspannung nicht abschalten. Ansonsten bleibt das Produkt, z. B. mit der quittierungspflichtigen Fehlermeldung "ERROR\_Motor\_Voltage\_LOW!" oder "ERROR\_Motor\_Voltage\_High" stehen.

Versorgung der Logik- und Leistungsspannung sind zu trennen. Es wird daher empfohlen, das Produkt folgendermaßen anzuschließen:

- Anschluss der Logikversorgung des Produkts an ein 24V-Netzteil.
- Anschluss der Leistungsversorgung des Produkts an ein Trafonetzteil oder an ein Schaltnetzteil.

## 4 Aufbau und Beschreibung

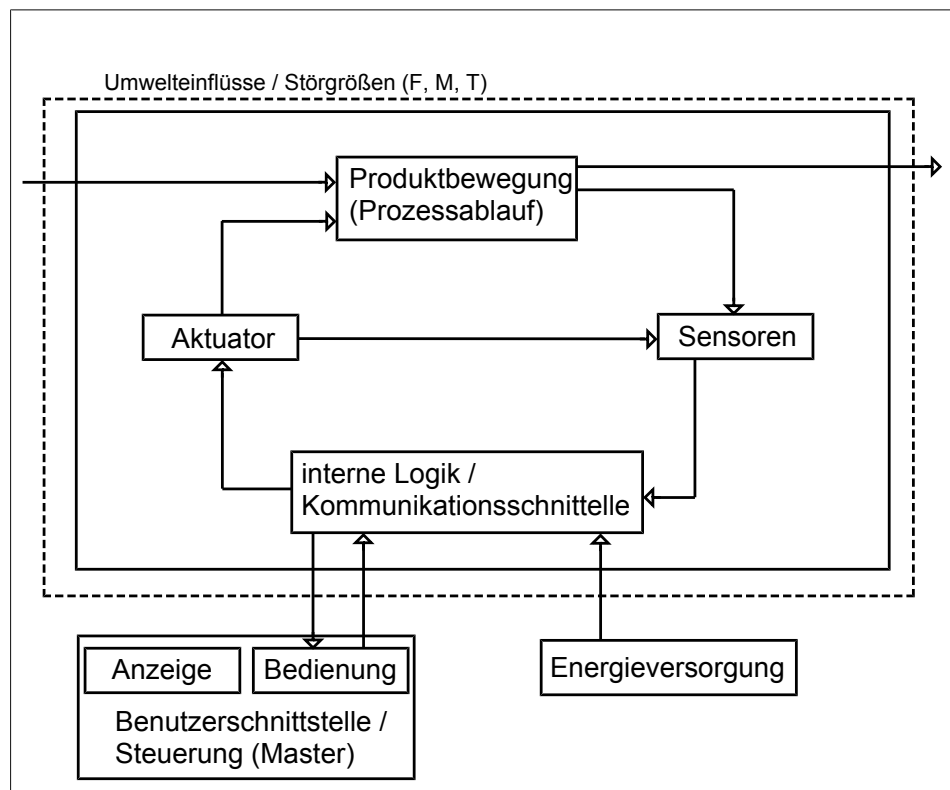
### 4.1 Aufbau



Servoelektrischer Antrieb PSM 2

Pos.	Bezeichnung	Hinweis
1	Schnittstelle zum Anbaumodul	z.B. Linearachse PLS
2	Modulgehäuse	mit Kühlkörper
3	Seiten B	
4	Motorwelle	
5	Anschlusskappe	Anschlusskappe mit metrischer Kabelverschraubung (M16 x 1,5)
6	Blindstopfen	
7	Seite A	

## 4.2 Funktionsprinzip



Funktionsprinzip

Der Aktuator (hier Gleichstrommotor) wird von der internen Logik geregelt. Die dafür benötigten Parameter werden von der übergeordneten Steuerung (Master) an die interne Logik übermittelt.

Das Produkt führt eine Bewegung aus. Seine Position wird dabei ständig geprüft. Die dazu benötigten Parameter werden von Sensoren zurück an die interne Logik übermittelt.

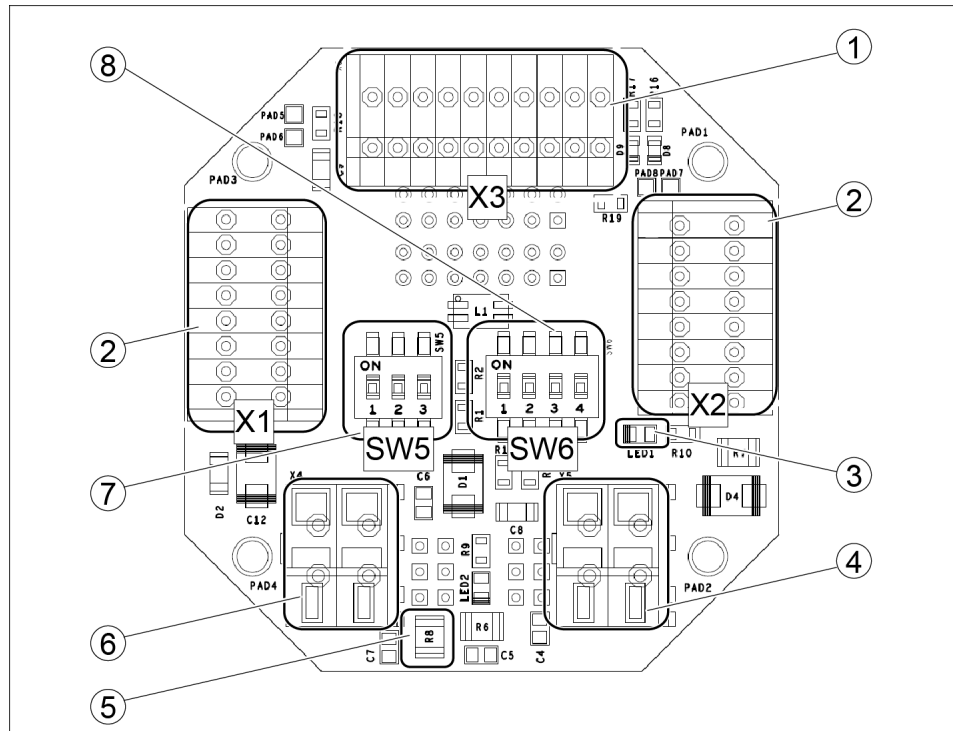
Folgende Parameter können von der übergeordneten Steuerung (Master) zur internen Logik übermittelt werden:

- Strom  $I$
- Geschwindigkeit  $v$
- Beschleunigung  $a$
- Position

### HINWEIS

Alle möglichen Parameter und die Besonderheiten der jeweiligen Kommunikationsschnittstelle (der einzelnen Bussysteme) werden im Dokument zum SCHUNK Motion Protokoll genauer beschrieben, siehe DVD, Dokument: MotionToolSchunk.pdf.

### 4.3 Anschlussplatine



Anschlussplatine

Pos.	Bezeichnung	Pos.	Bezeichnung
1	Digitale Ein- und Ausgänge (X3)	5	LED Motorspannung
2	Versorgung des Moduls und Durchschleifen der Versorgung, Busanschluss (X1/X2)	6	Motorspannung +24V
3	LED Logikspannung	7	Boot-/Default Schalter (SW5)
4	Motorspannung GND	8	Schalter Abschlusswiderstände (SW6)

Funktion der Klemmen:

- X1 ist zur Kommunikation mit dem Modul.
- X2 ist zur Anbindung von weiteren Modulen.
- X3 ist zur Verwendung von digitalen Ein- und Ausgängen. Hier können zusätzliche Sensoren angeschlossen werden. Die Belegung dieser Klemme ist unabhängig von den Kommunikationsschnittstellen.

<b>Anschluss für die digitalen Ein- und Ausgänge (X1/X2)</b>	
<b>Beschriftung</b>	<b>Funktion</b>
BUS_H	CAN_H / PROFIBUS BUS_A
BUS_L	CAN_L / PROFIBUS BUS_B
Tx	RS232 TX (Achtung: früher RX)
Rx	RS232 RX (Achtung: früher TX)
GND	GND
+24 V	24 V Logikversorgung
PE	Anschluss für z. B. Schirm
GND	GND

<b>Anschluss für die digitalen Ein- und Ausgänge (X3)</b>	
<b>Beschriftung</b>	<b>Funktion</b>
VS/2	Versorgung IO's 5V-24V
GND/2	Versorgung IO's GND
IN0	Digitaler Eingang 0
IN1	Digitaler Eingang 1
IN2	Digitaler Eingang 2
IN3	Digitaler Eingang 3
OUT0	Digitaler Ausgang 0
OUT1	Digitaler Ausgang 1
OUT2	Digitaler Ausgang 2
OUT3	Digitaler Ausgang 3

Schalter für Boot-/Default (SW5)	
Beschriftung	Funktion
S1 (Boot)	Setzt Firmware in Boot-Modus (nur im Service Fall). Modul kann mit neuer Firmware beschrieben werden, <a href="#">DEFAULT und BOOT Funktion</a> [▶ 38].
S2 (Default)	Setzt das Modul auf Default-Einstellungen zurück, <a href="#">DEFAULT und BOOT Funktion</a> [▶ 38].
S3 (Tx)	Nur für interne Zwecke. Der Schalter muss in Stellung "OFF" stehen.

Schalter für Abschlusswiderstände (SW6)	
Beschriftung	Funktion
S1 – 3 (PROFIBUS-Termination)	Setzt den Abschlusswiderstand für den PROFIBUS.
S4 (CAN-Termination)	Setzt den Abschlusswiderstand für den CAN-Bus.

**DIP-Schalter für PROFIBUS**

Ist das PROFIBUS-Modul der letzte Teilnehmer am PROFIBUS, müssen alle drei DIP-Schalter "PROFIBUS-Termination" in der Stellung "ON" stehen.

Ist das PROFIBUS-Modul nicht der letzte Teilnehmer am PROFIBUS, müssen alle drei DIP-Schalter "PROFIBUS-Termination" in der Stellung "OFF" stehen.

**DIP-Schalter für CAN-Bus**

Ist das CAN-Modul der letzte Teilnehmer am Can-Bus, muss der DIP-Schalter "CAN-Termination" in der Stellung "ON" stehen.

Ist das CAN-Modul nicht der letzte Teilnehmer am CAN-Bus, muss der DIP-Schalter "CAN-Termination" in der Stellung "OFF" stehen.

## 5 Montage und Inbetriebnahme

### 5.1 Mechanischer Anschluss



#### **⚠️ WARNUNG**

##### **Verletzungsgefahr durch unerwartete Bewegungen!**

Ist die Energieversorgung eingeschaltet oder noch Restenergie im System vorhanden, können sich Bauteile unerwartet bewegen und schwere Verletzungen verursachen.

- Vor Beginn sämtlicher Arbeiten am Produkt: Energieversorgung abschalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
- Sicherstellen, dass im System keine Restenergie mehr vorhanden ist.

#### **Ebenheit der Anschraubfläche**

Die Werte beziehen sich auf die gesamte Anschraubfläche auf der das Produkt montiert wird.

*Anforderungen an die Ebenheit der Anschraubfläche (Maße in mm)*

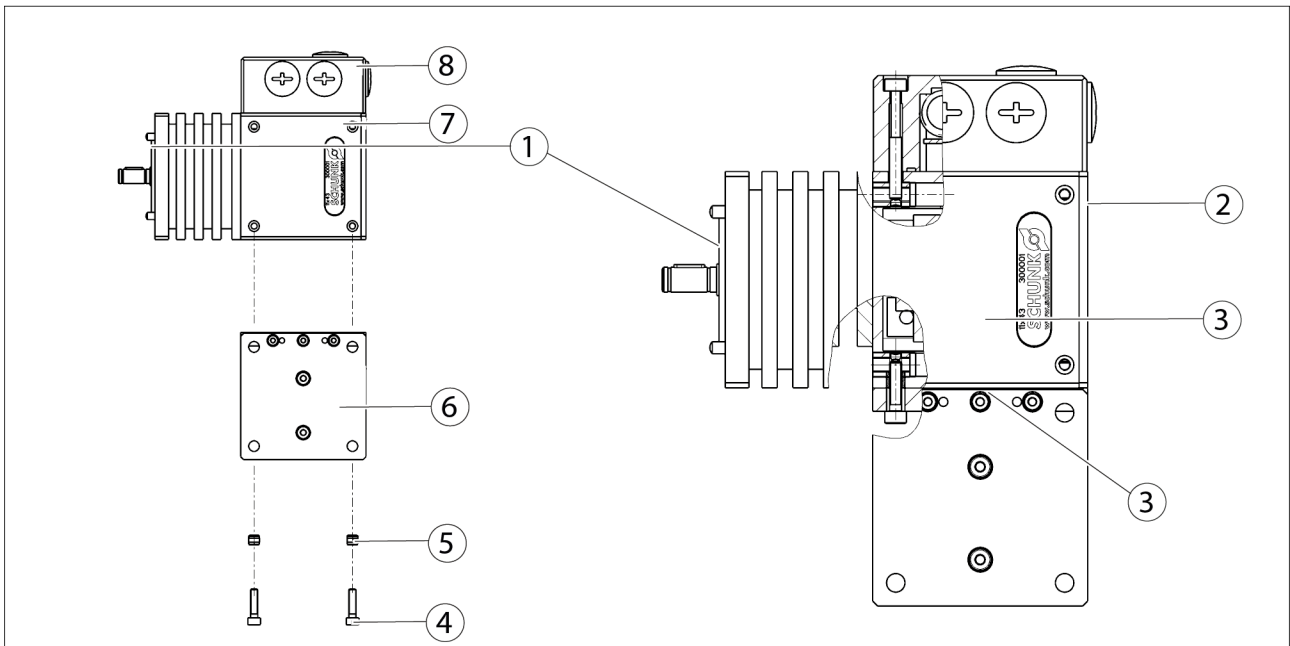
Kantenlängen	Zulässige Unebenheit
< 100	< 0.02
> 100	< 0.05

Einbaulage so wählen, dass Anschlusskabel beim Schwenken nicht beschädigt werden oder sich um das Produkt wickeln können.

- Produkt mit der Maschine/Anlage verschrauben.
  - ✓ Gegebenenfalls geeignete Verbindungselemente (Adapterplatten) verwenden.
  - ✓ Zulässige Einschraubtiefe beachten.
  - ✓ Anzugsdrehmoment der Befestigungsschrauben beachten.

#### **HINWEIS**

Die Befestigungsschrauben der Anschlusskappe ASK verringern die maximale Einschraubtiefe der Schrauben, die an die ASK grenzen. Maße zur Querverschraubung beachten.



Modul mit Verbindungselement PAM Winkel

Pos.	Bezeichnung	Hinweis
1	Schnittstelle zum Anbaumodul	4xBohrungen und 1xAntriebswelle
2	A Seiten	Angaben zu den Befestigungsschrauben, siehe Folgende Tabelle
3	B Seiten	
4	Befestigungsschrauben	hier von Seite B dargestellt
5	Zentrierhülsen (4x)	
6	PAM Winkel	siehe Katalog (Zubehör)
7	Servoelektrischer-Antrieb PSM	
8	Anschlusskappe	ASK

### Einschraubtiefe und Anzugsdrehmoment

		PSM 70	PSM 90	PSM 110
Gewinde			M5	
Minimale Einschraubtiefe [mm]	Seite A		18	
	Seite B		7	
Maximale Einschraubtiefe [mm]	Seite A		21	
	Seite B		10	
Maximale Einschraubtiefe bei Querverschraubung [mm]	Seite A/B		5.5	
Anzugsdrehmoment [Nm]			6.1	

## 5.2 Elektrischer Anschluss



### ⚠ GEFAHR

#### **Gefahr durch elektrische Spannung!**

Das Berühren von spannungsführenden Teilen kann zum Tod führen.

- Energieversorgung vor Montage-, Einstell- und Wartungsarbeiten abschalten und gegen Wiedereinschalten sichern.
- Der elektrische Anschluss darf nur von einer Elektrofachkraft durchgeführt werden.
- Spannungsfreiheit feststellen, erden und kurzschließen.
- Spannungsführende Teile abdecken.

### ACHTUNG

#### **Beschädigung durch generatorische Energie!**

Bei großer Last kann sich generatorische Energie aufbauen. Dadurch kann die Elektronik beschädigt werden.

- Kundenseitig die Ableitung der generatorischen Energie sicherstellen.  
SCHUNK empfiehlt den Einsatz eines Brems-Choppers (Typ: ACC3EA001 Ident.-Nr. 9951504). Die Ansprechschwelle des eingesetzten Brems-Choppers muss wie folgt eingestellt werden:  
**Bei 24 V-Betrieb:**  
Einstellung des Brems-Choppers auf 28 V bzw. "0"

### ACHTUNG

#### **Sachschaden durch fehlerhaften Anschluss!**

Bei allpoliger Abschaltung können elektronische Komponenten zerstört werden.

### HINWEIS

Die Kabelfarbe im gesamten Kapitel bezieht sich auf den Einsatz eines SCHUNK Anschlusskabels.

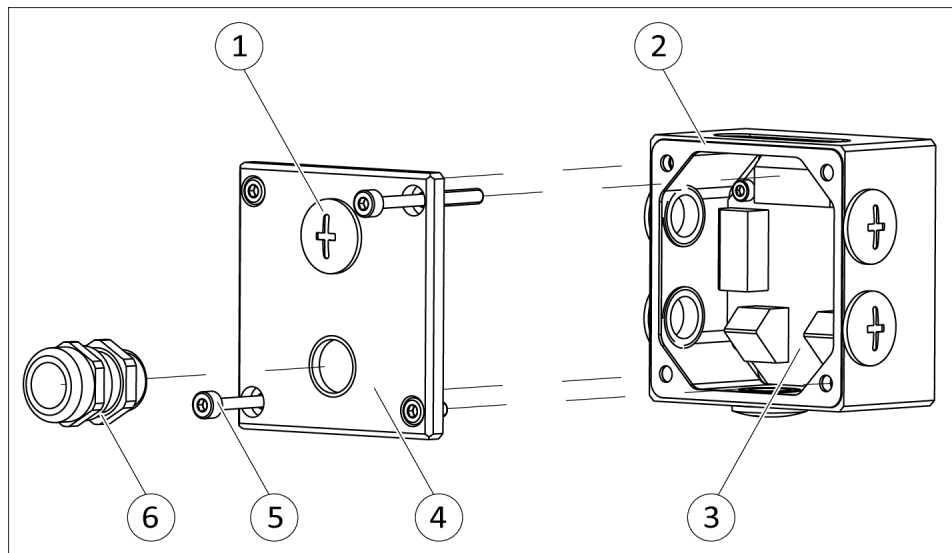
### 5.2.1 Anschlusskappe montieren

#### **ACHTUNG**

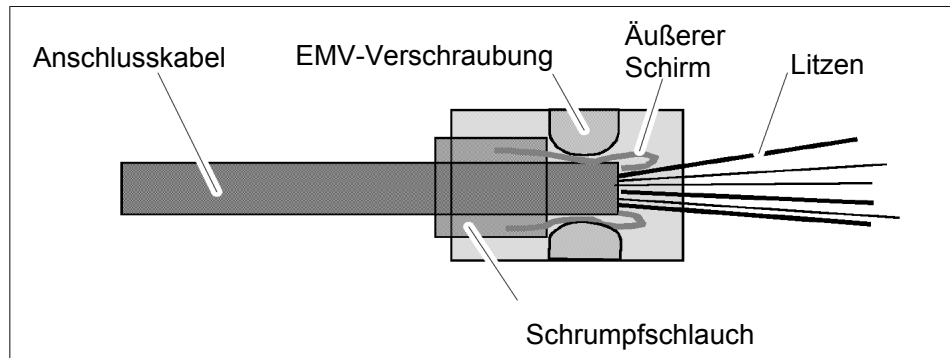
#### **Beschädigung der Anschlussplatine!**

Wenn die Schrauben zu fest angezogen werden, kann die Anschlussplatine beschädigt werden.

- Schrauben der Anschlussplatine nur fixieren.



- Schrauben (5) vom Deckel (4) der Anschlusskappe (2) abschrauben und Deckel (4) abnehmen.
- Blindstopfen (1) aus dem Deckel (4) oder der Anschlusskappe (2) herausdrehen.



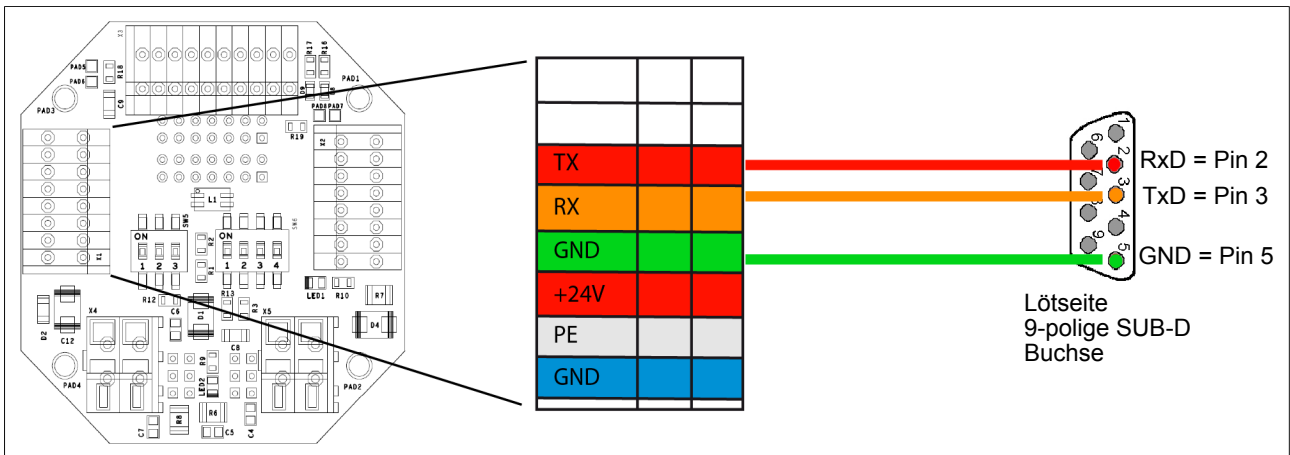
- Anschlusskabel durch die metrische Kabelverschraubung (6) ziehen.
- Vom Anschlusskabel ca. 50 mm abisolieren.
- Von den Einzeladern ca. 5 mm abisolieren.
- Äußeren Schirm des Anschlusskabels über den Mantel des Kabels zurück schlagen.
- Äußeren Schirm mit Schrumpfschlauch fixieren, so dass der Schirm am Ende des Mantels noch sichtbar bleibt.
- Anschlusskabel durch den Deckel (4) oder die Anschlusskappe (2) ziehen und an Anschlussplatine (3) anschließen.
- Metrische Kabelverschraubung (6) soweit über den Schrumpfschlauch ziehen, dass die Einzeladern noch sichtbar sind.
- Metrische Kabelverschraubung (6) an den Deckel (4) oder an die Anschlusskappe (2) schrauben.
- Deckel (4) auf die Anschlusskappe (2) aufsetzen und festschrauben.

### 5.2.2 Schnittstelle RS232

Die Schnittstelle RS232 ist auf Grund ihrer Eigenschaften als Feldbussystem nicht geeignet.

#### HINWEIS

Die Schnittstelle RS232 nur als Parametrierschnittstelle verwenden.

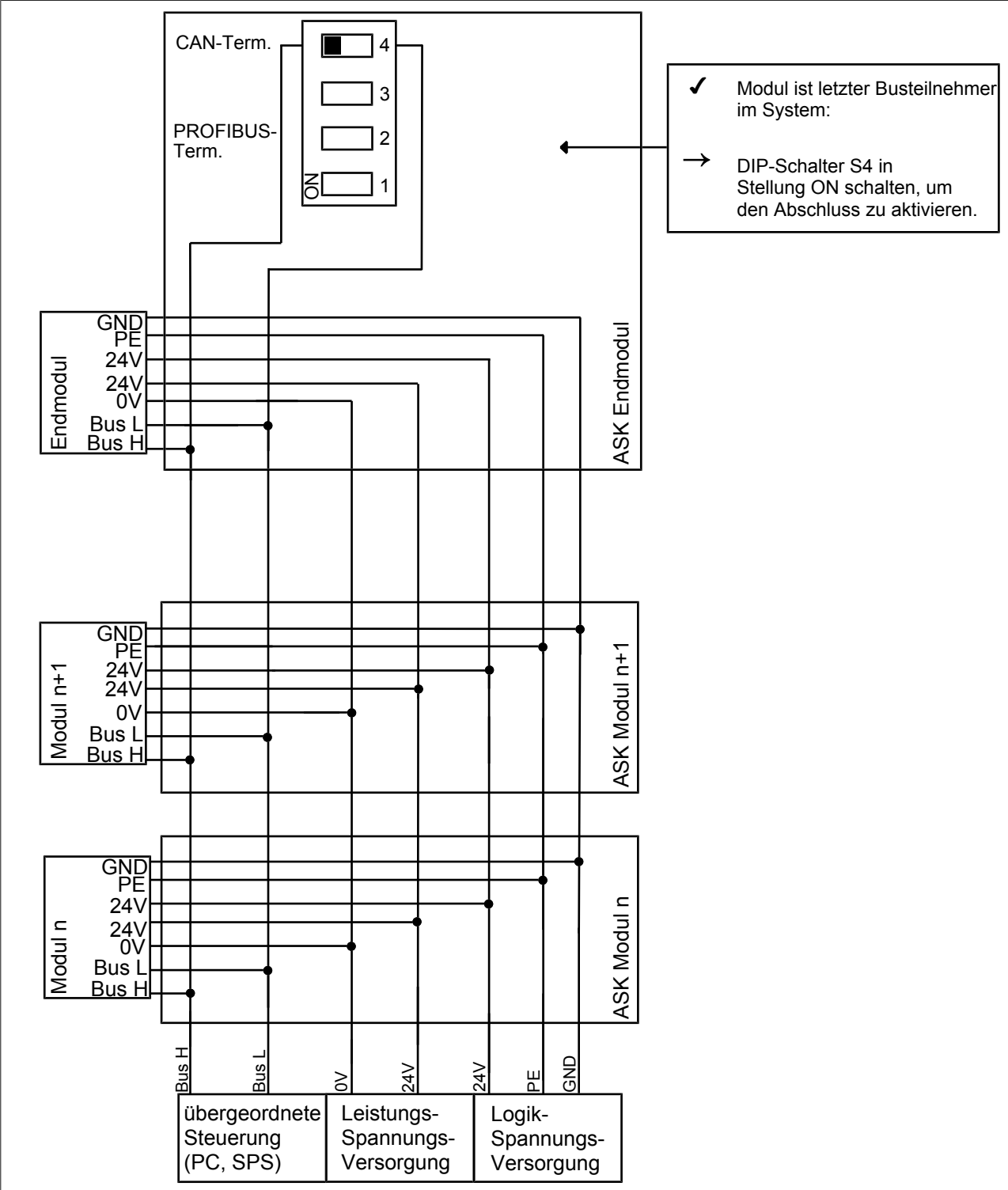


Anschlussplatine: Klemmleiste X1 und Anschluss an 9-polige SUB-D-Buchse

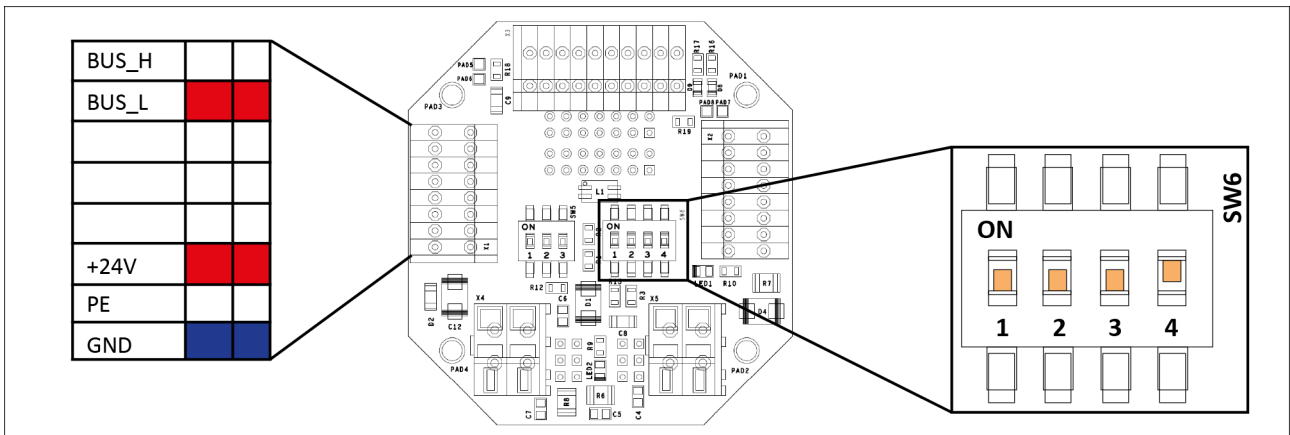
#### Anschluss RS232: Belegung der Klemmleiste X1 und der Energieversorgung

Anschluss	Klemme	SCHUNK Kabelfarbe		Pin
Schnittstelle RS232	Tx	Rot		2
	Rx	Orange		3
	GND (Rx/Tx)	Grün (von Rx/Tx)		5
Logik-Anschluss	24V	Rot	0.25 mm <sup>2</sup>	
	GND	Blau	0.25 mm <sup>2</sup>	
Leistungsspannungsversorgung	+UB	Rot	2.5 mm <sup>2</sup>	
	-UB	Blau	2.5 mm <sup>2</sup>	

### 5.2.3 Schnittstelle CAN



Schaltplan CAN



Anschlussplatine: Klemmleiste X1 und Schalter für Abschlusswiderstand

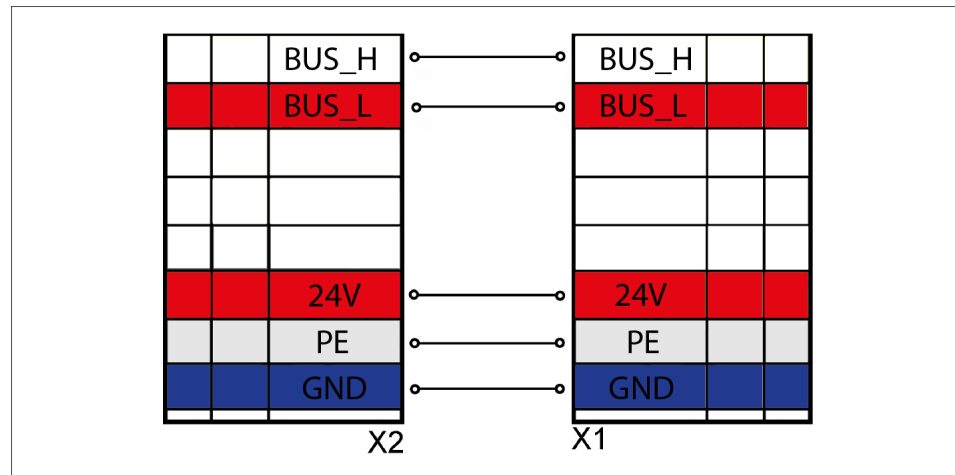
Anschluss CAN: Belegung der Klemmleiste X1 und der Energieversorgung

Anschluss	Klemme	SCHUNK Kabelfarbe	
Schnittstelle CAN	Bus_H	Weiß	
	Bus_L	Rot	
	PE	Schirm	
Logik-Anschluss	24V	Rot	0.25 mm <sup>2</sup>
	GND	Blau	0.25 mm <sup>2</sup>
Leistungsspannungsversorgung	+UB	Rot	2.5 mm <sup>2</sup>
	-UB	Blau	2.5 mm <sup>2</sup>

CAN Belegung der 9-poligen SUB-D-Buchse

Lötseite SUB D Buchse	Pin	Klemme
	2	Bus_L
	7	Bus_H

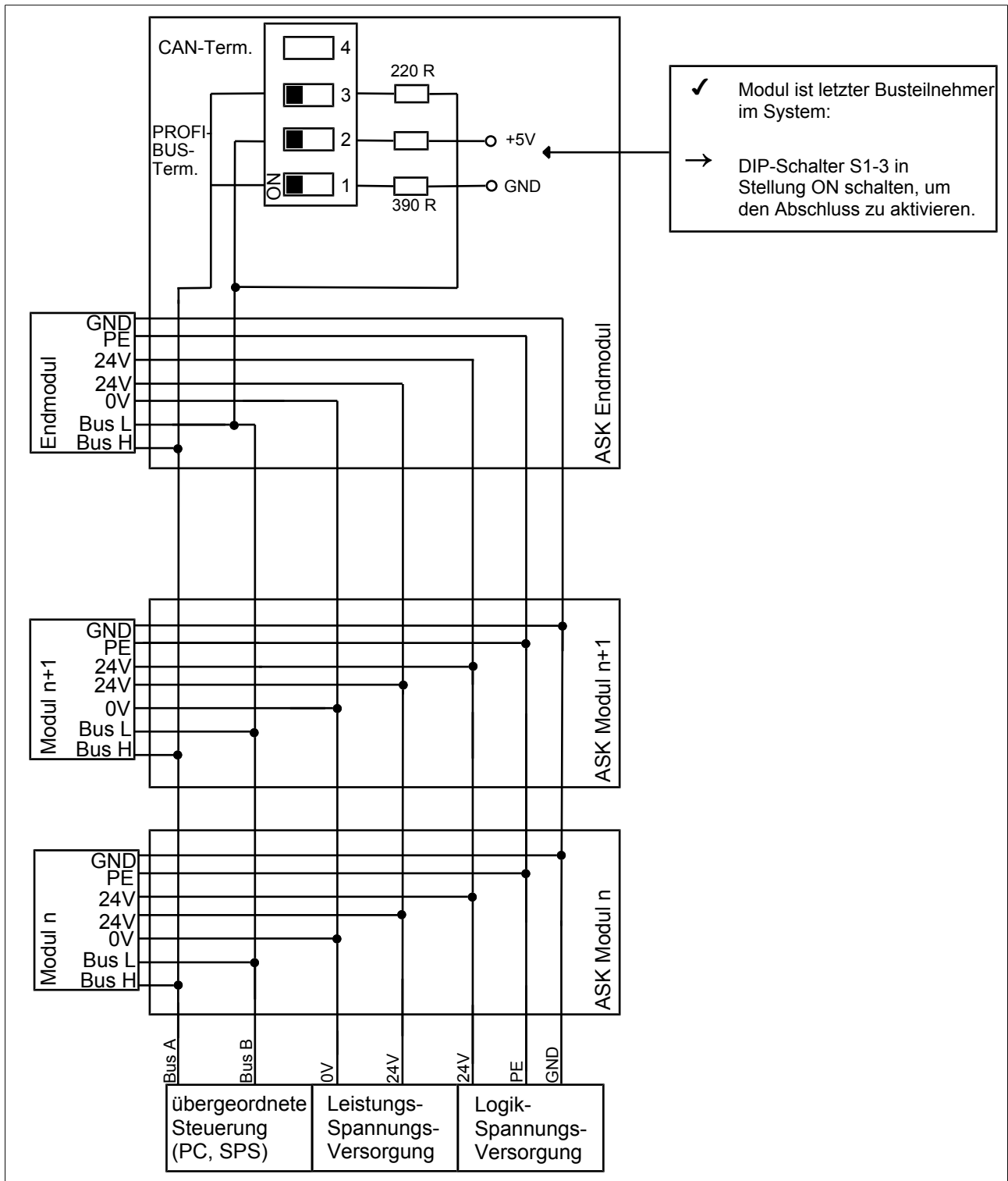
### Zusammenschluss von mehreren Modulen



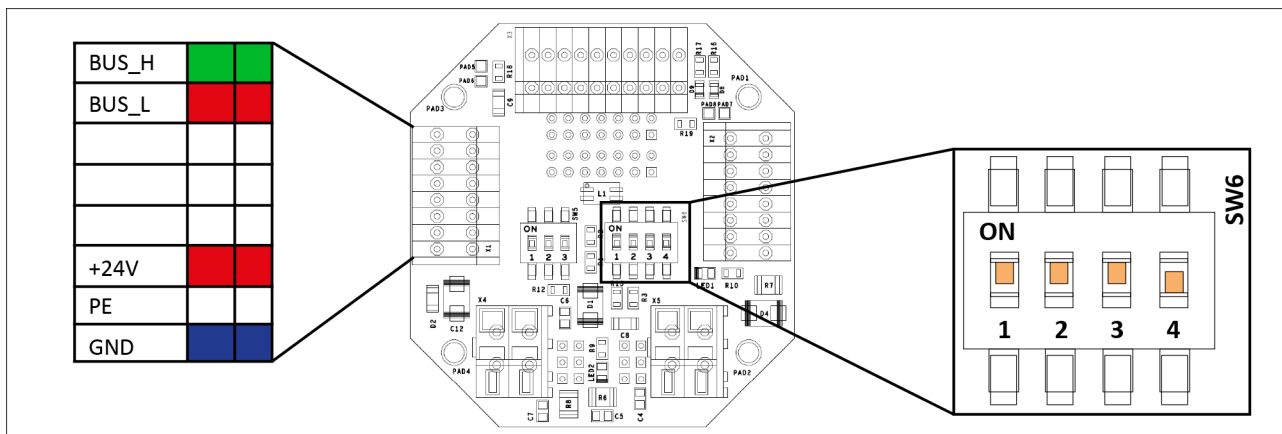
*Zusammenschluss Modul n auf Modul n+1*

Beim Zusammenschluss von mehreren Modulen werden die Signale von Modul n zu Modul n+1 durchgeschleift. Dabei werden die Adern von Klemme X2 des Moduls n auf die Klemme X1 des Moduls n+1 geklemmt.

### 5.2.4 Schnittstelle PROFIBUS DP



Schaltplan PROFIBUS DP



Anschlussplatine: Klemmleiste X1 und Schalter für Abschlusswiderstand

Anschluss PROFIBUS: Belegung der Klemmleiste X1 und der Energieversorgung Kabel 1

Anschluss	Klemme	SCHUNK Kabelfarbe
Schnittstelle PROFIBUS DP (Kabel 1)	Bus_H (Bus_A)	Grün
	Bus_L (Bus_B)	Rot
	PE	Schirm (von Kabel 1 & 2)

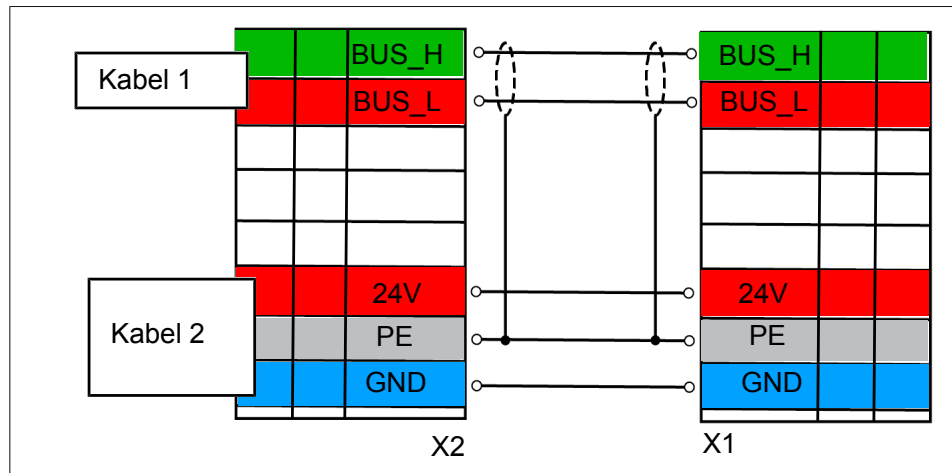
Anschluss PROFIBUS: Belegung der Klemmleiste X1 und der Energieversorgung Kabel 2

Anschluss	Klemme	SCHUNK Kabelfarbe	
Logik-Anschluss (Kabel 2)	24V	Rot	0.25 mm <sup>2</sup>
	GND	Blau	0.25 mm <sup>2</sup>
Leistungsspannungsversorgung	+UB	Rot	2.5 mm <sup>2</sup>
	-UB	Blau	2.5 mm <sup>2</sup>

PROFIBUS DP Belegung der 9-poligen SUB-D-Stecker

Lötseite SUB D Stecker	Pin	Klemme X1
	3	Bus_L (Bus_B)
	8	Bus_H (Bus_A)

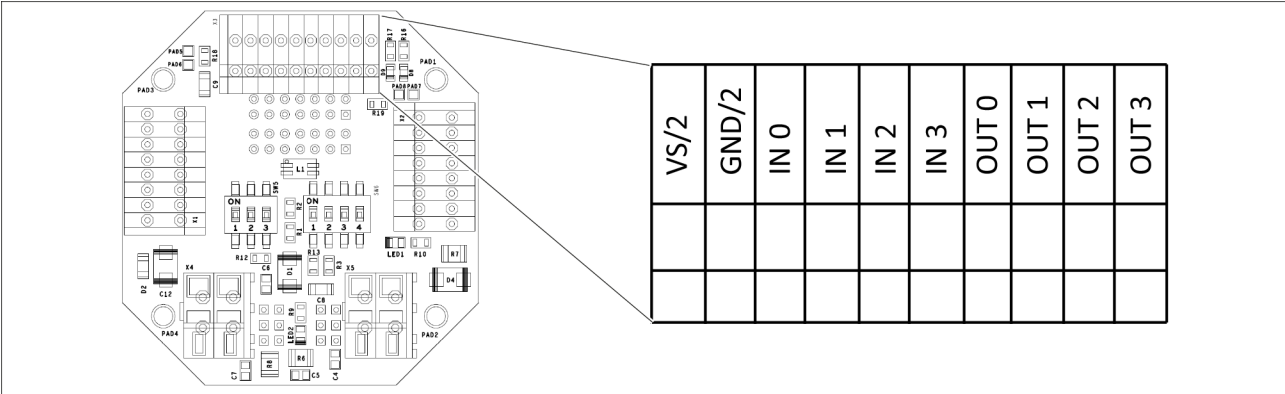
**Zusammenschluss  
von mehreren  
Modulen**



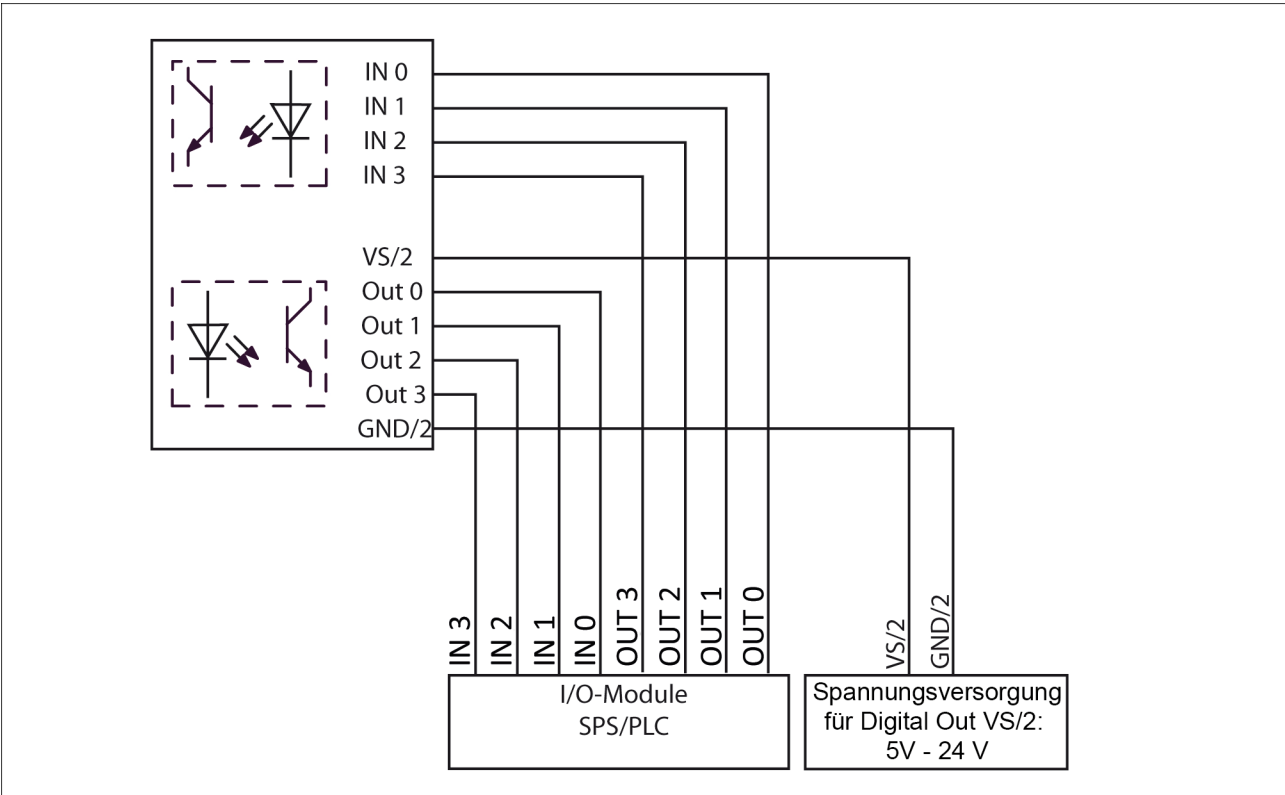
*Zusammenschluss Modul n auf Modul n+1*

Beim Zusammenschluss von mehreren Modulen werden die Signale von Modul n zu Modul n+1 durchgeschleift. Dabei werden die Adern von Klemmen X2 des Moduls n auf die Klemme X1 des Moduls n+1 geklemmt.

5.2.5 Elektrischer Anschluss der Klemmleiste X3




Anschlussplatine: Klemmleiste X3



Schaltplan der digitalen Ein- und Ausgänge

### Belegung der Klemmleiste X3

Ein- und Ausgänge

Bezeichnung	Verwendung: Programm	Verwendung: Normal
IN0	Freigabe / Externer Referenzschalter (ab Firmware 1.20)	Digitaler Eingang
IN1	Programmsatzanzahl	Digitaler Eingang
IN2	Programmsatzanzahl	Digitaler Eingang
IN3	Programmsatzanzahl	Digitaler Eingang
OUT0	Referenziert (low-aktiv)	Digitaler Ausgang
OUT1	Fehlermeldung (low-aktiv)	Digitaler Ausgang
OUT2	Je nach Konfiguration (low-aktiv)  Tabelle unten	Digitaler Ausgang
OUT3	Bewegung beendet (low-aktiv)	Digitaler Ausgang

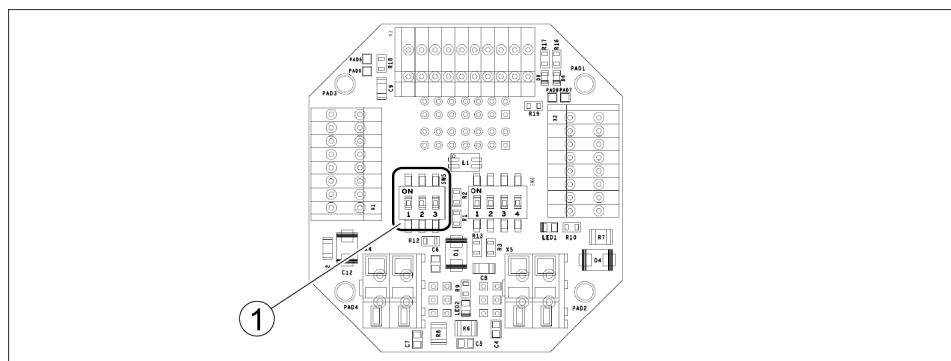
Schaltmöglichkeiten des Ausganges OUT2 über Motion Tool Schunk (ab Firmware V1.22)

Einstellung	Beschreibung
Normal	Digitaler Ausgang über CMD_DIO beschaltbar
Status + Bewegung	OUT2 meldet, ob das Modul in Bewegung ist.
Status + Position erreicht	OUT2 meldet, ob das Modul eine Position erreicht.
Status + Bremse	OUT2 meldet, den Zustand der Bremse.
Status + Warnung	OUT2 meldet, ob eine Warnung ansteht.
Status + Programmablauf	OUT2 zeigt an, ob sich das Modul in einem Programmablauf befindet.

### HINWEIS

Weitere Informationen und Nutzungsmöglichkeiten des Klemmleiste X3 sind im Konfigurationstool "MotionToolSchunk" enthalten, siehe DVD, Dokument: MotionToolSchunk.pdf.

### 5.2.6 DEFAULT und BOOT Funktion



Anschlussplatine

1	Boot-/Default Schalter (SW5)		
---	------------------------------	--	--

**Produkt auf Werkseinstellungen setzen**

Das Produkt kann durch die DEFAULT Funktion auf Werkseinstellungen zurückgesetzt werden.

- Produkt von der Spannungsversorgung trennen.
- DIP-Schalter S2 (SW5) in Stellung ON schalten.
- Produkt an die Spannungsversorgung anschließen.
- DIP-Schalter S2 (SW5) in Stellung OFF schalten.
- Produkt von der Spannungsversorgung trennen und wieder anschließen.
- ✓ Produkt ist auf die Werkseinstellungen zurückgesetzt.

**Produkt mit neuer Firmware bespielen**

---

**HINWEIS**

Software- und Firmwareversion müssen aufeinander abgestimmt sein.

---

**Software-Boot****HINWEIS**

Für eine Firmware-Aktualisierung über den Menüpunkt „Firmware aktualisieren...“ ist die BOOT-Funktion nicht erforderlich.

Weitere Informationen, siehe DVD, Dokument "MotionToolSchunk".

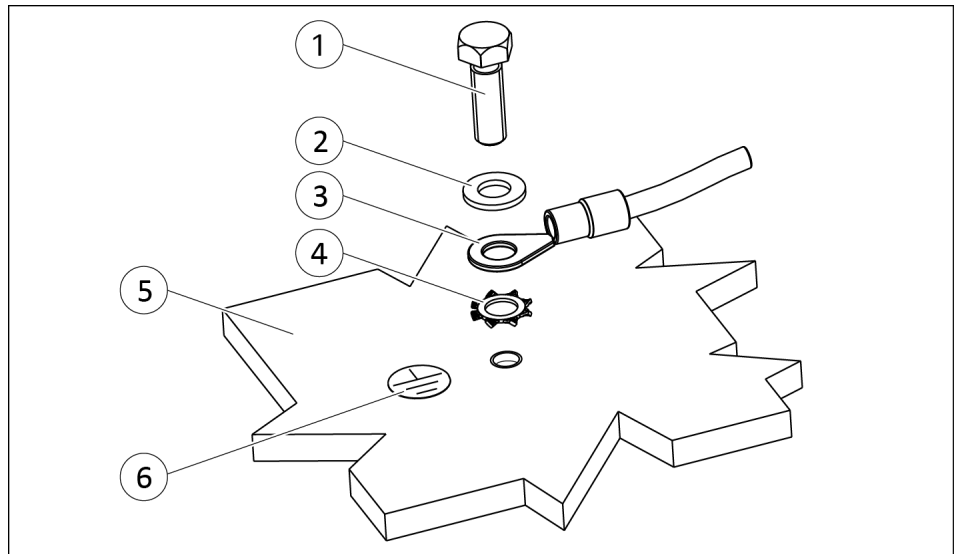
---

**Hardware-Boot**

Das Produkt kann durch die BOOT-Funktion über den Menüpunkt "Firmware Verwaltung" mit neuer Firmware beschrieben werden.

- DIP-Schalter S1 (SW5) in Stellung ON schalten.
- Produkt an die Spannungsversorgung anschließen.
  - ✓ Produkt befindet sich im BOOT Modus.
- Neue Firmware mit Hilfe des Motion Tool Schunk (MTS) auf das Produkt übertragen, siehe DVD, Dokument "MotionToolSchunk".
- DIP-Schalter S1 (SW5) in Stellung OFF schalten.
- Produkt von der Spannungsversorgung trennen und wieder anschließen.
- ✓ Neue Firmware ist auf dem Produkt aufgespielt.

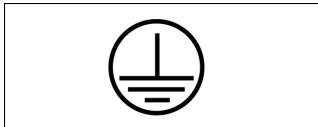
### 5.3 Erdungskabel anschließen



Erdungsanschluss

1	Schraube *	4	Zahnscheibe
2	Unterlegscheibe	5	Produkt
3	Kabelschuh	6	Erdungsmarkierung

\*) Anzugsdrehmoment: 5 Nm



Kundenseitig muss zwischen dem Produkt und der Maschine ein Erdungsanschluss mit ausreichendem Querschnitt erfolgen. Das Erdungskabel an der mit der Erdungsmarkierung gekennzeichneten Gewindebohrung montieren.

#### HINWEIS

Das Erdungskabel ausschließlich an der dafür vorgesehene Stelle anschließen.

Das Erdungskabel immer einzeln montieren.

Für die Befestigung des Erdungskabels immer alle Bauteile verwenden und die Reihenfolge Zahnscheibe, Kabelschuh, Unterlegscheibe und Schraube einhalten, siehe Grafik Erdungsanschluss. Anzugsdrehmoment beachten.

#### 5.4 Hinweise zur Kompatibilität von Soft- und Firmwareversion

Das Konfigurationstool und Inbetriebnahmetool "Motion Tool SCHUNK (MTS)" und die Firmware sind aufeinander abgestimmt. Nur die in folgender Tabelle aufgeführten Kombinationen von "MTS" und Firmware-Version sind miteinander kompatibel. Werden andere Kombinationen verwendet, kann das Produkt beim Parametrieren in einen undefinierten Zustand gelangen.

Kompatibilität von Firmware und Motion Tool SCHUNK (MTS)		
Firmware	1.5.5	1.6.0
MTS	ab Version 1.5.5	ab Version 1.6.0

Die Programmversion von "Motion Tool SCHUNK (MTS)" wird oben im Programmfenster angezeigt.

Der Softwarestand wird unter dem Reiter "Allgemeine Informationen" und "Software Version" angezeigt.

Der Firmwarestand des Produkts wird im Produktfenster unter dem Menüpunkt "Modul" und dann "Modulinformationen" angezeigt.

## 6 Fehlerbehebung

### 6.1 Produkt lässt sich nicht mehr referenzieren

Das Produkt führt die Referenzierung normal durch. Nach dem Referenzieren erscheint die Meldung "nicht referenziert".

Mögliche Ursache	Maßnahmen zur Behebung
Der "Abstand zum Index" ist überschritten.	"Abstand zum Index" vergrößern, siehe Softwarehandbuch "Motion Control SCHUNK".

### 6.2 Produkt bewegt sich nicht

Mögliche Ursache	Maßnahmen zur Behebung
Keine Kommunikation möglich.	Busanschluss prüfen., <a href="#">Elektrischer Anschluss</a> [▶ 27]

### 6.3 Antrieb bewegt sich schwerfällig oder ruckartig

Mögliche Ursache	Maßnahmen zur Behebung
Schmutzablagerungen in den Hohlräumen.	Hohlräume reinigen., <a href="#">Wartungsintervalle</a> [▶ 43]

### 6.4 Motor dreht sich nicht

Mögliche Ursache	Maßnahmen zur Behebung
Keine Spannung vorhanden.	Spannungsversorgung prüfen.
Spannung reicht nicht aus.	Spannungsversorgung prüfen. <a href="#">Technische Daten</a> [▶ 18]

### 6.5 Produkt hält abrupt

Wenn die mitgelieferte GSD Datei integriert wurde, kann dies vom Produkt mit dem Parameter **ERROR\_CABLE\_BREAK (0x76)** gemeldet werden.

Mögliche Ursache	Maßnahmen zur Behebung
Störung am Buskabel (Verbindung wurde unterbrochen).	Buskabel auf Beschädigungen prüfen, ggf. tauschen.
	Weitere Fehlerbehebung, siehe Dokument <i>Motion Control</i> .

## 7 Wartung

### 7.1 Wartungsintervalle

Baugröße	70	90	110
Intervall [Mio. Zyklen] *	2	2	2

\* Ein Zyklus umfasst einen Schwenkvorgang um 90° und wieder zurück in die Ausgangslage.

Mit montierter Anschlusskappe DMI entspricht das Produkt der Schutzart IP 54.

- Produkt trocken reinigen, alle groben Verschmutzungen und Späne aus den Hohlräumen des Produkts entfernen.
- Auf Beschädigung prüfen, bei Bedarf Produkt tauschen.

Alle Reparaturmaßnahmen am Produkt dürfen nur durch die Firma SCHUNK durchgeführt werden.

### 7.2 Auseinander- und zusammenbauen

Dieses Produkt muss für Wartungsarbeiten nicht demontiert werden.

#### **ACHTUNG**

##### **Sachschaden durch unzulässiges Auseinanderbauen!**

Fehlerhaft ausgeführte Arbeiten können Schäden an der Mechanik und der internen Elektronik verursachen.

- Das Auseinanderbauen oder Öffnen des Produkts ist nicht zulässig.
- Das Produkt nur durch SCHUNK reparieren lassen.

## 8 Einbauerklärung

gemäß der Richtlinie 2006/42/EG, Anhang II, Teil 1.B des Europäischen Parlaments und des Rates über Maschinen.

Hersteller/ Inverkehrbringer                      SCHUNK GmbH & Co. KG Spann- und Greiftechnik  
Bahnhofstr. 106 – 134  
D-74348 Lauffen/Neckar

Hiermit erklären wir, dass die nachstehende unvollständige Maschine allen grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen der Richtlinie 2006/42/EG des Europäischen Parlaments und des Rates über Maschinen zum Zeitpunkt der Erklärung entspricht. Bei Veränderungen am Produkt verliert diese Erklärung ihre Gültigkeit.

Produktbezeichnung:                      Servoelektrischer Antrieb / PSM / elektrisch  
Ident.-Nr.                                      0307390, 0307392, 0307394

Die Inbetriebnahme der unvollständigen Maschine ist so lange untersagt, bis festgestellt wurde, dass die Maschine, in die die unvollständige Maschine eingebaut werden soll, den Bestimmungen der Richtlinie Maschinen (2006/42/EG) entspricht.

Angewandte harmonisierte Normen, insbesondere:

EN ISO 12100:2010                      Sicherheit von Maschinen - Allgemeine Gestaltungsleitsätze -  
Risikobeurteilung und Risikominderung

Der Hersteller verpflichtet sich, die speziellen technischen Unterlagen zur unvollständigen Maschine einzelstaatlichen Stellen auf Verlangen in elektronischer Form zu übermitteln.

Die zur unvollständigen Maschine gehörenden speziellen technischen Unterlagen nach Anhang VII, Teil B wurden erstellt.

Bevollmächtigter zur Zusammenstellung der technischen Unterlagen:  
Robert Leuthner, Adresse: siehe Adresse des Herstellers



Lauffen/Neckar, April 2019

i.V. Ralf Winkler;  
Leitung Entwicklung  
Greifsystemkomponenten

## 9 Anlage zur Einbauerklärung

gemäß 2006/42/EG, Anhang II, Nr. 1 B

1. Beschreibung der grundlegenden Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen gemäß 2006/42/EG, Anhang I, die zur Anwendung kommen und für den Umfang der unvollständigen Maschine erfüllt wurden:

Produktbezeichnung	Servoelektrischer Antrieb
Typenbezeichnung	PSM
Ident.-Nr.	0307390, 0307392, 0307394

Durch den Systemintegrator für die Gesamtmaschine zu leisten	↓
Für den Umfang der unvollständigen Maschine erfüllt	↓
Nicht relevant	↓

<b>1.1</b>	<b>Allgemeines</b>			
1.1.1	Begriffsbestimmungen		X	
1.1.2	Grundsätze für die Integration der Sicherheit		X	
1.1.3	Materialien und Produkte		X	
1.1.4	Beleuchtung		X	
1.1.5	Konstruktion der Maschine im Hinblick auf die Handhabung		X	
1.1.6	Ergonomie		X	
1.1.7	Bedienungsplätze			X
1.1.8	Sitze			X

<b>1.2</b>	<b>Steuerungen und Befehleinrichtungen</b>			
1.2.1	Sicherheit und Zuverlässigkeit von Steuerungen		X	
1.2.2	Stellteile		X	
1.2.3	Ingangsetzen		X	
1.2.4	Stillsetzen		X	
1.2.4.1	Normales Stillsetzen		X	
1.2.4.2	Betriebsbedingtes Stillsetzen		X	
1.2.4.3	Stillsetzen im Notfall		X	
1.2.4.4	Gesamtheit von Maschinen		X	
1.2.5	Wahl der Steuerungs- oder Betriebsarten		X	
1.2.6	Störung der Energieversorgung			X

<b>1.3</b>	<b>Schutzmaßnahmen gegen mechanische Gefährdungen</b>			
1.3.1	Risiko des Verlusts der Standsicherheit			X
1.3.2	Bruchrisiko beim Betrieb			X
1.3.3	Risiken durch herabfallende oder herausgeschleuderte Gegenstände			X
1.3.4	Risiken durch Oberflächen, Kanten und Ecken		X	

<b>1.3</b>	<b>Schutzmaßnahmen gegen mechanische Gefährdungen</b>			
1.3.5	Risiken durch mehrfach kombinierte Maschinen			X
1.3.6	Risiken durch Änderung der Verwendungsbedingungen			X
1.3.7	Risiken durch bewegliche Teile		X	
1.3.8	Wahl der Schutzeinrichtungen gegen Risiken durch bewegliche Teile			X
1.3.8.1	Bewegliche Teile der Kraftübertragung		X	
1.3.8.2	Bewegliche Teile, die am Arbeitsprozess beteiligt sind			X
1.3.9	Risiko unkontrollierter Bewegungen			X
<b>1.4</b>	<b>Anforderungen an Schutzeinrichtungen</b>			
1.4.1	Allgemeine Anforderungen			X
1.4.2	Besondere Anforderungen an trennende Schutzeinrichtungen			X
1.4.2.1	Feststehende trennende Schutzeinrichtungen			X
1.4.2.2	Bewegliche trennende Schutzeinrichtungen mit Verriegelung			X
1.4.2.3	Zugangsbeschränkende verstellbare Schutzeinrichtungen			X
1.4.3	Besondere Anforderungen an nichttrennende Schutzeinrichtungen			X
<b>1.5</b>	<b>Risiken durch sonstige Gefährdungen</b>			
1.5.1	Elektrische Energieversorgung		X	
1.5.2	Statische Elektrizität		X	
1.5.3	Nichtelektrische Energieversorgung		X	
1.5.4	Montagefehler		X	
1.5.5	Extreme Temperaturen			X
1.5.6	Brand			X
1.5.7	Explosion			X
1.5.8	Lärm			X
1.5.9	Vibrationen			X
1.5.10	Strahlung	X		
1.5.11	Strahlung von außen	X		
1.5.12	Laserstrahlung	X		
1.5.13	Emission gefährlicher Werkstoffe und Substanzen			X
1.5.14	Risiko, in einer Maschine eingeschlossen zu werden	X		
1.5.15	Ausrutsch-, Stolper- und Sturzrisiko	X		
1.5.16	Blitzschlag			X
<b>1.6</b>	<b>Instandhaltung</b>			
1.6.1	Wartung der Maschine		X	
1.6.2	Zugang zu den Bedienungsständen und den Eingriffspunkten für die Instandhaltung		X	
1.6.3	Trennung von den Energiequellen		X	
1.6.4	Eingriffe des Bedienungspersonals		X	

<b>1.6</b>	<b>Instandhaltung</b>			
1.6.5	Reinigung innen liegender Maschinenteile		X	
<b>1.7</b>	<b>Informationen</b>			
1.7.1	Informationen und Warnhinweise an der Maschine		X	
1.7.1.1	Informationen und Informationseinrichtungen		X	
1.7.1.2	Warneinrichtungen		X	
1.7.2	Warnung vor Restrisiken		X	
1.7.3	Kennzeichnung der Maschinen	X		
1.7.4	Betriebsanleitung	X		
1.7.4.1	Allgemeine Grundsätze für die Abfassung der Betriebsanleitung	X		
1.7.4.2	Inhalt der Betriebsanleitung	X		
1.7.4.3	Verkaufsprospekte	X		
	<b>Gliederung aus Anhang 1</b>			
2	Zusätzliche grundlegende Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen an bestimmte Maschinengattungen			X
2.1	Nahrungsmittelmaschinen und Maschinen für kosmetische oder pharmazeutische Erzeugnisse			X
2.2	Handgehaltene und/ oder handgeführte tragbare Maschinen			X
2.2.1	Tragbare Befestigungsgeräte und andere Schussgeräte			X
2.3	Maschinen zur Bearbeitung von Holz und von Werkstoffen mit ähnlichen physikalischen Eigenschaften			X
3	Zusätzliche grundlegende Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen zur Ausschaltung der Gefährdungen, die von der Beweglichkeit von Maschinen ausgehen		X	
4	Zusätzliche grundlegende Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen zur Ausschaltung der durch Hebevorgänge bedingten Gefährdungen		X	
5	Zusätzliche grundlegende Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen an Maschinen, die zum Einsatz unter Tage bestimmt sind			X
6	Zusätzliche grundlegende Sicherheits- und Gesundheitsschutzanforderungen an Maschinen, von denen durch das Heben von Personen bedingte Gefährdungen ausgehen		X	

