



PNOZ m EF 1MM

PILZ
THE SPIRIT OF SAFETY

► Systèmes de commande configurables PNOZmulti 2

Ce document est le document original.

Tous les droits relatifs à cette documentation sont réservés à Pilz GmbH & Co. KG. L'utilisateur est autorisé à faire des copies pour un usage interne. Des remarques ou des suggestions afin d'améliorer cette documentation seront les bienvenues.

Pour certains composants, le code source des autres fabricants ou le logiciel Open Source a été utilisé. Vous trouverez les informations sur la licence correspondante sur internet sur la page d'accueil de Pilz.

Pilz®, PIT®, PMI®, PNOZ®, Primo®, PSEN®, PSS®, PVIS®, SafetyBUS p®, SafetyEYE®, SafetyNET p®, the spirit of safety® sont, dans certains pays, des marques déposées et protégées de Pilz GmbH & Co. KG.



SD signifie Secure Digital

Chapitre 1	Introduction	6
	1.1 Validité de la documentation	6
	1.2 Utilisation de la documentation	6
	1.3 Explication des symboles	6
Chapitre 2	Vue d'ensemble	8
	2.1 Contenu de la livraison	8
	2.2 Caractéristiques de l'appareil	8
	2.3 Vue de face	9
Chapitre 3	Sécurité	10
	3.1 Utilisation conforme aux prescriptions	10
	3.2 Configuration requise du système	11
	3.3 Consignes de sécurité	11
	3.3.1 Évaluation de la sécurité	11
	3.3.2 Qualification du personnel	11
	3.3.3 Garantie et responsabilité	12
	3.3.4 Fin de vie	12
	3.3.5 Pour votre sécurité	12
Chapitre 4	Description du fonctionnement	13
	4.1 Fonctionnement	13
	4.2 Schéma de principe	13
	4.3 Fonctions de surveillance	13
	4.3.1 Surveillance de sécurité de la vitesse	14
	4.3.2 Surveillance de sécurité de la plage de vitesses	15
	4.3.3 Surveillance de la direction du mouvement de sécurité	16
	4.3.4 Surveillance du maintien de l'arrêt de sécurité	17
	4.3.5 Surveillance de l'arrêt de sécurité 1	18
	4.3.6 Surveillance de l'arrêt de sécurité 2	20
	4.3.7 Surveillance de la limitation de sécurité de l'accélération (SLA-M)	22
	4.3.8 Surveillance de la plage de limitation de sécurité de l'accélération (SAR-M)	23
	4.3.9 Fonctions Motion Monitoring centralisées	24
	4.4 Temps de réponse du système	24
	4.5 Capteurs de proximité	25
	4.6 Codeurs	27
	4.6.1 Signaux de sorties	28
	4.6.2 Adaptateur pour codeur	29
Chapitre 5	Montage	30
	5.1 Indications générales relatives au montage	30
	5.2 Dimensions en mm	31
	5.3 Relier l'appareil de base et les modules d'extension	31
Chapitre 6	Mise en service	32
	6.1 Câblage	32
	6.2 Affectation des connecteurs femelles Mini IO	32

6.3	Raccordement des capteurs de proximité	33
6.4	Raccordement d'un codeur	34
6.4.1	Raccorder un codeur	35
6.4.2	Raccorder un codeur avec index Z	35
6.4.3	Raccorder un codeur via un adaptateur	37
6.5	Raccordement du capteur de proximité et du codeur	37
6.6	Câblage conforme à la CEM	39
6.7	Transférer un projet modifié dans le système PNOZmulti	42
Chapitre 7	Fonctionnement	44
7.1	Affichage-LED	44
7.2	Traitement en cas de signaux non plausibles du capteur	44
Chapitre 8	Caractéristiques techniques	46
8.1	Données de sécurité	48
Chapitre 9	Données complémentaires	49
9.1	Catégories de sécurité	49
9.1.1	Niveau de sécurité	49
9.1.2	Fonctions de sécurité	50
9.1.3	Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur standard, sans exigences supplémentaires	51
9.1.3.1	Types de capteurs et signaux de sorties autorisés	51
9.1.3.2	Architecture technique de sécurité	51
9.1.3.3	Niveaux de sécurité à atteindre	51
9.1.4	Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur standard, avec exclusion d'erreurs mécaniques	52
9.1.4.1	Types de capteurs et signaux de sorties autorisés	52
9.1.4.2	Architecture technique de sécurité	52
9.1.4.3	Niveaux de sécurité à atteindre	53
9.1.5	Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur standard, avec diagnostic par la commande d'entraînement	53
9.1.5.1	Types de capteurs et signaux de sorties autorisés	53
9.1.5.2	Exigences relatives à la commande d'entraînement	53
9.1.5.3	Architecture technique de sécurité	54
9.1.5.4	Niveaux de sécurité à atteindre	55
9.1.6	Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur de sécurité	55
9.1.6.1	Types de capteurs et signaux de sorties autorisés	55
9.1.6.2	Architecture technique de sécurité	55
9.1.6.3	Niveaux de sécurité à atteindre	56
9.1.7	Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur de sécurité, avec index Z	56
9.1.7.1	Types de capteurs et signaux de sorties autorisés	56
9.1.7.2	Architecture technique de sécurité	57
9.1.7.3	Niveaux de sécurité à atteindre	57
9.1.8	Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur standard et un capteur de proximité	57

9.1.8.1	Types de capteurs et signaux de sorties autorisés	57
9.1.8.2	Architecture technique de sécurité	58
9.1.8.3	Niveaux de sécurité à atteindre	59
9.1.9	Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec 2 capteurs de proximité	59
9.1.9.1	Types de capteurs et signaux de sorties autorisés	59
9.1.9.2	Architecture technique de sécurité	60
9.1.9.3	Niveaux de sécurité à atteindre	60
Chapitre 10	Références	61
10.1	Produit	61
10.2	Accessoires	61

1 Introduction

1.1 Validité de la documentation

La documentation est valable pour le produit PNOZ m EF 1MM à partir de la version 2.2.

Ce manuel d'utilisation explique le mode de fonctionnement et l'exploitation, décrit le montage et fournit des informations sur le raccordement du produit.

1.2 Utilisation de la documentation

Ce document sert à l'instruction. Vous n'installerez le produit et ne le mettrez en service que lorsque vous aurez lu et compris ce document. Conservez ce document pour une utilisation ultérieure.

1.3 Explication des symboles

Les informations particulièrement importantes sont répertoriées comme suit :



DANGER !

Respectez absolument cet avertissement ! Il vous met en garde contre une situation dangereuse imminente pouvant provoquer de graves blessures corporelles, voire la mort et précise les mesures de précaution appropriées.



AVERTISSEMENT !

Respectez absolument cet avertissement ! Il vous met en garde contre les situations dangereuses pouvant provoquer de graves blessures corporelles, voire la mort et précise les mesures de précaution appropriées.



ATTENTION !

Cette remarque attire l'attention sur une situation qui peut entraîner des blessures légères ou des dommages matériels et précise les mesures de précaution appropriées.



IMPORTANT

Cette remarque décrit les situations dans lesquelles le produit ou les appareils pourrai(en)t être endommagé(s) et précise les mesures de précaution appropriées. Par ailleurs, les emplacements de textes particulièrement importants sont indiqués.

**INFORMATIONS**

Cette remarque fournit des conseils d'utilisation et vous informe sur les particularités.

2 Vue d'ensemble

2.1 Contenu de la livraison

- ▶ Module d'extension PNOZ m EF 1MM
- ▶ Cavalier de pontage

2.2 Caractéristiques de l'appareil

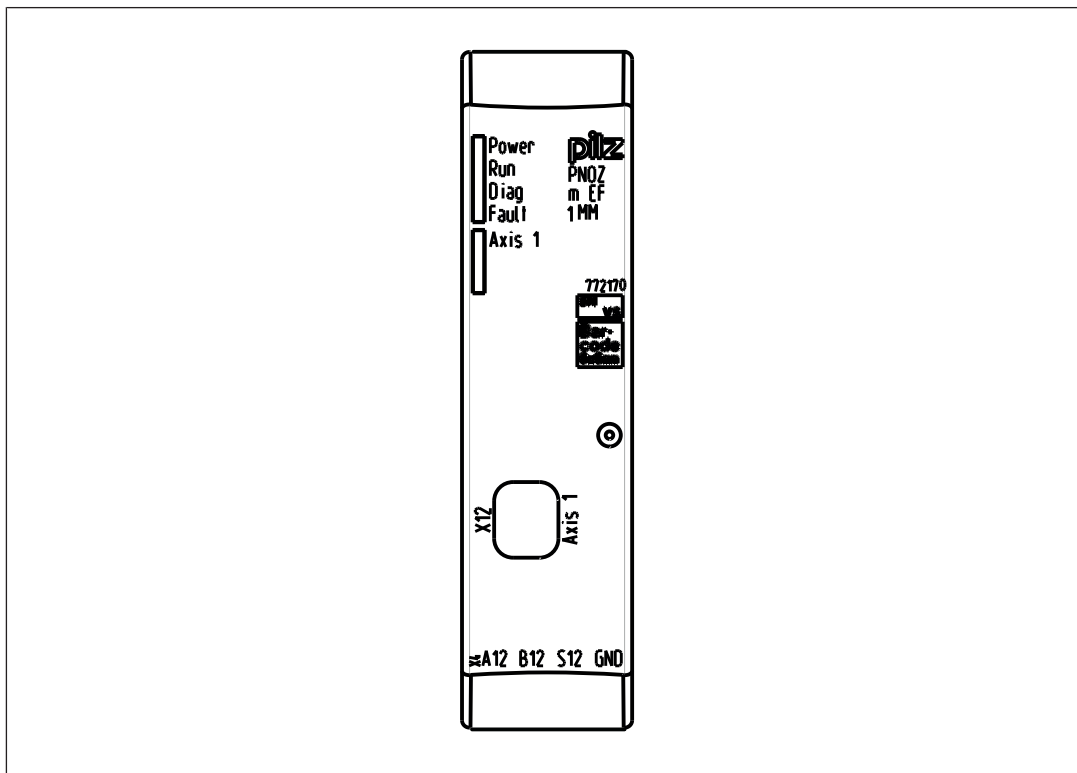
Utilisation du produit PNOZ m EF 1MM :

Module d'extension pour le raccordement à un appareil de base du système de commande configurable PNOZmulti 2.

Le produit présente les caractéristiques suivantes :

- ▶ Configurable dans le PNOZmulti Configurator
- ▶ Surveillance de 1 axe
- ▶ Acquisition des données de mesure par capteurs de proximité et codeurs
- ▶ Fonctions de surveillance
 - surveillance de sécurité de la vitesse (SSM)
 - surveillance de sécurité de la plage de vitesses (SSR-M)
 - surveillance de la direction du mouvement de sécurité (SDI-M)
 - surveillance du maintien de l'arrêt de sécurité (SOS-M)
 - surveillance de l'arrêt de sécurité 1 (SS1-M)
 - surveillance de l'arrêt de sécurité 2 (SS2-M)
 - surveillance de la limitation de sécurité de l'accélération (SLA-M)
 - surveillance de la plage de limitation de sécurité de l'accélération (SAR-M)
 - tension analogique (voie S)
- ▶ LEDs de visualisation pour :
 - la tension d'alimentation
 - le diagnostic
 - l'état de l'axe
 - les défauts
- ▶ Vous trouverez dans le document « Architecture du PNOZmulti » les appareils de base PNOZmulti 2 pouvant être raccordés.
- ▶ Borniers débrochables :
au choix avec raccordement à ressorts ou à vis, répertoriés parmi les accessoires (voir les références)

2.3 Vue de face



Légende :

- ▶ X4 : raccordement pour les capteurs de proximité sur l'axe 1
- ▶ X12 : connecteur femelle Mini IO pour le raccordement du codeur ou des capteurs de proximité sur l'axe 1
- ▶ LEDs :
 - Power
 - Run
 - Diag
 - Fault
 - Axis 1

3 Sécurité

3.1 Utilisation conforme aux prescriptions

Le module d'extension Motion Monitoring surveille des fonctions de sécurité selon l'EN 61800-5-2 pour la surveillance du mouvement de sécurité.

Les fonction de surveillance suivantes sont effectuées :

- ▶ Surveillance de la direction du mouvement de sécurité (SDI-M)
- ▶ Surveillance du maintien de l'arrêt de sécurité (SOS-M)
- ▶ Surveillance de sécurité de la plage de vitesses (SSR-M)
- ▶ Surveillance de sécurité de la vitesse (SSM)
- ▶ Surveillance de l'arrêt de sécurité 1 (SS1-M)
- ▶ Surveillance de l'arrêt de sécurité 2 (SS2-M)
- ▶ Surveillance de la limitation de sécurité de l'accélération (SLA-M)
- ▶ Surveillance de la plage de limitation de sécurité de l'accélération (SAR-M)

Le module d'extension satisfait aux exigences de la norme EN CEI 61508 jusqu'à SIL 3 et de la norme EN ISO 13849-1 jusqu'à PL e.

Le module d'extension ne doit être raccordé qu'à un appareil de base du système configurable PNOZmulti 2 (voir dans le document « Architecture du PNOZmulti » les appareils de base pouvant être raccordés).

Le système configurable PNOZmulti 2 a pour fonction l'interruption en toute sécurité des circuits de commande de sécurité. Il est conçu pour être utilisé dans les :

- ▶ circuits d'arrêt d'urgence
- ▶ circuits de commande de sécurité selon les normes VDE 0113 partie 1 et EN 60204-1.
- ▶ Le module PNOZ m EF 1MM peut être utilisé en tant que composant de sécurité conformément à la directive ascenseurs 95/16/CE et aux exigences de l'EN 81-20, l'EN 81-50 et de l'EN 115-1.
- ▶ Installez le système de commande de sécurité dans un environnement protégé, étant au moins conforme aux exigences du niveau 2 d'encrassement.
Exemple : espace intérieur ou armoire électrique protégé(e) avec une classe de protection IP54 et la climatisation correspondante.

En particulier, est considérée comme non conforme :

- ▶ toute modification structurelle, technique ou électrique du produit,
- ▶ une utilisation du produit dans des applications autres que celles décrites dans le présent manuel d'utilisation,
- ▶ une utilisation du produit autre que celle spécifiée dans les caractéristiques techniques (voir les [Caractéristiques techniques](#)  46)].

**IMPORTANT****Installation électrique conforme à la CEM**

Le produit est conçu pour une utilisation en environnement industriel. Installé dans d'autres environnements, il peut provoquer des perturbations radio-électriques. S'il doit être installé dans d'autres environnements, prenez des mesures afin de répondre aux normes et directives en vigueur en termes de perturbations radioélectriques, applicables dans le lieu d'installation.

3.2 Configuration requise du système

Référez-vous au document « Modifications apportées au PNOZmulti », chapitre « Vue d'ensemble des versions », afin de connaître les versions de l'appareil de base et du PNOZmulti Configurator pouvant être utilisées pour ce produit.

3.3 Consignes de sécurité

3.3.1 Évaluation de la sécurité

Avant d'utiliser un appareil, une évaluation de la sécurité conformément à la directive Machines est nécessaire.

La sécurité fonctionnelle est garantie pour le produit en tant que composant individuel. Toutefois, cela ne garantit pas la sécurité fonctionnelle de l'ensemble de la machine ou de l'installation. Pour pouvoir atteindre le niveau de sécurité souhaité de l'ensemble de la machine ou de l'installation, définissez pour la machine ou l'installation les exigences de sécurité et la manière dont elles doivent être réalisées d'un point de vue technique et organisationnel.

3.3.2 Qualification du personnel

La mise en place, le montage, la programmation, la mise en service, l'utilisation, la mise hors service et la maintenance des produits doivent être confiés uniquement à des personnes compétentes.

On entend par personne qualifiée toute personne qui, par sa formation, son expérience et ses activités professionnelles, dispose des connaissances nécessaires lui permettant de vérifier, d'évaluer et de manipuler des appareils, des systèmes, des machines et des installations conformément aux normes et directives des techniques de sécurité en vigueur.

L'exploitant est, par ailleurs, tenu de n'employer que des personnes qui

- ▶ se sont familiarisées avec les prescriptions fondamentales relatives à la sécurité du travail et à la prévention des accidents,
- ▶ ont lu et compris le chapitre « Sécurité » de cette description,
- ▶ se sont familiarisées avec les normes de base et les normes spécifiques en vigueur relatives aux applications spéciales.

3.3.3 Garantie et responsabilité

Les droits de garantie et les revendications de responsabilité sont perdus si

- ▶ le produit n'a pas été utilisé conformément aux prescriptions,
- ▶ les dommages ont été provoqués par le non-respect du manuel d'utilisation,
- ▶ le personnel exploitant n'a pas été formé correctement,
- ▶ ou des modifications de quelque type que ce soit ont été apportées (exemple : remplacement de composants sur les circuits imprimés, travaux de soudage, etc.).

3.3.4 Fin de vie

- ▶ Pour les applications dédiées à la sécurité, veuillez tenir compte de la durée d'utilisation T_M indiquée dans les données de sécurité.
- ▶ Lors de la mise hors service, veuillez vous référer aux législations locales relatives à la fin de vie des appareils électroniques (exemple : législation sur les appareils électriques et électroniques).

3.3.5 Pour votre sécurité

L'appareil satisfait à toutes les conditions nécessaires pour un fonctionnement en toute sécurité. Toutefois, vous devez respecter les prescriptions de sécurité suivantes :

- ▶ Ce manuel d'utilisation ne décrit que les fonctions de base de l'appareil. Les fonctions étendues sont décrites dans l'aide en ligne du PNOZmulti Configurator. N'utilisez ces fonctions qu'après avoir lu et compris la documentation.
- ▶ N'ouvrez pas le boîtier et n'effectuez pas de modifications non autorisées.
- ▶ En cas de travaux de maintenance (exemple : remplacement des contacteurs), coupez impérativement la tension d'alimentation.

4 Description du fonctionnement

4.1 Fonctionnement

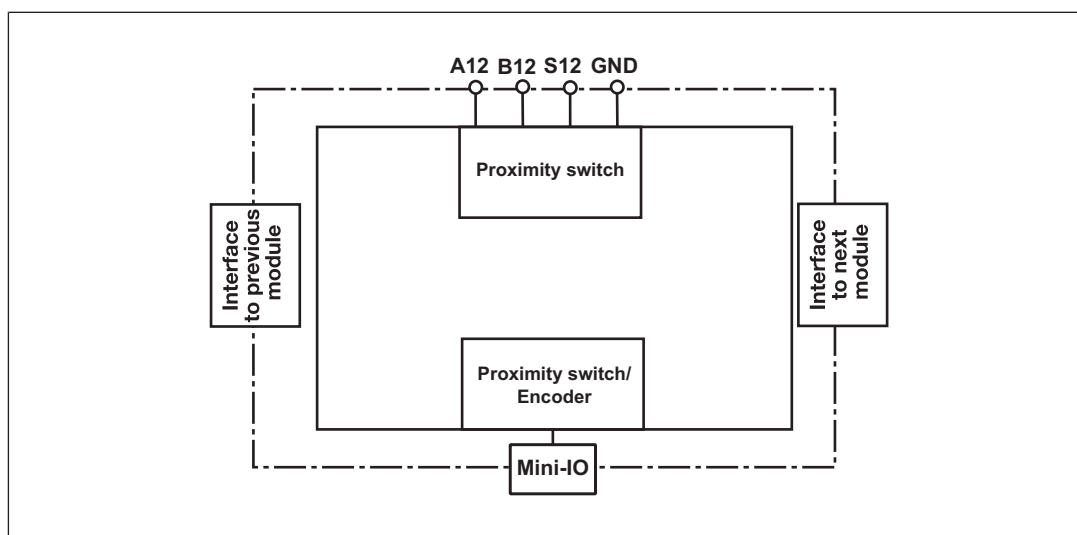
Le module Motion Monitoring PNOZ m EF 1MM peut surveiller un axe. Il transmet l'état des valeurs surveillées à l'appareil de base. En fonction du circuit de sécurité réalisé, les valeurs peuvent être transmises par l'appareil de base à une sortie du système de commande. L'acquisition des valeurs est réalisée par des capteurs de proximité ou par des codeurs.

La configuration du module Motion Monitoring est décrite en détail dans l'aide en ligne du PNOZmulti Configurator.

Le bloc logique satisfait aux exigences de sécurité suivantes :

- ▶ Le circuit est conçu de façon redondante avec une autosurveillance.
- ▶ Le dispositif de sécurité reste opérationnel, même en cas de défaillance d'un composant.

4.2 Schéma de principe



4.3 Fonctions de surveillance

Le module Motion Monitoring PNOZ m EF 1MM prend en charge les fonctions de surveillance suivantes.

Veuillez prendre en compte le fait que les surveillances du positionnement SOS-M, SDI-M et SS2-M ne peuvent pas être utilisées en association avec 2 capteurs de proximité puisqu'aucune position ne peut être détectée.

4.3.1 Surveillance de sécurité de la vitesse

La fonction **surveillance de sécurité de la vitesse** (Safe Speed Monitor, SSM) surveille le dépassement d'une valeur seuil pour la vitesse actuelle.

En cas de dépassement de la valeur seuil configurée, la sortie est désactivée. Dès que la valeur seuil inférieure est atteinte (+ hystérésis), la sortie est réactivée.

Lorsque le réarmement manuel est configuré, la sortie est réactivée uniquement si la valeur seuil inférieure est atteinte (+ hystérésis) et si l'entrée de réinitialisation est activée.

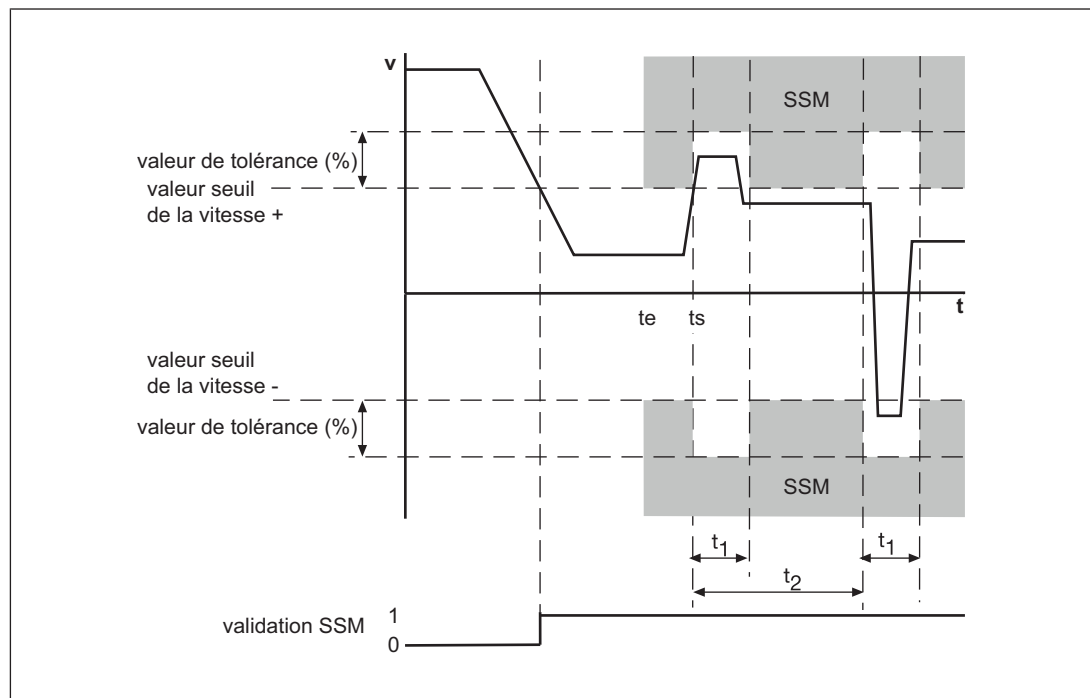
Dans le PNOZmulti Configurator, il est possible de configurer 12 valeurs seuils par axe (Les appareils < version 2.0 permettent de configurer seulement 8 valeurs seuils).

Une plage de tolérances peut être paramétrée en plus des valeurs seuils pour la surveillance de la vitesse. Cette plage de tolérances modifie les valeurs seuils configurées.

Elle permet de tolérer des dépassements uniques ou cycliques des valeurs seuils.

Les valeurs suivantes peuvent être configurées pour la plage de tolérances :

- ▶ Durée de tolérance (t_1) qui prend en compte la largeur du dépassement (durée maximale au cours de laquelle la valeur seuil peut rester dépassée). La somme de tous les dépassements ne doit pas dépasser la durée de tolérance (t_1) au cours de la période de tolérance (t_2).
- ▶ Période de tolérance (t_2) qui prend en compte la période de l'oscillation (temps minimal qui doit s'écouler entre le dépassement d'une valeur seuil à la valeur suivante).
- ▶ Valeur de tolérance (%) qui prend en compte l'amplitude du dépassement (taux de pourcentage maximal autorisé permettant le dépassement de la valeur seuil configurée).



Légende :

- ▶ Validation SSM :
 - « 1 » : pas de dépassement de la valeur seuil surveillée
 - « 0 » : dépassement de la valeur seuil surveillée
- ▶ t_s : la vitesse v dépasse la valeur seuil et active la plage de tolérances (durée de tolérance, période de tolérance, valeur de tolérance)
- ▶ t_1 : temps de tolérance
- ▶ t_2 : période de tolérance
- ▶ Valeur de tolérance (%) : valeur de tolérance de la valeur seuil dans les deux sens

4.3.2**Surveillance de sécurité de la plage de vitesses**

La fonction **surveillance de sécurité de la plage de vitesses** (Safe Speed Range Monitor, SSR-M) surveille une valeur seuil maximale et minimale autorisée pour la vitesse actuelle.

Si la vitesse se situe en dehors de la plage configurée, la sortie est désactivée. Dès que la vitesse se trouve de nouveau dans la plage configurée (+ hystérésis), la sortie est réactivée.

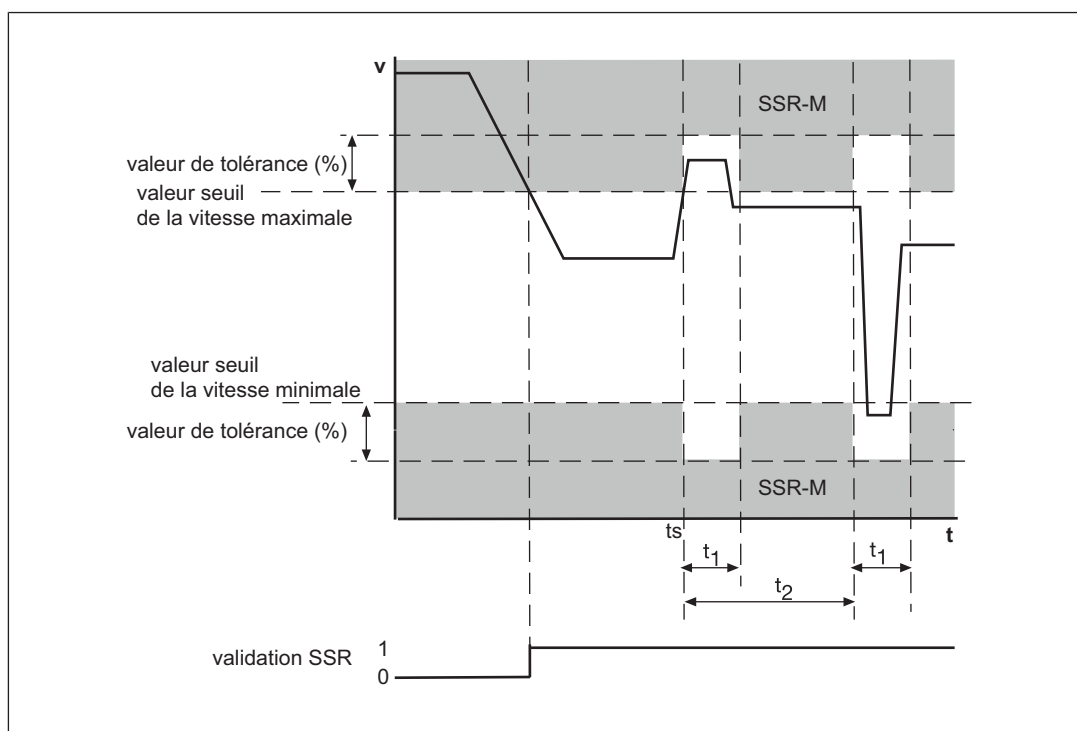
Lorsque le réarmement manuel est configuré, la sortie est réactivée uniquement si la valeur seuil inférieure est atteinte (+ hystérésis) et si l'entrée de réinitialisation est activée.

Dans le PNOZmulti Configurator, il est possible de configurer 2 plages par axe (Les appareils < version 2.0 permettent de configurer seulement 1 plage).

Une plage de tolérances peut être paramétrée en plus des valeurs seuils pour la surveillance de la plage de vitesses. Cette plage de tolérances modifie les valeurs seuils configurées. Elle permet de tolérer des dépassements uniques ou cycliques qui quittent les limites de la plage.

Les valeurs suivantes peuvent être configurées pour la plage de tolérances :

- ▶ Durée de tolérance (t_1) qui prend en compte la largeur du dépassement (durée maximale au cours de laquelle la valeur seuil peut rester dépassée). La somme de tous les dépassements ne doit pas dépasser la durée de tolérance (t_1) au cours de la période de tolérance (t_2).
- ▶ Période de tolérance (t_2) qui prend en compte la période de l'oscillation (temps minimal qui doit s'écouler entre le dépassement d'une valeur seuil à la valeur suivante).
- ▶ Valeur de tolérance en % qui prend en compte l'amplitude du dépassement (taux de pourcentage maximal autorisé permettant le dépassement de la valeur seuil).



Légende :

- ▶ Validation SSR :
 - « 1 » : la vitesse se situe dans la plage configurée
 - « 0 » : la vitesse se situe en dehors de la plage configurée
- ▶ t_s : la vitesse v dépasse la valeur seuil et active la plage de tolérances (durée de tolérance, période de tolérance, valeur de tolérance)
- ▶ t_1 : temps de tolérance
- ▶ t_2 : période de tolérance
- ▶ Valeur de tolérance (%) : valeur de tolérance des deux valeurs seuils de vitesse maximale et minimale

4.3.3

Surveillance de la direction du mouvement de sécurité

La fonction **surveillance de la direction du mouvement de sécurité** (Safe Direction Monitor, SDI-M) surveille le sens du mouvement défini de l'axe de l'entraînement (positif ou négatif). La surveillance du sens du mouvement de sécurité est activée par l'entrée start. Elle reste active jusqu'au dépassement de la tolérance configurée dans la direction opposée. La fonction peut être déclenchée à tout moment par un front montant sur l'entrée start. Par conséquent, la nouvelle position peut être utilisée comme point de départ pour la fonction de surveillance à n'importe quel moment.

Dans le PNOZmulti Configurator, il est possible de configurer un élément SDI-M par axe pour chaque direction.

Tenez compte de ce qui suit :

Cette fonction de surveillance ne peuvent pas être utilisée en association avec 2 capteurs de proximité puisqu'il est impossible de détecter la position.

**AVERTISSEMENT !**

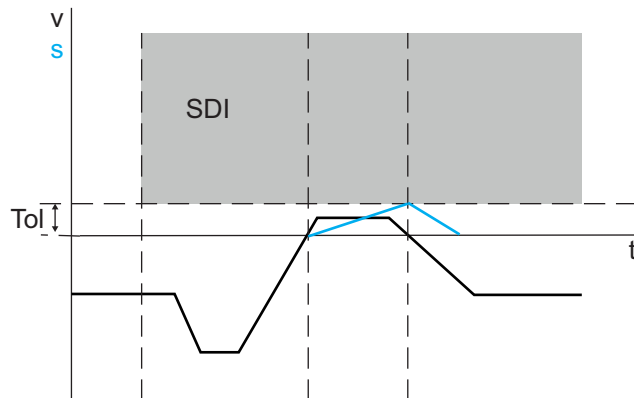
Perte possible de la fonction de sécurité avec une valeur de tolérance > 24 900 000 incréments !

En cas d'utilisation d'un PNOZmulti Configurator avec une **version < 10.0**, on applique ce qui suit :

Si une valeur de tolérance > 24 900 000 incréments est configurée dans le PNOZmulti Configurator, la fonction de surveillance n'est plus analysée correctement. En fonction de l'application, cela peut provoquer de graves blessures corporelles, voire la mort.

Assurez-vous qu'une valeur de tolérance < 24 900 000 incréments soit configurée.

À partir de la version 10.0 du PNOZmulti Configurator, la plausibilité de la valeur est automatiquement contrôlée.

**4.3.4****Surveillance du maintien de l'arrêt de sécurité**

La fonction **surveillance du maintien de l'arrêt de sécurité** (Safe Operation Stop Monitor, SOS-M) surveille si la position d'arrêt se maintient dans une fenêtre de tolérances configurée. La surveillance du maintien de l'arrêt de sécurité est activée par un front montant sur l'entrée start. Elle reste active jusqu'à ce qu'on quitte la bande de tolérance. La fonction peut être déclenchée à tout moment par un front montant sur l'entrée start. Par conséquent, la nouvelle position peut être utilisée comme point de départ pour la fonction de surveillance à n'importe quel moment.

Dans le PNOZmulti Configurator, il est possible de configurer 3 éléments SOS-M par axe (Les appareils < version 2.0 permettent de configurer seulement 1 élément).

Tenez compte de ce qui suit :

Cette fonction de surveillance ne peut pas être utilisée en association avec 2 capteurs de proximité puisqu'il est impossible de détecter la position.

**AVERTISSEMENT !**

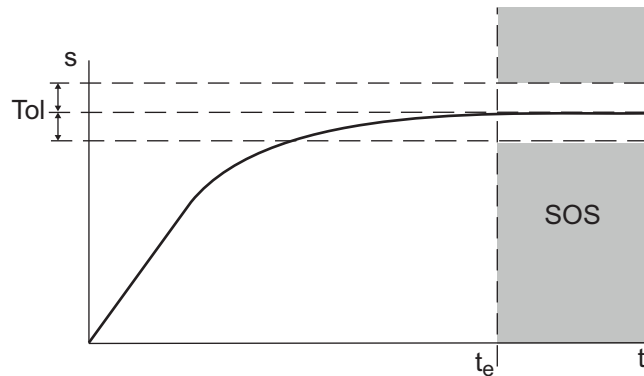
Perte possible de la fonction de sécurité avec une valeur de tolérance > 24 900 000 incréments !

En cas d'utilisation d'un PNOZmulti Configurator avec une **version < 10.0**, on applique ce qui suit :

Si une valeur de tolérance > 24 900 000 incréments est configurée dans le PNOZmulti Configurator, la fonction de surveillance n'est plus analysée correctement. En fonction de l'application, cela peut provoquer de graves blessures corporelles, voire la mort.

Assurez-vous qu'une valeur de tolérance < 24 900 000 incréments soit configurée.

À partir de la version 10.0 du PNOZmulti Configurator, la plausibilité de la valeur est automatiquement contrôlée.

**Légende :**

- ▶ t_e : activation de la fonction de surveillance SOS

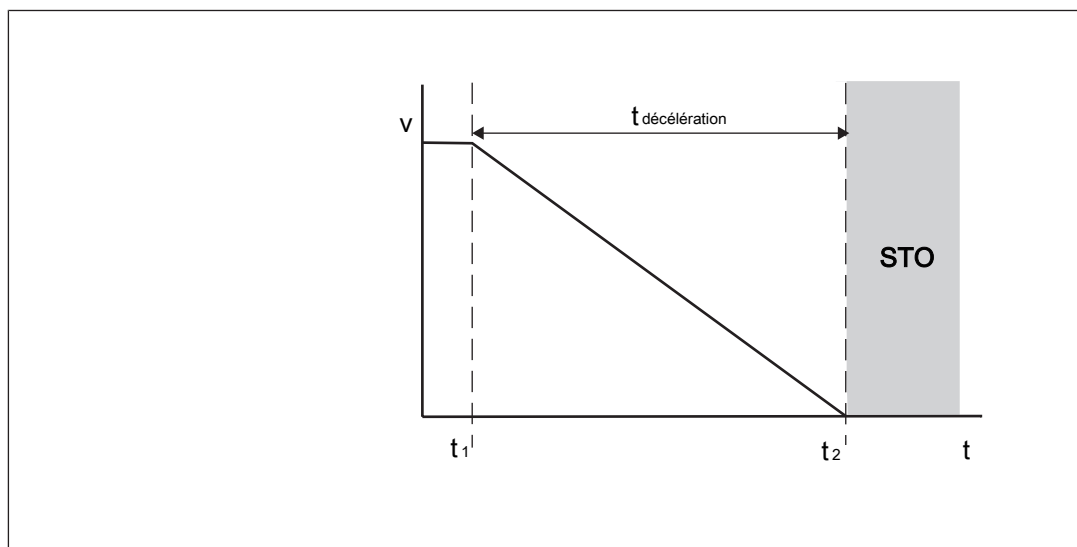
4.3.5**Surveillance de l'arrêt de sécurité 1**

La fonction de **surveillance de l'arrêt de sécurité 1** (Safe Stopp 1 Monitor, SS1-M) surveille si le temps de décélération paramétré (concernant le freinage contrôlé du moteur) est écoulé ou si la valeur seuil inférieure de l'arrêt de rotation a été franchie pour le STO automatique.

- ▶ Si on déclenche la fonction de surveillance SS1-M, la sortie **rampe de freinage** est désactivée. La rampe de freinage de la commande de l'entraînement est commandée.
- ▶ Suite à l'écoulement du temps de décélération paramétré ou au franchissement de la valeur seuil inférieure pour le STO automatique, la sortie **STO** est désactivée. La fonction de sécurité **coupure de sécurité du couple** (STO) est commandée.

Maximum 1 élément SS1-M par axe peut être configuré dans le PNOZmulti Configurator.

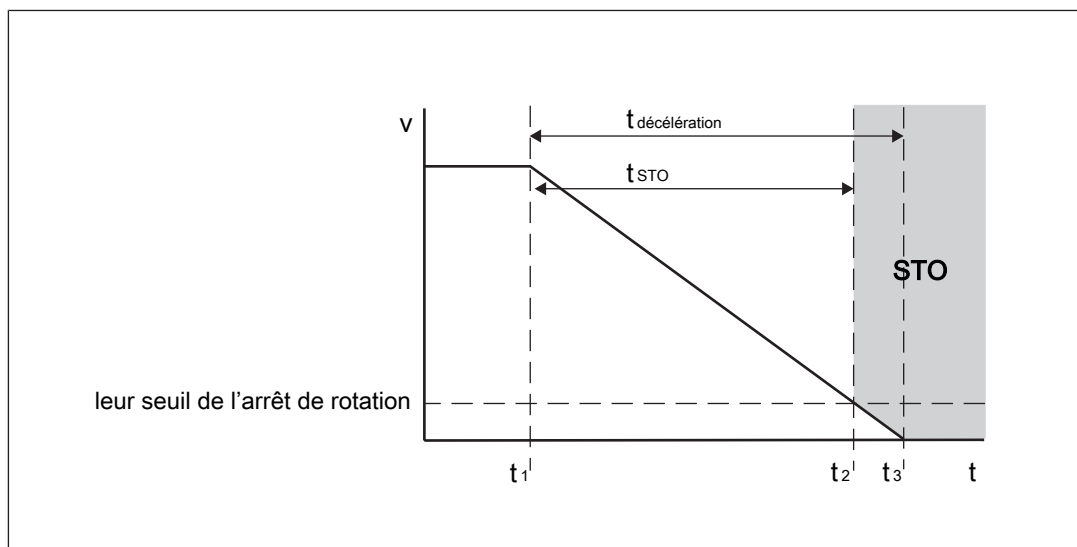
Déroulement sans valeur seuil de l'arrêt de rotation pour le STO automatique :



Légende

- t_1 : activation de la fonction de surveillance SS1-M
- t_2 : écoulement du temps de décélération, commande de la fonction de sécurité « coupure de sécurité du couple » (STO)
- $t_{\text{décélération}}$: temps de décélération paramétré concernant le freinage contrôlé du moteur

Déroulement avec valeur seuil de l'arrêt de rotation pour le STO automatique :



Légende

- t_1 : activation de la fonction de surveillance SS1-M
- t_2 : valeur seuil de l'arrêt de rotation atteinte pour le STO automatique, commande de la fonction de sécurité « coupure de sécurité du couple » (STO)
- t_3 : écoulement du temps de décélération
- $t_{\text{décélération}}$: temps de décélération paramétré concernant le freinage contrôlé du moteur

t_{STO} : durée réelle de l'activation de la fonction de surveillance jusqu'à la commande de STO

4.3.6 Surveillance de l'arrêt de sécurité 2

La fonction **surveillance de l'arrêt de sécurité 2** (Safe Stopp 2 Monitor, SS2-M) surveille

- ▶ si le temps de décélération paramétré (concernant le freinage contrôlé du moteur) est écoulé ou si la valeur seuil de l'arrêt de rotation a été franchie pour le SOS automatique.
- et
- ▶ si la position d'arrêt se maintient ensuite dans une fenêtre de tolérances configurée.

Réaction :

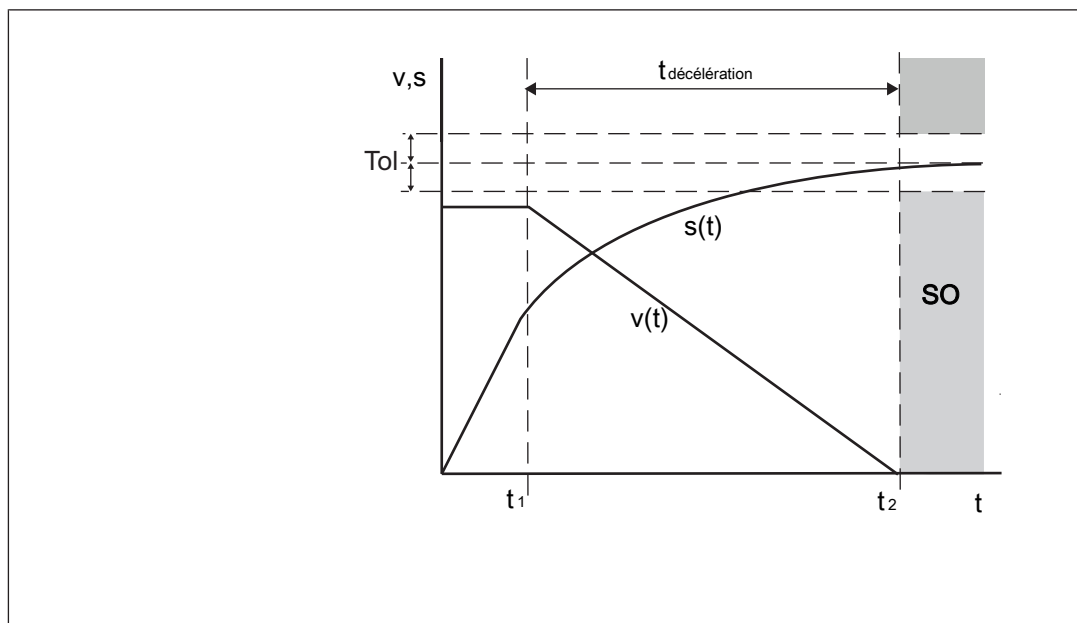
- ▶ Si on déclenche la fonction de surveillance SS2-M, la sortie « rampe de freinage » est désactivée. La rampe de freinage de la commande de l'entraînement est commandée.
- ▶ Suite à l'écoulement du temps de décélération paramétré ou au franchissement de la valeur seuil inférieure pour le SOS automatique, la position d'arrêt est surveillée et la sortie **surveillance du positionnement** est activée. Si la position d'arrêt se situe en dehors de la fenêtre de tolérance, les sorties **surveillance du positionnement** et **STO** sont désactivées et la fonction de sécurité **coupure de sécurité du couple** (STO) est commandée.

Maximum 1 élément SS2-M par axe peut être configuré dans le PNOZmulti Configurator.

Tenez compte de ce qui suit :

Cette fonction de surveillance ne peut pas être utilisée en association avec 2 capteurs de proximité puisqu'il est impossible de détecter la position.

Déroulement sans valeur seuil de l'arrêt de rotation pour le SOS automatique :

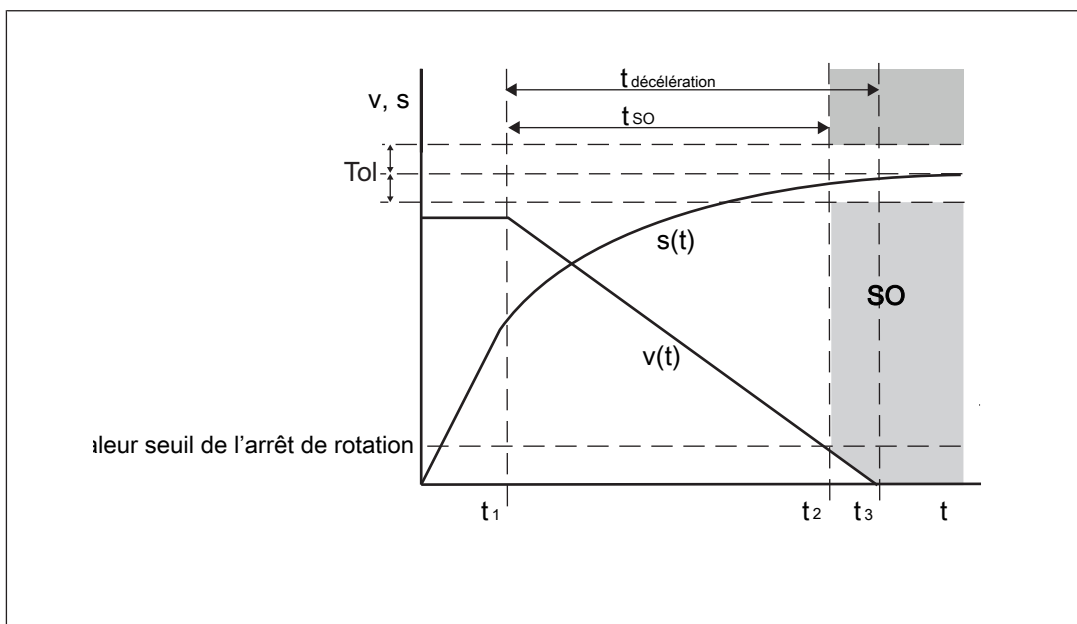


Légende

- t_1 : activation de la fonction de surveillance SS2-M
- t_2 : écoulement du temps de décélération ; la surveillance de la position d'arrêt (SOS) est activée

$t_{\text{décélération}}$: temps de décélération paramétré concernant le freinage contrôlé du moteur

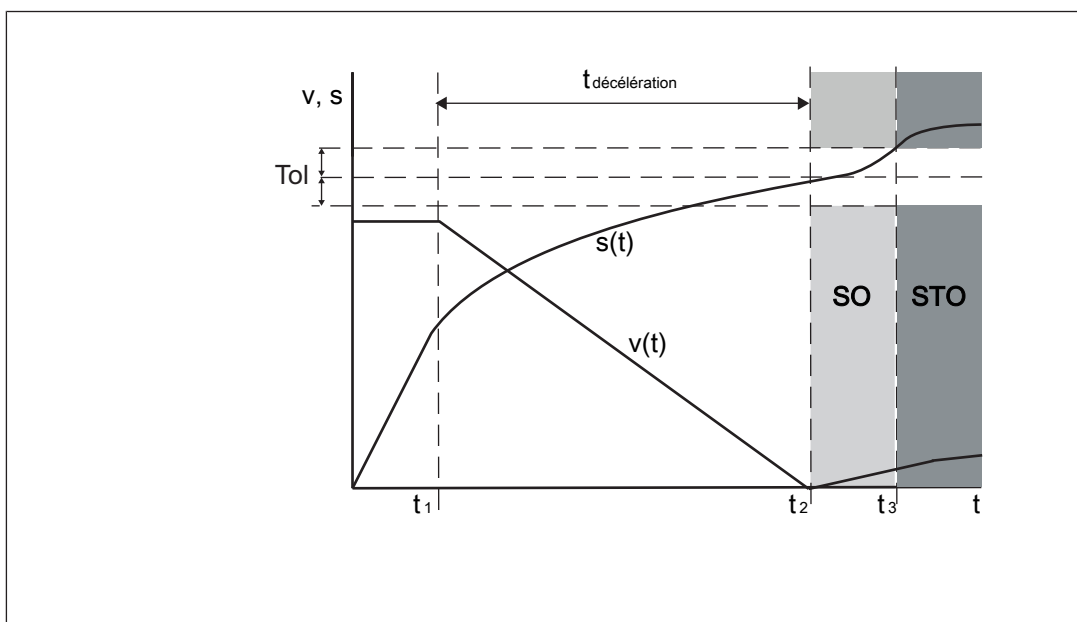
Déroulement avec valeur seuil de l'arrêt de rotation pour le SOS automatique :



Légende

- t_1 : activation de la fonction de surveillance SS2-M
- t_2 : valeur seuil de l'arrêt de rotation atteinte pour le SOS automatique ; la surveillance de la position d'arrêt (SOS) est activée
- t_3 : écoulement du temps de décélération
- $t_{\text{décélération}}$: temps de décélération paramétré concernant le freinage contrôlé du moteur
- t_{STO} : durée réelle de l'activation de la fonction de surveillance jusqu'à la commande de STO

Déroulement en cas de transgression de la position d'arrêt :



Légende

t_1 :	activation de la fonction de surveillance SS2-M
t_2 :	valeur seuil de l'arrêt de rotation atteinte pour le SOS automatique ; la surveillance de la position d'arrêt (SOS) est activée
t_3 :	position d'arrêt en dehors de la fenêtre de tolérance, commande de la fonction de sécurité « coupure de sécurité du couple » (STO)
$t_{\text{décélération}}$:	temps de décélération paramétré concernant le freinage contrôlé du moteur

4.3.7

Surveillance de la limitation de sécurité de l'accélération (SLA-M)

La fonction **surveillance de la limitation de sécurité de l'accélération** (Safely Limited Acceleration Monitoring) surveille le changement de vitesse dans un temps donné.

Il est possible de surveiller aussi bien l'accélération que le temps de décélération.

On surveille si l'accélération ou la décélération est supérieure ou inférieure à une certaine valeur seuil.

4 éléments SLA-M par axe peuvent être configurés dans le PNOZmulti Configurator.

La fonction **surveillance de la limitation de sécurité de l'accélération** est activée par un front montant sur l'entrée start. La phase de détection du déclenchement démarre avec un front descendant sur l'entrée start. La vitesse actuelle est reprise en tant que vitesse de départ.

La surveillance de la limitation de sécurité de l'accélération démarre

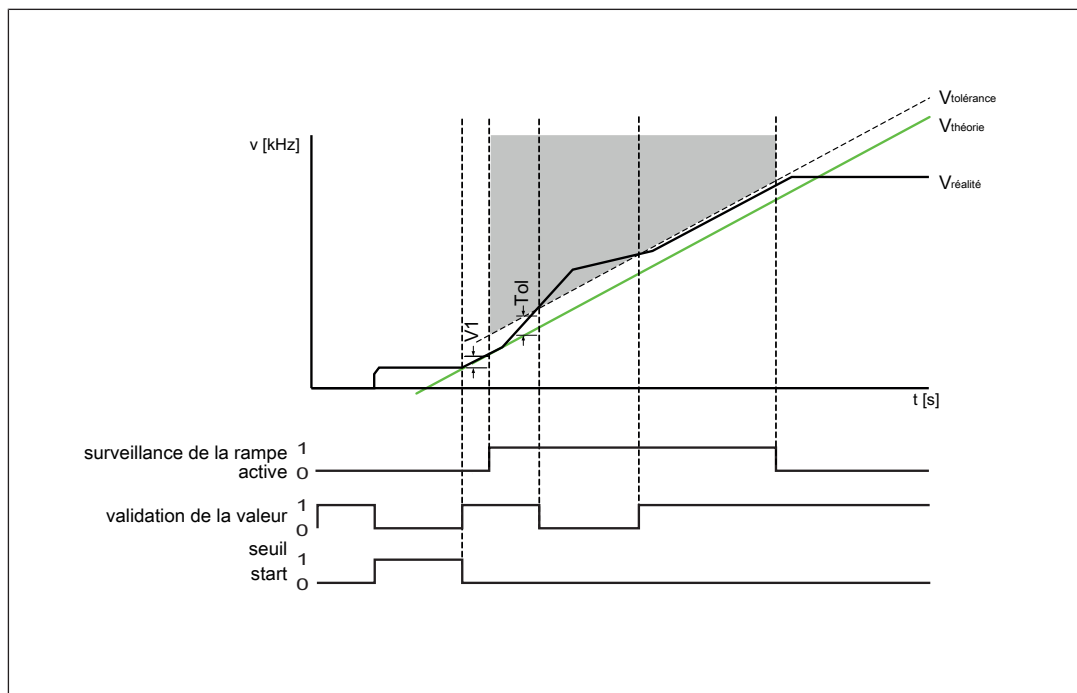
- ▶ lorsque le seuil de déclenchement est atteint, cela veut dire lorsque la vitesse de départ change en fonction du taux de pourcentage configuré (V1).
- ▶ lorsque la surveillance démarre en l'espace de la durée de déclenchement maximale (t_1).

Lors du démarrage de la surveillance, l'accélération théorique est calculée en tant que ligne droite $V_{\text{Théorique}}$. Une bande de tolérance $V_{\text{Tolérance}}$ est calculée à partir des paramètres Tolérance et V_{Edge} . Lorsque la vitesse réelle $V_{\text{Réelle}}$ quitte la bande de tolérance, la sortie **Validation SLA** est désactivée.

La surveillance s'arrête

- ▶ lorsqu'elle est réarmée par un front montant sur l'entrée start,
- ▶ lorsque la plage a été transgressée et qu'il n'existe plus aucune possibilité de retourner dans la plage valide,
- ▶ lorsque la vitesse cible a été atteinte.

Exemple : Surveillance de l'accélération trop rapide



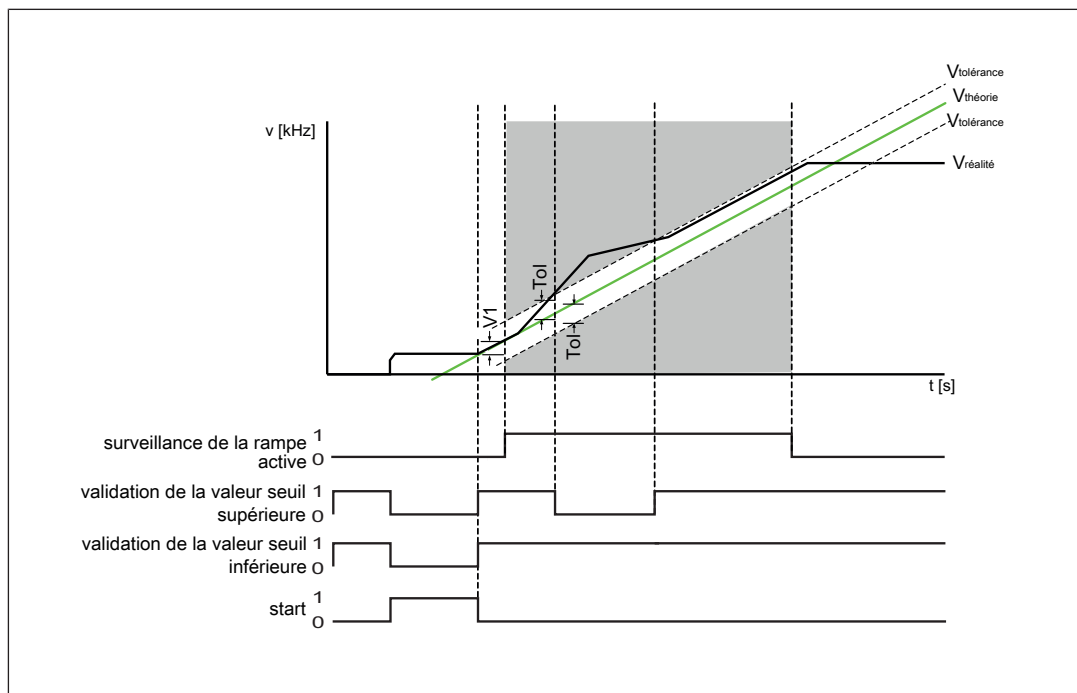
4.3.8 Surveillance de la plage de limitation de sécurité de l'accélération (SAR-M)

La fonction **surveillance de la plage de limitation de sécurité de l'accélération** (Safely Acceleration Range Monitoring) surveille le changement de vitesse dans un temps donné. Contrairement à la fonction de surveillance SLA-M, avec la surveillance de la plage de limitation de sécurité de l'accélération, il n'y a pas seulement une valeur seuil qui est surveillée mais aussi en même temps la valeur seuil supérieure et inférieure. Il est possible de surveiller aussi bien l'accélération que la décélération.

À part cela, la fonction est identique à celle de la fonction de surveillance SLA-M.

4 éléments SAR-M par axe peuvent être configurés dans le PNOZmulti Configurator.

Exemple : Surveillance de l'accélération trop rapide ou trop lente



4.3.9 Fonctions Motion Monitoring centralisées

Ces fonctions s'appliquent de manière centralisée pour toutes les fonctions de surveillance.

Hystérésis

Pour les fonctions de surveillance, il est possible de configurer une hystérésis centralisée. Cela empêche le rebondissement des sorties en cas de variations au niveau du seuil de déclenchement. L'hystérésis est active lors de l'activation de la sortie.

Fréquence limite de validation

Dans le cas où les signaux émis par les capteurs subissent des fluctuations, ce qui peut entraîner une non plausibilité sur la position d'arrêt, il faut configurer une fréquence limite de validation centralisée pour les types de capteurs avec capteurs de proximité dans le PNOZmulti Configurator (l'oscillation du front est provoqué par la régulation de la position du variateur de fréquences de l'entraînement ou par des signaux parasites externes).

Si la valeur est inférieure à la fréquence limite de validation configurée, le contrôle de plausibilité des capteurs n'est plus assuré.

4.4 Temps de réponse du système

Le calcul du temps de réponse maximal, de la coupure d'une entrée à la coupure d'une sortie reliée dans le système, est décrit dans le document « Architecture du PNOZmulti ».

4.5 Capteurs de proximité

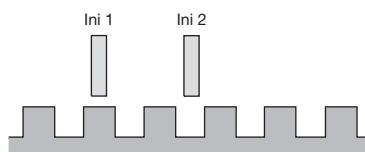
- ▶ Il est possible d'utiliser des capteurs de proximité avec une sortie pnp ou npn :
- ▶ Les capteurs de proximité doivent être montés de manière à ce qu'au moins l'un des deux soit toujours activé. Cela signifie que les capteurs de proximité doivent être montés de telle sorte que leurs signaux soient toujours superposés.
- ▶ Les câbles pour le raccordement des capteurs de proximité doivent être blindés (voir les illustrations de raccordement dans le chapitre « Câblage conforme à la CEM »).
- ▶ Il est possible de surveiller à partir de la voie S une tension continue dans la plage de 0 à 30 V. Elle devrait être utilisée pour la surveillance de la tension d'alimentation des capteurs de proximité.



ATTENTION !

Tenez compte de ce qui suit : Le raccordement des capteurs de proximité ne doit être effectué que selon la technique à trois fils et non pas selon la technique à deux fils.

Montage des capteurs de proximité :



Diagrammes de fonctionnement :

Combinaison des capteurs de proximité	Image du signal à l'état excité
PNP / PNP	Ini 1 : excité (high), non excité (low) Ini 2 : excité (low), non excité (high) → > 1% de la durée de période
NPN / NPN	Ini 1 : non excité (high), excité (low) Ini 2 : non excité (high), excité (low) → > 1% de la durée de période

Combinaison des capteurs de proximité	Image du signal à l'état excité
NPN / PNP	
PNP / NPN	

**AVERTISSEMENT !**

Perte possible de la fonction de sécurité en cas de signaux non plausibles des capteurs de proximité

En fonction de l'application, cela peut provoquer de graves blessures corporelles, voire la mort.

- Assurez-vous que les capteurs de proximité sont montés comme décrit dans le manuel d'utilisation et que seules les combinaisons décrites dans le tableau « Diagramme de fonctionnement » sont utilisées.
- Montez le dispositif de manière à éviter qu'un corps étranger puisse pénétrer entre la prise d'acquisition et le capteur de proximité. À défaut, le corps étranger peut entraîner des signaux erronés.
- Respectez les valeurs des caractéristiques techniques du capteur.

- Pour que la configuration soit complète, il faut indiquer dans le PNOZmulti Configurator la fréquence maximale du capteur utilisé (voir la fiche technique du capteur).

4.6 Codeurs

- ▶ Les codeurs suivants peuvent être utilisés :
 - TTL, HTL (signaux sans complément ou différentiels)
 - Sin/cos 1 Vss
 - Hiperface®
- ▶ Les codeurs peuvent être raccordés avec ou sans index Z (index 0).
- ▶ Les câbles pour le raccordement des codeurs doivent être blindés (voir les illustrations de raccordement dans le chapitre « Câblage conforme à la CEM »).
- ▶ Un capteur de proximité pnp peut également être raccordé à la voie Z en vue de la surveillance de la rupture d'arbre.

Tenez compte de ce qui suit :

La surveillance de la rupture d'arbre est seulement active lorsque

- la vitesse minimale est dépassée
et lorsque
- la tolérance pour la détection des erreurs de plausibilité est écoulee.

La vitesse minimale et la tolérance dépendent du rapport entre la fréquence sur les voies AB « f_{AB} » et la fréquence sur la voie Z « f_Z » présent dans votre configuration (voir PNOZmulti Configurator **Élément Motion Monitor**, valeur **Rapport calculé AB/Z**).

Vitesse minimale :

- Rapport calculé AB/Z ≥ 1.0
 $f_Z = 10 \text{ MHz}$ ou $f_{AB} = (f_{AB}/f_Z) \times 10 \text{ MHz}$
- avec rapport $f_{AB}/f_Z < 1.0$
 $f_{AB} = 10 \text{ MHz}$ ou $f_Z = 10 \text{ MHz}/(f_{AB}/f_Z)$

Tolérance pour la détection des erreurs de plausibilité :

- avec rapport $f_{AB}/f_Z \geq 1.0$
7,5 impulsion Z ou $7,5 \times (f_{AB}/f_Z)$ impulsion AB
- avec rapport $f_{AB}/f_Z < 1.0$
4,5 impulsion AB ou $4,5/(f_{AB}/f_Z)$ impulsion Z



IMPORTANT

Si des défauts sont prévisibles sur les câbles de signaux ou si les câbles du capteur sont longs, nous recommandons l'utilisation de codeurs avec des signaux différentiels. En fonction du capteur, il faudrait utiliser des résistances de terminaison permettant d'améliorer la qualité des signaux (voir la fiche technique du capteur).

- ▶ Avec les codeurs d'hiperface, les voies sin/cos sont prises en charge par un adaptateur et analysées (voir [Adaptateur pour codeur](#) [📖 29]).
- ▶ La voie S peut être utilisée :
 - pour le raccordement de la sortie défaut d'un codeur.

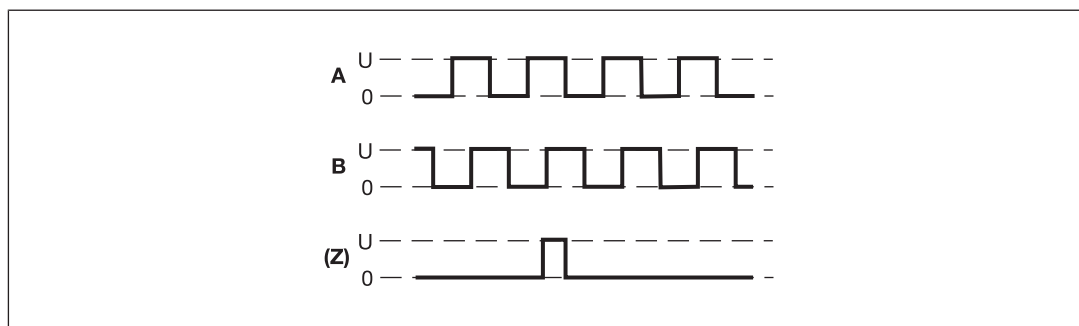
- pour la surveillance de tensions entre 0 V et 30 V sur une limite inférieure et supérieure autorisées. Il est possible, par exemple, de surveiller la tension d'alimentation des codeurs.
- ▶ Pour une configuration complète, la fréquence maximale des codeurs utilisés doit être indiquée.
- ▶ Tenez compte des valeurs spécifiées dans les caractéristiques techniques.

4.6.1

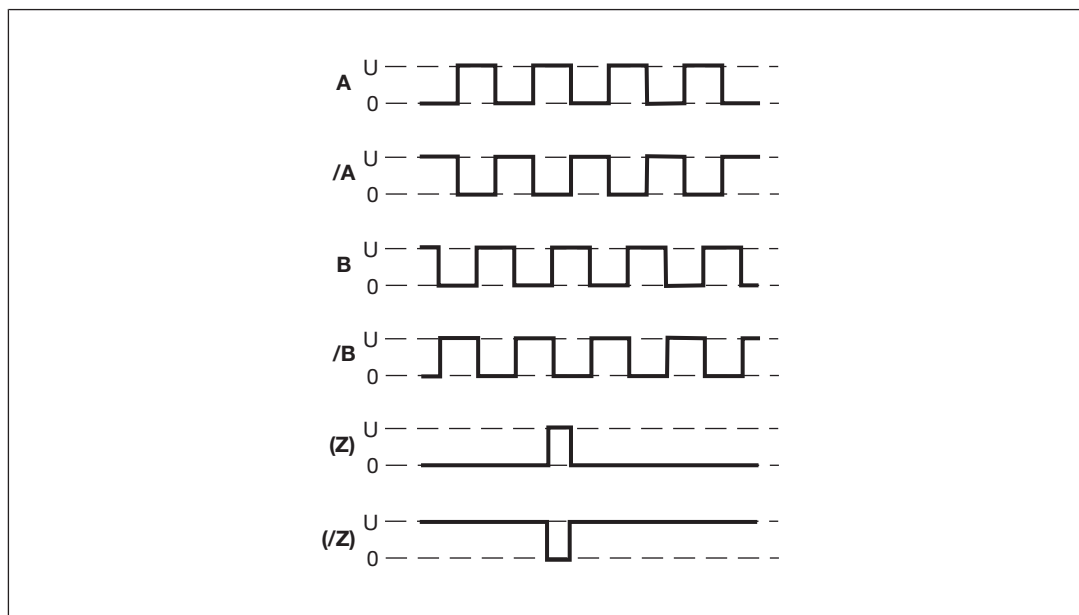
Signaux de sorties

Signaux de sorties TTL, HTL

Sans complément

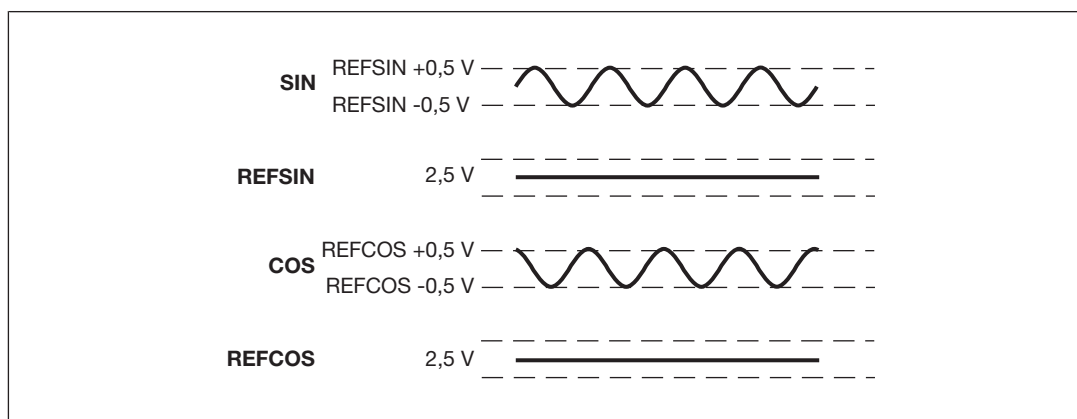


Différentiel

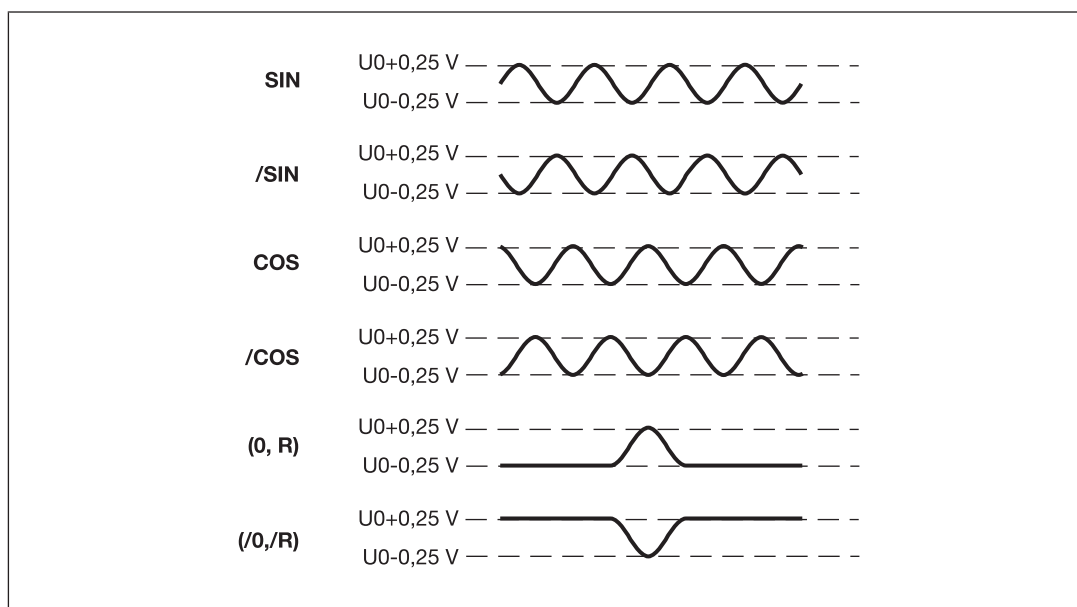


Signaux de sorties sin/cos (1 Vss)

Sans complément avec voie de référence (exemple : Hiperface ®)



Différentiel avec/sans index Z (exemple : Heidenhain 1 Vss)



4.6.2

Adaptateur pour codeur

L'adaptateur capte les données entre le codeur et l'entraînement et les met à disposition du Mini-IO par le biais du connecteur femelle PNOZ m EF 1MM.

Vous pouvez vous procurer chez Pilz des adaptateurs complets ainsi que des câbles préfabriqués avec connecteur Mini-IO que vous pourrez utiliser pour la fabrication d'un adaptateur personnalisé. Cette gamme de produits est étendue en permanence. Veuillez nous consulter au sujet des adaptateurs proposés.

5 Montage

5.1 Indications générales relatives au montage

- ▶ Installez l'appareil dans une armoire électrique ayant un indice de protection d'au moins IP54.
- ▶ Montez le système à la verticale, sur un rail de montage monté à l'horizontale. Les fentes d'aération doivent être dirigées vers le haut et vers le bas. D'autres positions de montage peuvent perturber le système de sécurité.
- ▶ Montez l'appareil sur un rail de montage à l'aide du système de fixation situé sur la face arrière.
- ▶ Dans des environnements soumis à de fortes vibrations, l'appareil devrait être maintenu à l'aide d'un élément de fixation (exemple : support terminal ou équerre terminale).
- ▶ Ouvrir le système de fixation avant le retrait du rail de montage.
- ▶ Pour répondre aux exigences CEM, le rail de montage doit être relié au boîtier de l'armoire électrique par une liaison basse impédance.
- ▶ La température d'utilisation des appareils PNOZmulti dans l'armoire électrique ne doit pas être supérieure aux valeurs mentionnées dans les caractéristiques techniques. Le cas échéant, l'installation d'une climatisation est nécessaire.
- ▶ En cours de fonctionnement, l'appareil peut être soumis à différents types d'accélération. Veuillez respecter les valeurs relatives aux vibrations et aux contraintes dues aux chocs répertoriées dans les caractéristiques techniques. Les valeurs d'accélération ne sont pas valables en cas d'apparition de résonances mécaniques. C'est pourquoi il convient de tester le système complet de manière détaillée.
- ▶ Pour un fonctionnement irréprochable, l'appareil ne doit pas être soumis de manière constante à des vibrations importantes.

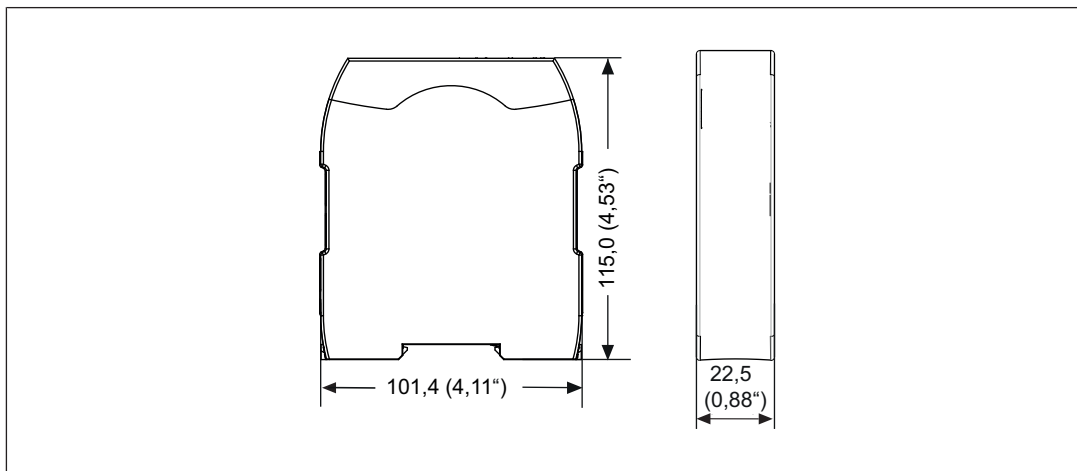


IMPORTANT

Une décharge électrostatique peut entraîner des dommages !

Des composants peuvent être endommagés par une décharge électrostatique. Veuillez à vous décharger avant de toucher le produit, par exemple, en touchant une surface conductrice mise à la terre ou en portant un bracelet de mise à la terre.

5.2 Dimensions en mm



5.3 Relier l'appareil de base et les modules d'extension

Reliez l'appareil de base et le module d'extension conformément aux indications fournies dans le manuel d'utilisation des appareils de base.

- ▶ Branchez la fiche de terminaison noire/jaune sur le module d'extension.
- ▶ Montez le module d'extension à la position configurée dans le PNOZmulti Configurator.

La position des modules d'extension est définie dans le PNOZmulti Configurator. Les modules d'extension sont raccordés à gauche ou à droite de l'appareil de base, en fonction de leur type.

Consultez le document « Architecture du PNOZmulti » pour connaître le nombre de modules et les types de modules qui peuvent être reliés à l'appareil de base.

6 Mise en service

6.1 Câblage

Le câblage est défini sur le schéma de raccordement du PNOZmulti Configurator.

Important :

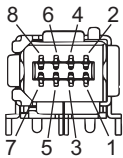
- ▶ Tenez impérativement compte des indications du paragraphe [Caractéristiques techniques](#) [46].
- ▶ La position du module d'extension est définie dans la configuration matérielle du PNOZmulti Configurator.
- ▶ Utiliser des fils de câblage en cuivre résistant à des températures de 75° C.
- ▶ Les alimentations du système de sécurité et des capteurs doivent répondre aux prescriptions relatives aux basses tensions à séparation galvanique.
- ▶ Les câbles pour le raccordement des codeurs et des capteurs de proximité doivent être blindés (voir les schémas de raccordement dans le chapitre « Câblage conforme à la CEM »).
- ▶ Le blindage ne doit être mis à la terre qu'à un seul emplacement.
- ▶ Il faut éviter les boucles de masse.
- ▶ Dans la mesure du possible, les bornes des différents potentiels de la masse (GND, A2) ne devraient pas être reliées au PNOZ m EF 1MM mais directement aux GNDs des appareils raccordés. À défaut, la sensibilité aux perturbations peut être considérablement augmentée (aucune boucle conductrice ne doit être présente).



ATTENTION !

Installer et retirer le module d'extension uniquement lorsqu'il est hors tension.

6.2 Affectation des connecteurs femelles Mini IO

Connecteur femelle Mini IO à 8 broches	BROCHE	Voie
	1	S
	2	GND
	3	Z
	4	A
	5	/A
	6	/Z
	7	B
	8	/B

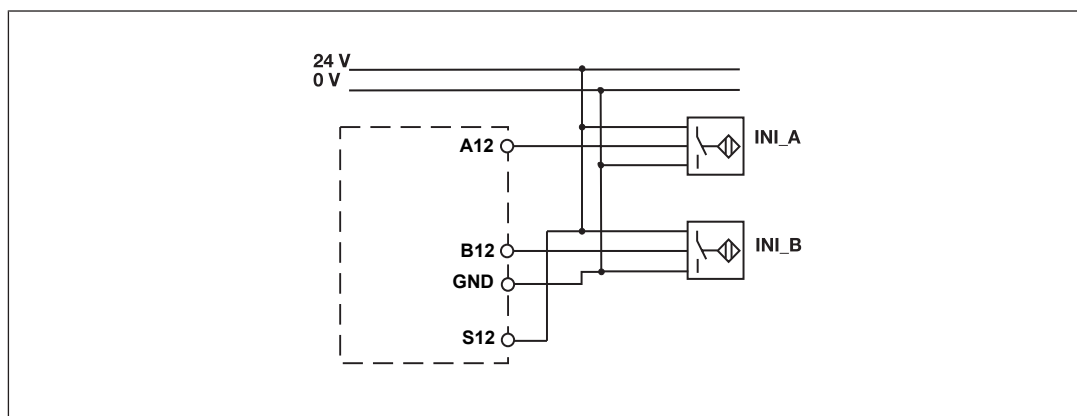
6.3 Raccordement des capteurs de proximité

Les combinaisons suivantes de capteurs de proximité peuvent être raccordées :

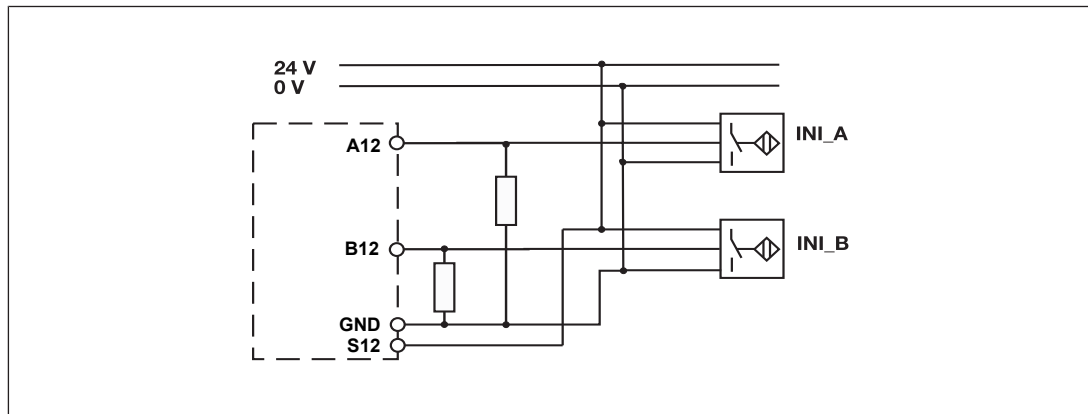
- ▶ A : pnp, B : pnp
- ▶ A : npn, B : npn
- ▶ A : pnp, B : npn
- ▶ A : npn, B : pnp

Veuillez tenir compte des points suivants lors du raccordement des capteurs de proximité :

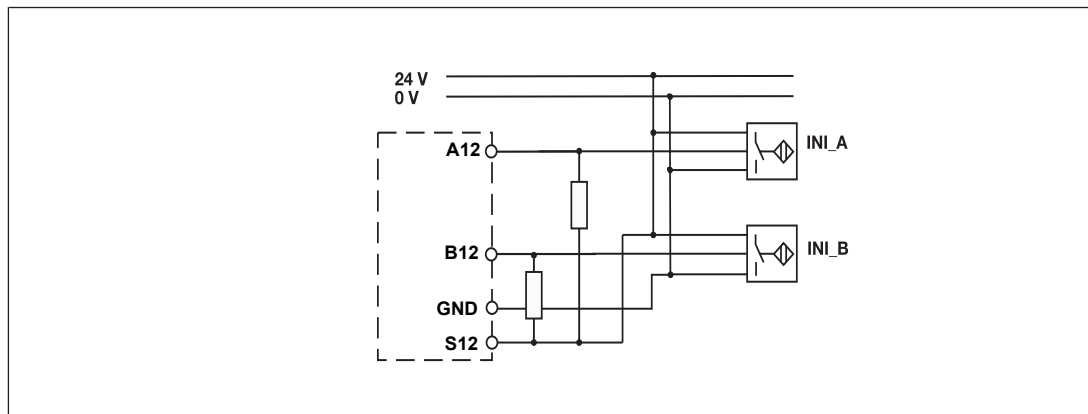
- ▶ Les capteurs de proximité peuvent être raccordés
 - aux bornes A12, B12, GND pour l'axe 1
ou
 - aux voies A, B et GND du connecteur femelle Mini IO (X12 pour l'axe 1).
- ▶ La voie S (S12) devrait être utilisée pour la surveillance de la tension d'alimentation (voir le schéma). Il est possible de saisir dans le menu une plage de tensions autorisées.
- ▶ Raccorder les capteurs de proximité au 24 V DC de l'alimentation.
- ▶ Tenez compte du chapitre « Câblage conforme à la CEM » pour le raccordement des capteurs de proximité.
- ▶ Si la longueur des câbles est importante, des signaux non exploitables peuvent se produire. Nous recommandons dans ce cas de raccorder une résistance entre les câbles de signaux, comme décrit dans les illustrations.
- ▶ Le raccordement des capteurs de proximité ne doit être effectué que selon la technique à trois fils et non pas selon la technique à deux fils.



Capteurs de proximité pnp avec résistance $R = 10\text{ k}\Omega$



Capteurs de proximité npn avec résistance $R = 47\text{ k}\Omega$



6.4 Raccordement d'un codeur

Lors du raccordement du codeur, procédez de la manière suivante :

- ▶ Le codeur peut être raccordé au moyen d'un adaptateur (exemple : MM A Mini-IO-CAB99) ou directement au PNOZ m EF 1MM.
- ▶ Utiliser uniquement des câbles blindés pour toutes les liaisons. À ce propos, tenez compte du chapitre « Câblage conforme à la CEM ».
- ▶ Toujours relier GND du codeur à GND du connecteur Mini-IO.
- ▶ Si les signaux du codeur ne se terminent pas dans le variateur de fréquences par une résistance de 120 ohms, les signaux du codeur doivent être terminés par une résistance $Z_0 = 120\text{ ohms}$ entre A et /A, B et /B, Z et /Z.
- ▶ Veuillez respecter les indications du fabricant de codeurs concernant la longueur max. des câbles recommandée, tout en tenant en compte
 - de la fréquence de sortie
 - de la tension d'alimentation
 - de la température de service
 - des sources de perturbations existantes

Pour calculer la longueur maximale des câbles, veuillez noter qu'il faut également prendre en compte la longueur du câble adaptateur.

**ATTENTION !**

Si le câble adaptateur est trop long et s'il existe des sources de perturbations externes, des erreurs de transmission peuvent se produire. Utilisez des câbles adaptateurs de moins de 5 m. Posez le câble adaptateur à distance d'éventuelles sources de perturbations, telles que, par exemple, les câbles qui sont reliés au moteur.

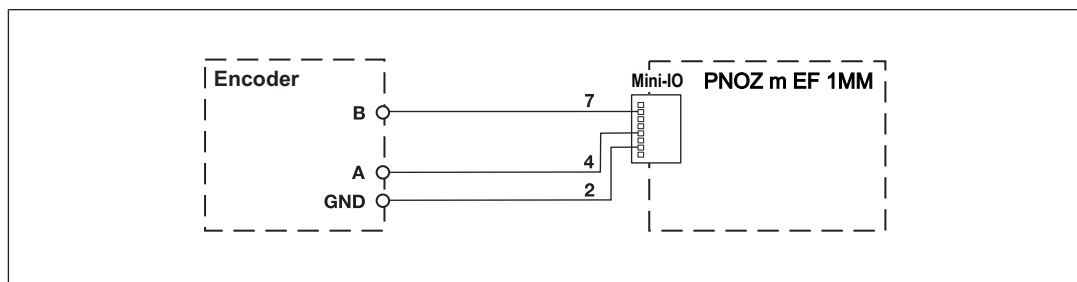
6.4.1 Raccorder un codeur

Types de codeurs :

- ▶ TTL sans complément
- ▶ HTL sans complément

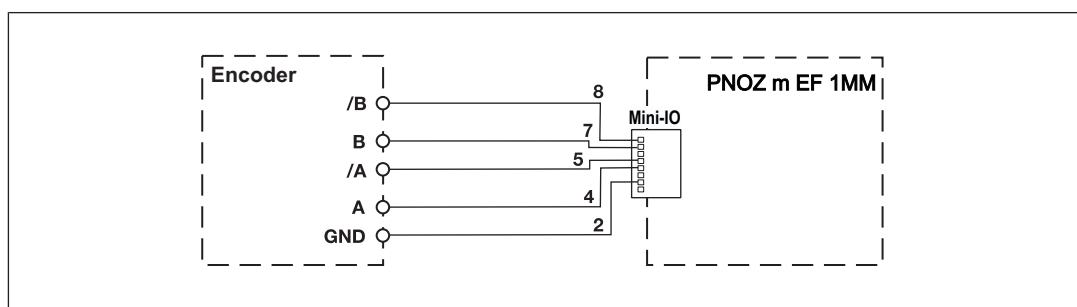
Tenez compte de ce qui suit :

- ▶ Les voies /A, /B, Z et /Z doivent rester libres.



Types de codeurs :

- ▶ TTL différentiel
- ▶ HTL différentiel
- ▶ sin/cos 1 Vss
- ▶ hipurface



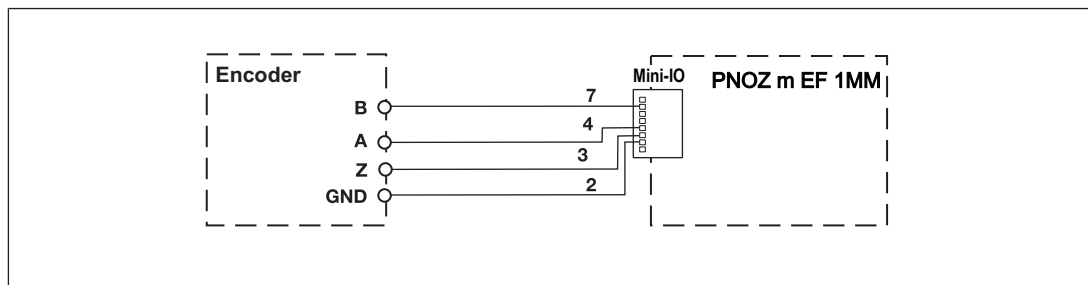
6.4.2 Raccorder un codeur avec index Z

Types de codeurs :

- ▶ TTL sans complément index Z
- ▶ HTL sans complément index Z

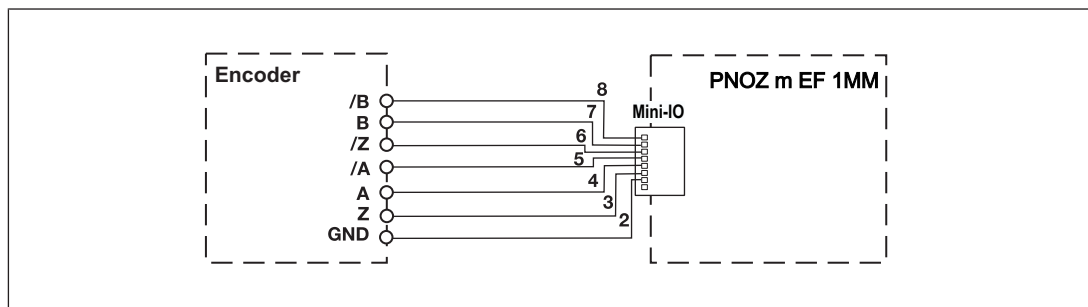
Tenez compte de ce qui suit :

- ▶ Les voies /A, /B et /Z doivent rester libres.



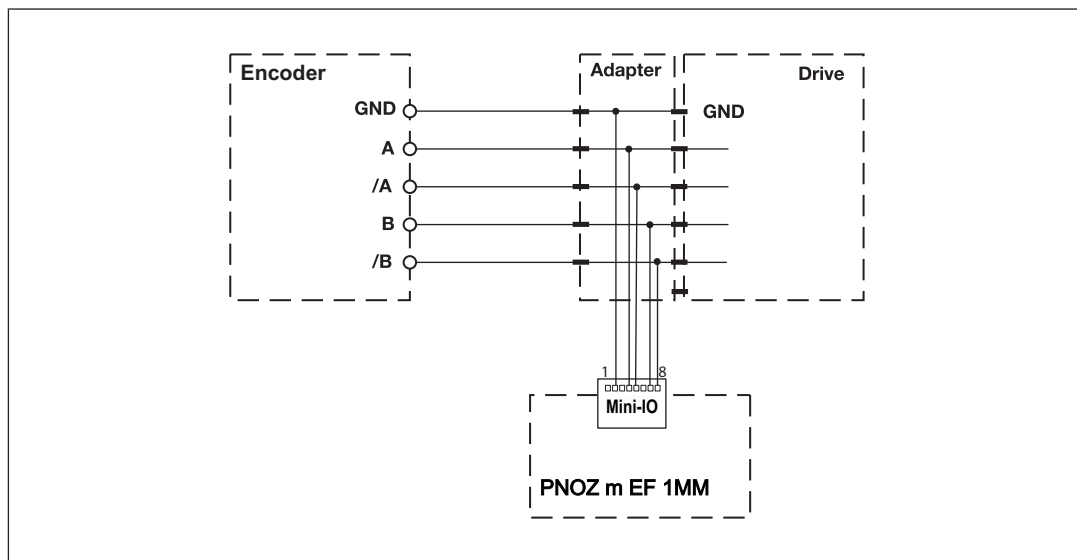
Types de codeurs :

- ▶ TTL différentiel index Z
- ▶ HTL différentiel index Z
- ▶ sin/cos 1 Vss index Z



6.4.3 Raccorder un codeur via un adaptateur

L'adaptateur (voir les [accessoires](#) [61]) est branché entre le codeur et l'entraînement. La sortie de l'adaptateur est reliée au connecteur femelle Mini-IO du PNOZ m EF 1MM.



6.5 Raccordement du capteur de proximité et du codeur

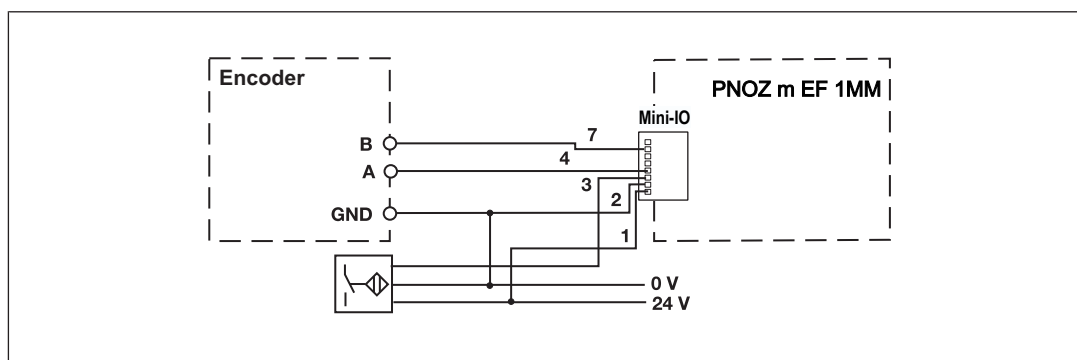
Tenez compte du chapitre « Câblage conforme à la CEM » pour le raccordement des codeurs et des capteurs de proximité.

Types de capteurs :

- ▶ Configuration : HTL sans complément avec fréquence Z Ini pnp
 - HTL sans complément (A,B) + Ini pnp (Z)
 - HTL sans complément (A,B) + HTL différentiel (A en tant que Z)
 - HTL sans complément (A,B) + HTL sans complément (A en tant que Z)
- ▶ Configuration : TTL sans complément avec fréquence Z Ini pnp
 - TTL sans complément (A,B) + Ini pnp (Z)
 - TTL sans complément (A,B) + HTL différentiel (A en tant que Z)
 - TTL sans complément (A,B) + HTL sans complément (A en tant que Z)

Tenez compte de ce qui suit :

Les voies /A, /B et /Z doivent rester libres.

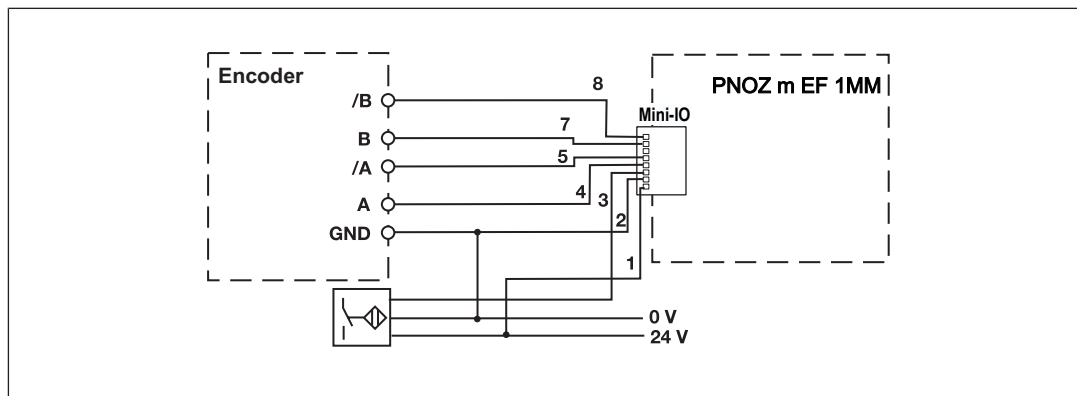


Types de capteurs :

- ▶ Configuration : TTL différentiel avec fréquence Z Ini pnp
 - TTL différentiel (A,/A,B,/B) + Ini pnp (Z)
 - TTL différentiel (A,/A,B,/B) + HTL différentiel (A en tant que Z)
 - TTL différentiel (A,/A,B,/B) + HTL sans complément (A en tant que Z)
- ▶ Configuration : HTL différentiel fréquence Z Ini pnp
 - HTL différentiel (A,/A,B,/B) + Ini pnp (Z)
 - HTL différentiel (A,/A,B,/B) + HTL différentiel (A en tant que Z)
 - HTL différentiel (A,/A,B,/B) + HTL sans complément (A en tant que Z)
- ▶ Configuration : sin/cos 1 Vss avec fréquence Z Ini pnp
 - sin/cos 1 Vss (A,/A,B,/B) + Ini pnp (Z)
 - sin/cos 1 Vss (A,/A,B,/B) + HTL différentiel (A en tant que Z)
 - sin/cos 1 Vss (A,/A,B,/B) + HTL sans complément (A en tant que Z)
- ▶ Configuration : hiperface avec fréquence Z Ini pnp
 - hiperface (A,/A,B,/B) + Ini pnp (Z)
 - hiperface (A,/A,B,/B) + HTL différentiel (A en tant que Z)
 - hiperface (A,/A,B,/B) + HTL sans complément (A en tant que Z)

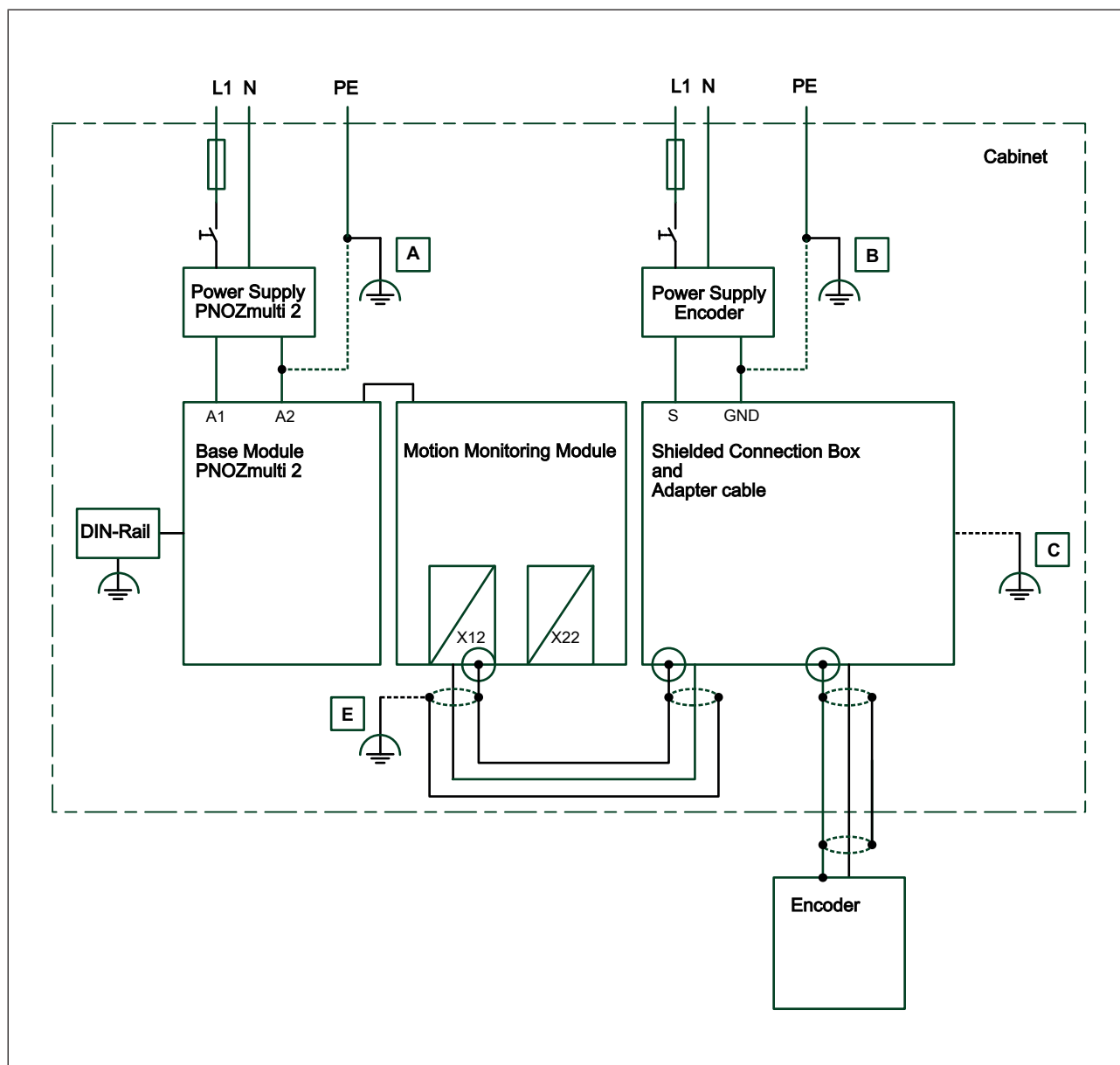
Tenez compte de ce qui suit :

La voie /Z doit rester libre !!



6.6 Câblage conforme à la CEM

Câblage conforme à la CEM pour le raccordement d'un codeur

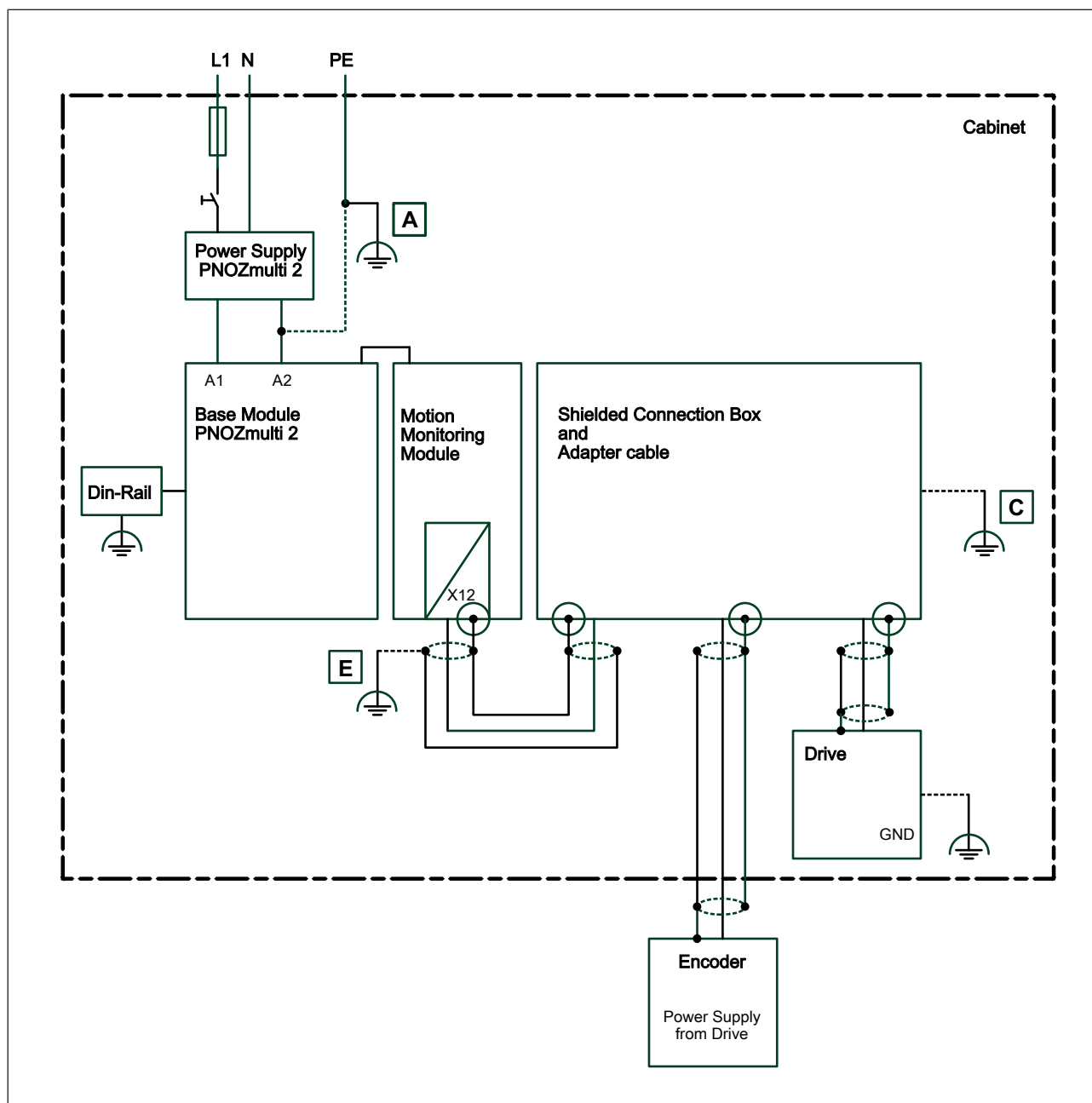


Pour éviter des perturbations CEM, nous recommandons de relier à la terre le blindage du câble du capteur à l'emplacement **C** ou **E**. En fonction de l'application, il peut cependant être utile d'établir la liaison à la mise à la terre à un autre emplacement (dans notre cas, **A** ou **B**).

Il faut éviter les boucles conductrices à l'extérieur du blindage.

Si on n'utilise pas de boîtier de raccordement blindé, le blindage doit être relié du capteur à l'unité de contrôle sans interruption.

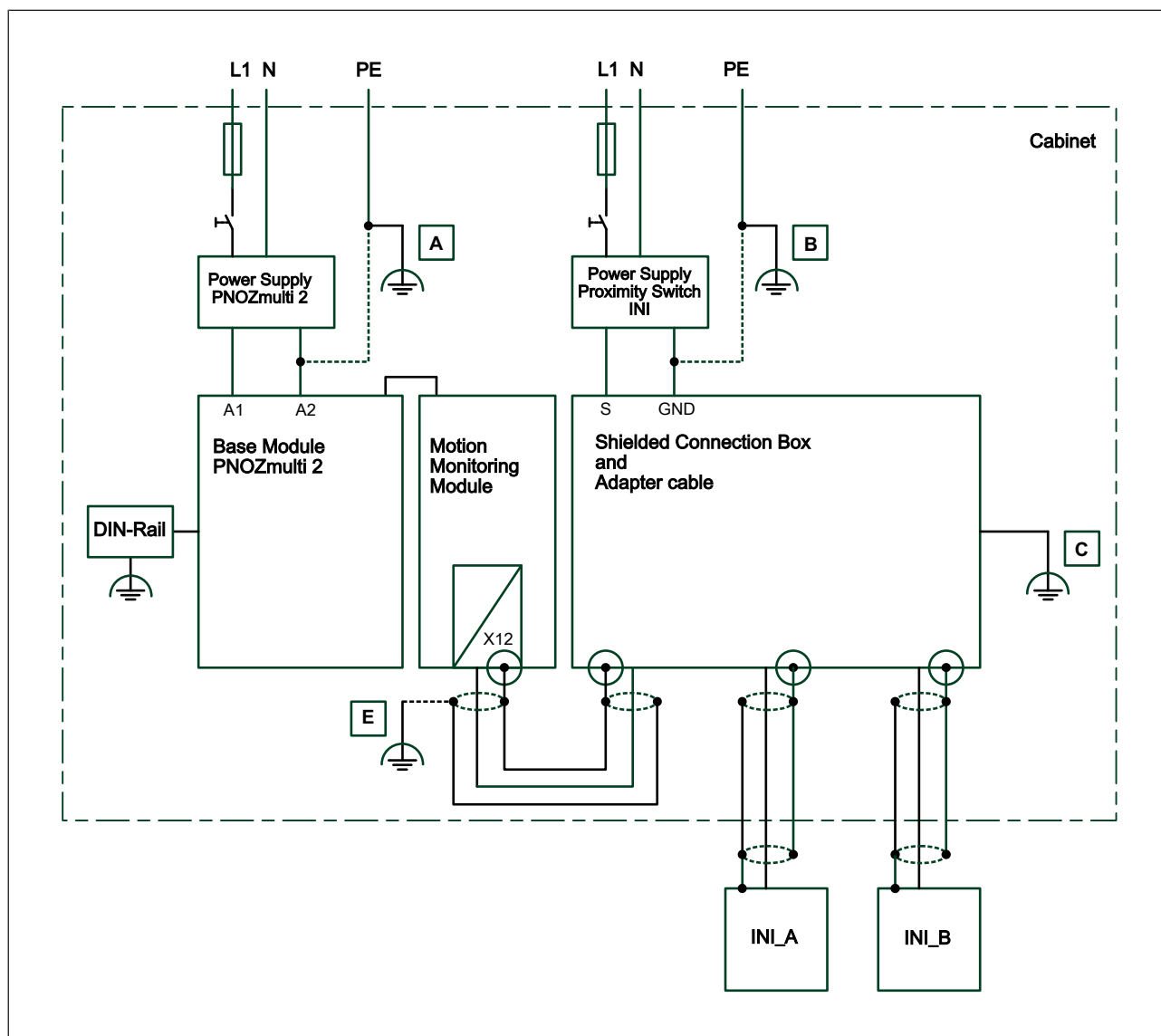
Câblage conforme à la CEM pour le raccordement d'un codeur avec entraînement



Pour éviter des perturbations CEM, nous recommandons de relier à la terre le blindage du câble du capteur à l'emplacement **C** ou **E**. En fonction de l'application, il peut cependant être utile d'établir la liaison à la mise à la terre à un autre emplacement (dans notre cas, **A**). Il faut éviter les boucles conductrices à l'extérieur du blindage.

Si on n'utilise pas de boîtier de raccordement blindé, le blindage doit être relié du capteur à l'unité de contrôle sans interruption.

Câblage conforme à la CEM pour le raccordement de 2 capteurs de proximité

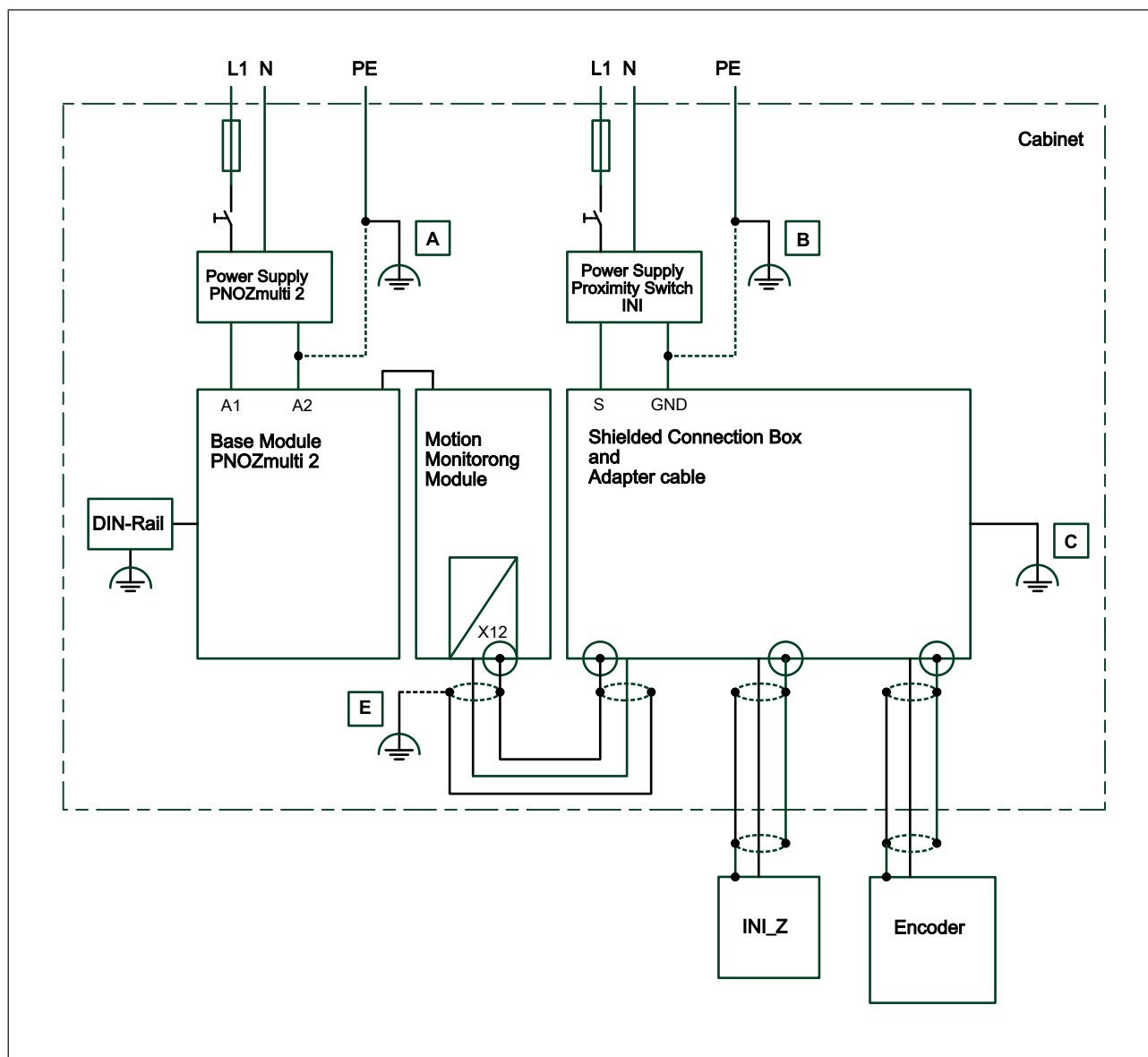


Pour éviter des perturbations CEM, nous recommandons de relier à la terre le blindage du câble du capteur à l'emplacement **C** ou **E**. En fonction de l'application, il peut cependant être utile d'établir la liaison à la mise à la terre à un autre emplacement (dans notre cas, **A** ou **B**).

Il faut éviter les boucles conductrices à l'extérieur du blindage.

Si on n'utilise pas de boîtier de raccordement blindé, le blindage doit être relié du capteur à l'unité de contrôle sans interruption.

Câblage conforme à la CEM pour le raccordement d'un codeur et d'un capteur de proximité



Pour éviter des perturbations CEM, nous recommandons de relier à la terre le blindage du câble du capteur à l'emplacement **C** ou **E**. En fonction de l'application, il peut cependant être utile d'établir la liaison à la mise à la terre à un autre emplacement (dans notre cas, **A** ou **B**).

Il faut éviter les boucles conductrices à l'extérieur du blindage.

Si on n'utilise pas de boîtier de raccordement blindé, le blindage doit être relié du capteur à l'unité de contrôle sans interruption.

6.7 Transférer un projet modifié dans le système PNOZmulti

Dès qu'un module d'extension supplémentaire a été lié au système, il est possible de modifier le projet à l'aide du PNOZmulti Configurator. Procédez comme décrit dans le manuel d'utilisation de l'appareil de base.

**IMPORTANT**

Lors de la mise en service et après chaque modification du programme, il convient de contrôler si les dispositifs de sécurité fonctionnent correctement.

7 Fonctionnement

Lors de la mise sous tension, le système de sécurité PNOZmulti prend en charge la configuration enregistrée sur la carte à puce ou sur la clé USB.

Les LEDs « POWER », « DIAG », « FAULT », « IFAULT » et « OFAULT » de l'appareil de base sont allumées.

Le module d'extension PNOZ m EF 1MM est prêt à fonctionner lorsque la LED Power s'allume.

7.1 Affichage-LED

Légende

-  LED allumée
 LED clignotante

Veuillez noter que les affichages peuvent aussi apparaître de manière combinée.

LED					Erreurs
Power	Run	Diag	Fault	Axis 1	
					Absence de tension d'alimentation
					Le module d'extension PNOZ m EF 1MM est à l'état STOP.
					Le module d'extension PNOZ m EF 1MM fonctionne correctement ; aucun axe n'est activé.
					L'axe n'est pas encore prêt.
					L'axe est configuré et fonctionne.
					Erreur interne au niveau du module d'extension PNOZ m EF 1MM ou du système complet. Le module d'extension se trouve à l'état de sécurité.
					Erreur externe au niveau du module d'extension PNOZ m EF 1MM ou du système complet. Le module d'extension se trouve à l'état de sécurité.
					Signal du capteur non plausible.
					Signal du capteur non plausible ou erreur interne.

7.2 Traitement en cas de signaux non plausibles du capteur

Les signaux non plausibles du capteur (exemple : différence de fréquence entre les voies A et B ou le rapport entre AB et Z est incorrect) n'entraînent pas un arrêt FS du système PNOZmulti.

L'erreur s'affiche cependant via les LEDs sur l'appareil et par une insertion dans la pile d'erreurs. Toutes les fonctions de sécurité qui concernent le Motion Monitoring sont désactivées. À l'aide de la réinitialisation globale, il est possible de réactiver les fonctions de sé-

curité si des signaux plausibles sont créés.

En fonction du cas de dysfonctionnement et de la fréquence présente, la détection d'un signal non plausible du capteur peut durer un certain temps.

8 Caractéristiques techniques

Généralités	
Homologations	BG, CCC, CE, EAC (Eurasian), TÜV, cULus Listed
Domaine d'application	Failsafe
Code du module	00E3h
Données électriques	
Tension d'alimentation	
pour	Alimentation du module
interne	via l'appareil de base
Tension	24 V
Type	DC
Consommation électrique	90 mA
Puissance absorbée	2 W
Puissance dissipée max. du module	2,2 W
Affichage des états	LED
Entrée du capteur de proximité	
Nombre d'entrées	2
Niveau des signaux des entrées	
Niveau des signaux à « 1 »	11 - 30 V
Niveau des signaux à « 0 »	0 - 3 V
Résistance d'entrée	22 kOhm
Plage de fréquences de l'entrée	0 - 5 kHz
Fréquence de surveillance configurable	
sans hystérésis	0.1 Hz - 5 kHz
Entrée du codeur incrémental	
Nombre d'entrées	1
Type de raccordement	Connecteur femelle Mini IO à 8 broches
Niveau des signaux des entrées	0,5 - 30 V _{ss}
Écart de phase des signaux différentiels A ₁ /A ₂ et B ₁ /B ₂	90° ±30°
Protection contre les surcharges	-50 - 65 V
Résistance d'entrée	20 kOhm
Plage de fréquences de l'entrée	0 - 500 kHz
Fréquence de surveillance configurable	
sans hystérésis	0.1 Hz - 500 kHz
Entrées	
Séparation du potentiel	oui
Temporisations	
Temps de réponse après dépassement des valeurs seuils	1/f _{ist} + 16 ms

Données sur l'environnement

Température d'utilisation

selon la norme **EN 60068-2-14**Plage de températures **0 - 60 °C**Convection forcée dans l'armoire électrique à partir de **55 °C**

Température de stockage

selon la norme **EN 60068-2-1/-2**Plage de températures **-25 - 70 °C**

Sollicitation due à l'humidité

selon la norme **EN 60068-2-30, EN 60068-2-78**

Condensation en fonctionnement

non autorisée

CEM

EN 61131-2

Vibrations

selon la norme **EN 60068-2-6**Fréquence **5 - 150 Hz**Accélération **1g**

Sollicitation aux chocs

selon la norme **EN 60068-2-27**Accélération **15g**Durée **11 ms**

Hauteur max. de fonctionnement au-dessus du niveau de la mer

2000 m

Lignes de fuites et distances explosives

selon la norme **EN 61131-2**Catégorie de surtensions **II**Niveau d'encrassement **2**

Tension assignée d'isolement

30 V

Indice de protection

selon la norme **EN 60529**Lieu d'implantation (exemple : armoire) **IP54**Boîtier **IP20**Borniers **IP20****Séparation du potentiel**

Séparation du potentiel entre

Capteur et tension du système

Type de séparation du potentiel

Isolement fonctionnel

Tension assignée de tenue aux chocs

2500 V**Données mécaniques**

Position de montage

horizontal sur support profilé

Rail DIN

Support profilé **35 x 7,5 EN 50022**Largeur de passage **27 mm**

Matériau

Partie inférieure **PC**Face avant **PC**Partie supérieure **PC**

Données mécaniques	
Type de raccordement	Bornier à ressorts, bornier à vis
Type de fixation	débrochables
Section du fil avec borniers à vis	
1 conducteur flexible	0,25 - 2,5 mm², 24 - 12 AWG
2 câbles flexibles de même section sans embout ou avec embout TWIN	0,2 - 1,5 mm², 24 - 16 AWG
Couple de serrage avec borniers à vis	0,5 Nm
Section du fil avec borniers à ressorts : flexible avec / sans embout	
	0,2 - 2,5 mm², 24 - 12 AWG
Borniers à ressorts : points de raccordement pour chaque borne	2
Longueur de dénudation pour les borniers à ressorts	9 mm
Dimensions	
Hauteur	101,4 mm
Largeur	22,5 mm
Profondeur	111 mm
Poids	90 g

Si des normes sont indiquées sans date, on retiendra la dernière version 2013-01.

8.1 Données de sécurité

Mode de fonctionnement	EN ISO 138 49-1: 2015 PL	EN ISO 138 49-1: 2015 Catégorie	EN CEI 620 61 SIL CL	EN CEI 620 61 PFH _D [1/h]	CEI 61511 SIL	CEI 61511 PFD	EN ISO 138 49-1: 2015 T _M [an]
Surveillance 1 codeur	PL d	Cat. 2	SIL CL 2	1,80E-08	SIL 2	1,58E-03	20
Surveillance 2 codeurs	PL e	Cat. 3	SIL CL 3	1,01E-09	SIL 3	8,41E-05	20
Surveillance du codeur de sécurité	PL e	Cat. 4	SIL CL 3	2,35E-09	SIL 3	2,04E-04	20
Logique	PL e	Cat. 4	SIL CL 3	3,37E-10	SIL 3	2,88E-05	20

Toutes les unités utilisées dans une fonction de sécurité doivent être prises en compte dans le calcul des caractéristiques de sécurité.



INFORMATIONS

Les valeurs SIL / PL d'une fonction de sécurité ne sont **pas** identiques aux valeurs SIL / PL des appareils utilisés et peuvent diverger de celles-ci. Pour le calcul des valeurs SIL / PL de la fonction de sécurité, nous recommandons le logiciel PAScal.

9 Données complémentaires

9.1 Catégories de sécurité

9.1.1 Niveau de sécurité

Le niveau de sécurité maximal pouvant être atteint dépend entre autres du capteur, du câblage et du mode de fonctionnement du PNOZ m EF 1MM.



INFORMATIONS

Lors du calcul du niveau de sécurité, il faut tenir compte des caractéristiques techniques de sécurité du PNOZ m EF 1MM et de tous les autres appareils utilisés. Pour le calcul des valeurs SIL / PL de la fonction de sécurité, nous recommandons le logiciel PAScal.

Dans les évaluations suivantes de la sécurité, on prend uniquement en compte les sous-systèmes *Capteur* et PNOZ m EF 1MM. Le sous-système *Actionneur* dépend des applications et doit également être considéré dans son ensemble.

Indication des données de sécurité pour les sous-systèmes *Capteur* et PNOZ m EF 1MM

Exemple :

Sous-système Capteur			Sous-système PNOZ m EF 1MM	
Catégorie	MTTFd	DC	Mode de fonctionnement	PFH [1/h]
2	spécifique au fabricant	90 %	surveillance 1 capteur	1,83E-08

Les valeurs pour **Catégorie** et **DC** peuvent être fixées pour le sous-système Capteur avec les restrictions indiquées dans le chapitre correspondant. La valeur MTTFd doit être indiquée par le fabricant du capteur.

Les valeurs pour **DC** se réfèrent à la norme EN 61508.

Dans l'hypothèse où toutes les erreurs sont dangereuses, on peut affirmer que MTTF = MTTFd.

La donnée MTTF est une propriété du capteur qui ne peut être indiquée que par le fabricant.

Dynamisation forcée :

En cas de surveillance de capteurs avec des signaux de sorties rectangulaires (TTL, HTL) ou des capteurs de sécurité, l'axe doit être actionné dans un intervalle de 8 heures, de manière à produire un changement d'état sur toutes les voies raccordées.

Explication :

SRP/CS = Safety-related part of a control system (EN 13849-1, tableau 2)

9.1.2 Fonctions de sécurité

Les fonctions de surveillance de sécurité suivantes sont disponibles :

- ▶ Surveillance de sécurité de la vitesse (SSM)
- ▶ surveillance de sécurité de la plage de vitesses (SSR-M)
- ▶ Surveillance de la direction du mouvement de sécurité (SDI-M)
- ▶ Surveillance du maintien de l'arrêt de sécurité (SOS-M)
- ▶ Surveillance de l'arrêt de sécurité 1 (SS1-M)
- ▶ Surveillance de l'arrêt de sécurité 2 (SS2-M)
- ▶ Surveillance de la limitation de sécurité de l'accélération (SLA-M)
- ▶ Surveillance de la plage de limitation de sécurité de l'accélération (SAR-M)

Les fonctions de sécurité du PNOZ m EF 1MM sont des fonctions de surveillance qui affichent des dépassements de valeurs seuils définies par un signal de sortie de sécurité.

Si un dépassement de valeurs seuils est détecté au cours du fonctionnement conforme de la fonction de sécurité, la fonction de réponse (exemple : coupure de l'entraînement et commande d'un frein mécanique) doit être déterminée et appliquée par le concepteur de la machine / installation. Elle ne fait pas partie du PNOZ m EF 1MM.

Grâce aux fonctions de surveillance du PNOZ m EF 1MM, il est possible de réaliser des fonctions de sécurité qui sont établies dans la norme EN 61800-5-2 pour les systèmes de variateurs de vitesse électriques avec vitesse de rotation réglable.

Fonctions de sécurité selon l'EN 61800-5-2	Réalisation avec la fonction de surveillance du PNOZ m EF 1MM
Maintien de l'arrêt de sécurité (Safe operating stop, SOS)	Surveillance du maintien de l'arrêt de sécurité (SOS-M)
Plage de vitesses de sécurité (Safe speed range, SSR)	Surveillance de sécurité de la plage de vitesses (SSR-M)
Direction de sécurité (Safe direction, SDI)	Surveillance de la direction du mouvement de sécurité (SDI-M)
Surveillance de sécurité de la vitesse (Safe speed monitor, SSM)	Surveillance de sécurité de la vitesse (SSM)
Arrêt de sécurité 1 (Safe stop 1, SS1)	Surveillance de l'arrêt de sécurité 1 (SS1-M)
Arrêt de sécurité 2 (Safe stop 2, SS2)	Surveillance de l'arrêt de sécurité 2 (SS2-M)
Limitation de sécurité de l'accélération (Safely Limited Acceleration, SLA)	Surveillance de la limitation de sécurité de l'accélération (SLA-M)
Plage de limitation de sécurité de l'accélération (Safely Acceleration Range Monitoring, SAR)	Surveillance de la plage de limitation de sécurité de l'accélération (SAR-M)

9.1.3 Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur standard, sans exigences supplémentaires

9.1.3.1 Types de capteurs et signaux de sorties autorisés

Types de codeurs autorisés :

- ▶ Codeurs standard rotatifs
- ▶ Codeurs standard linéaires

Signaux de sorties autorisés :

- ▶ Signaux de sorties rectangulaires TTL, sans complément
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires TTL, différentiels
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires HTL, sans complément
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires HTL, différentiels
- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, tension de référence
- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, différentiels

9.1.3.2 Architecture technique de sécurité

Pour calculer la fonction de sécurité, vous avez besoin des données relatives au sous-système « capteur » et au sous-système « PNOZ m EF 1MM » :

Capteur			Sous-système PNOZ m EF 1MM	
Catégorie	MTTFd	DC	Mode de fonctionnement	PFH (1/h)
1*	spécifique au fabricant	0 %	surveillance 1 capteur	1,83E-08

Les valeurs pour **DC** se réfèrent à la norme EN 61508.

*La catégorie 1 est conforme à l'EN ISO 13849-1 uniquement si le capteur est un « composant éprouvé ».

9.1.3.3 Niveaux de sécurité à atteindre

Fonction de surveillance	PL selon l'EN ISO 13849-1: 2015	SIL CL selon l'EN CEI 62061
SOS-M SSR-M SDI-M SSM SS1-M SS2-M SLA-M SAR-M	PL c (cat. 1)	-

9.1.4 Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur standard, avec exclusion d'erreurs mécaniques

Selon l'EN 61800-5-2:2007, tableau D.16 (capteurs de mouvement et de position), des exclusions d'erreurs sont autorisées pour les erreurs dans la liaison mécanique entre le capteur et le moteur.

9.1.4.1 Types de capteurs et signaux de sorties autorisés

Types de codeurs autorisés :

- ▶ Codeurs standard rotatifs

Signaux de sorties autorisés :

- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, tension de référence
- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, différentiels



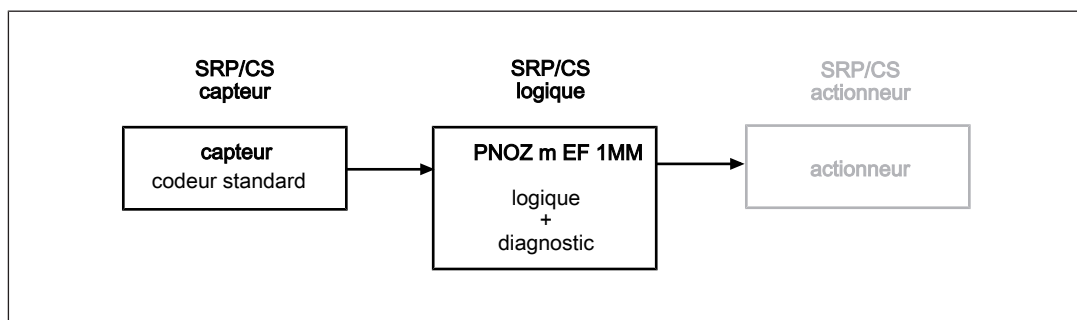
IMPORTANT

Les voies des signaux cos et sin doivent être générées indépendamment. Cela signifie que les signaux sinus et cosinus dans le codeur doivent être conduits de l'optique à l'interface dans des canaux indépendants.

Les deux voies de signaux ne doivent pas être générées par un processeur commun.

Un signal ne doit pas être dérivé par un autre signal via une commutation électronique.

9.1.4.2 Architecture technique de sécurité



Pour calculer la fonction de sécurité, vous avez besoin des données relatives au sous-système « capteur » et au sous-système « PNOZ m EF 1MM » :

Capteur			Sous-système PNOZ m EF 1MM	
Catégorie	MTTFd	DC	Mode de fonctionnement	PFH (1/h)
2	spécifique au fabricant	90 %	surveillance 1 capteur	1,83E-08

Les valeurs pour **DC** se réfèrent à la norme EN 61508.

9.1.4.3 Niveaux de sécurité à atteindre

Fonction de surveillance	PL selon l'EN ISO 13849-1:2015	SIL CL selon l'EN CEI 62061
SOS-M SSR-M SDI-M SSM SS1-M SS2-M SLA-M SAR-M	PL d (cat. 2)	2

9.1.5 Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur standard, avec diagnostic par la commande d'entraînement

La détection des erreurs du capteur (diagnostic pour le sous-système capteur via l'unité de contrôle) peut être complétée par une commande d'entraînement.

9.1.5.1 Types de capteurs et signaux de sorties autorisés

Types de capteurs autorisés :

- ▶ Codeurs standard rotatifs
- ▶ Codeurs standard linéaires

Signaux de sorties autorisés :

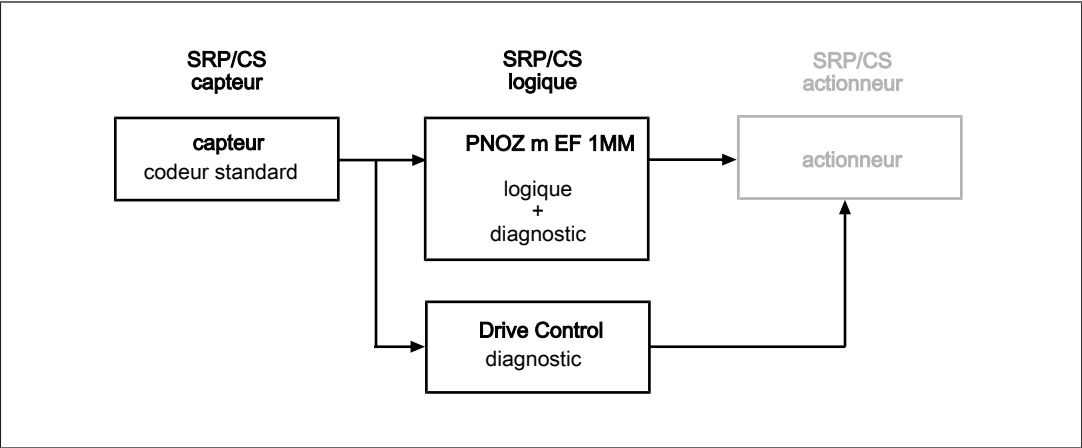
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires TTL, sans complément
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires TTL, différentiels
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires HTL, sans complément
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires HTL, différentiels
- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, tension de référence
- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, différentiels

9.1.5.2 Exigences relatives à la commande d'entraînement

- ▶ La boucle de régulation et la surveillance du moteur doivent être paramétrées de manière à garantir un fonctionnement stable.
La détection d'une erreur de poursuite (voir ci-dessous) doit pouvoir être efficace conformément aux exigences de la fonction de sécurité.
- ▶ Le moteur doit être exploité à l'aide d'une méthode de régulation à courant mémorisé, en fonction de la position du rotor (commande vectorielle). En cas d'arrêt de rotation des signaux des voies analogiques, la commande vectorielle entraîne un freinage et / ou arrêt du rotor.
- ▶ La commande de l'entraînement doit se situer dans le mode de fonctionnement régulation de position.

- ▶ Si une différence de régulation maximale est dépassée (comparaison valeur de consigne / valeur réelle), la commande de l'entraînement doit passer à l'état d'erreur et l'entraînement doit être arrêté (détection d'une erreur de poursuite). En réaction à l'erreur de poursuite détectée, le moteur devrait effectuer un arrêt asservi ou contrôlé.
- ▶ La détection des erreurs par la différence de régulation entraînant une coupure, doit satisfaire aux exigences de la fonction de sécurité, par exemple, en ce qui concerne les temps de réponse.
- ▶ La régulation de l'entraînement doit analyser les mêmes signaux incrémentaux / sin cos du codeur pour la régulation, qui sont également traités par l'unité de contrôle de sécurité (important avec des codeurs qui disposent d'une interface combinée analogique / digitale).

9.1.5.3 Architecture technique de sécurité



Pour calculer la fonction de sécurité, vous avez besoin des données relatives au sous-système « capteur » et au sous-système « PNOZ m EF 1MM » :

Capteur			Sous-système PNOZ m EF 1MM	
Catégorie	MTTFd	DC	Mode de fonctionnement	PFH (1/h)
2	spécifique au fabricant	90 %	surveillance 1 capteur	1,83E-08

Les valeurs pour **DC** se réfèrent à la norme EN 61508.

9.1.5.4 Niveaux de sécurité à atteindre

Fonction de surveillance	PL selon l'EN ISO 13849-1:2015	SIL CL selon l'EN CEI 62061
SOS-M SSR-M SDI-M SSM SS1-M SS2-M SLA-M SAR-M	PL d (cat. 2)	2

9.1.6 Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur de sécurité

Les codeurs de sécurité sont certifiés selon l'EN 61508, l'EN 13849 et l'EN 62061. Pour atteindre le niveau de sécurité indiqué par le codeur, il faut généralement que l'unité de contrôle de sécurité (PNOZ m EF 1MM) détecte les erreurs identifiées. Les exigences du codeur de sécurité en fonction de l'unité de contrôle figurent dans la documentation de l'utilisateur du codeur de sécurité. Le codeur et l'unité de contrôle doivent être adaptés l'un à l'autre.

9.1.6.1 Types de capteurs et signaux de sorties autorisés

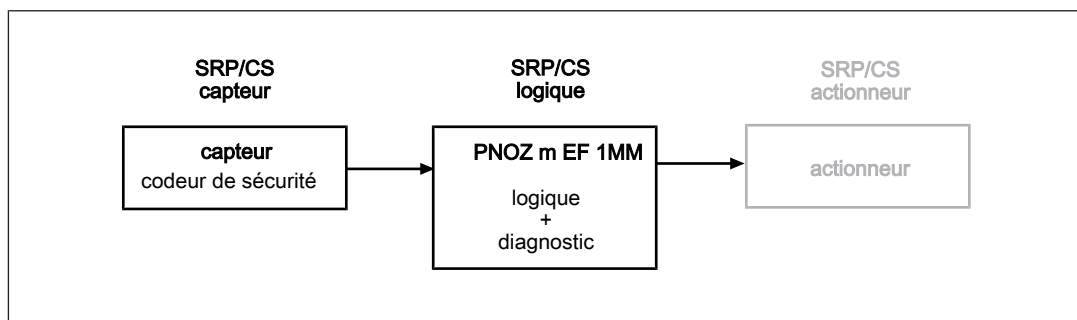
Types de codeurs autorisés :

- ▶ Codeurs de sécurité rotatifs
- ▶ Codeurs de sécurité linéaires

Signaux de sorties autorisés :

- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, tension de référence
- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, différentiels

9.1.6.2 Architecture technique de sécurité



Pour calculer la fonction de sécurité, vous avez besoin des données relatives au sous-système « capteur » et au sous-système « PNOZ m EF 1MM » :

Capteur			Sous-système PNOZ m EF 1MM	
PL	SIL	PFH (1/h)	Mode de fonctionnement	PFH (1/h)
voir fabricant			surveillance capteur de sécurité	2,69E-09

9.1.6.3

Niveaux de sécurité à atteindre

Fonction de surveillance	PL selon l'EN ISO 13849-1:2015	SIL CL selon l'EN CEI 62061
SOS-M SSR-M SDI-M SSM SS1-M SS2-M SLA-M SAR-M	PL e (cat. 4)	3

9.1.7

Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur de sécurité, avec index Z

Les codeurs de sécurité sont certifiés selon l'EN 61508, l'EN 13849 et l'EN 62061. Pour atteindre le niveau de sécurité indiqué par le codeur, il faut généralement que l'unité de contrôle de sécurité (PNOZ m EF 1MM) détecte les erreurs identifiées. Les exigences du codeur de sécurité en fonction de l'unité de contrôle figurent dans la documentation de l'utilisateur du codeur de sécurité. Le codeur et l'unité de contrôle doivent être adaptés l'un à l'autre.

9.1.7.1

Types de capteurs et signaux de sorties autorisés

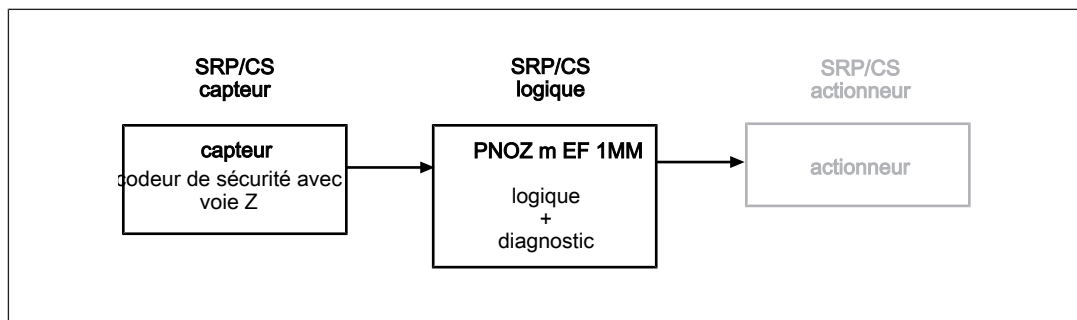
Types de codeurs autorisés :

- ▶ Codeurs de sécurité rotatifs
- ▶ Codeurs de sécurité linéaires

Signaux de sorties autorisés :

- ▶ Signaux de sorties rectangulaires TTL, différentiels avec index Z
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires HTL, différentiels avec index Z
- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, tension de référence avec index Z
- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, différentiels avec index Z

9.1.7.2 Architecture technique de sécurité



Pour calculer la fonction de sécurité, vous avez besoin des données relatives au sous-système « capteur » et au sous-système « PNOZ m EF 1MM » :

Capteur			Sous-système PNOZ m EF 1MM	
PL	SIL	PFH (1/h)	Mode de fonctionnement	PFH (1/h)
voir fabricant			surveillance 2 capteurs	1,35E-09

9.1.7.3 Niveaux de sécurité à atteindre

Fonction de surveillance	PL selon l'EN ISO 13849-1:2015	SIL CL selon l'EN CEI 62061
SOS-M	PL e (cat. 4)	3
SSR-M		
SDI-M		
SSM		
SS1-M		
SS2-M		
SLA-M		
SAR-M		

9.1.8 Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec un codeur standard et un capteur de proximité

La détection de la vitesse de rotation du codeur standard peut être vérifiée par un capteur de référence supplémentaire.

9.1.8.1 Types de capteurs et signaux de sorties autorisés

Codeurs standard

Types de codeurs autorisés :

- ▶ Codeurs standard rotatifs
- ▶ Codeurs standard linéaires

Signaux de sorties autorisés :

- ▶ Signaux de sorties rectangulaires TTL, sans complément
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires TTL, différentiels
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires HTL, sans complément
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires HTL, différentiels
- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, tension de référence
- ▶ Signaux de sorties sin/cos 1Vss, différentiels

Capteurs de référence

Types de codeurs autorisés :

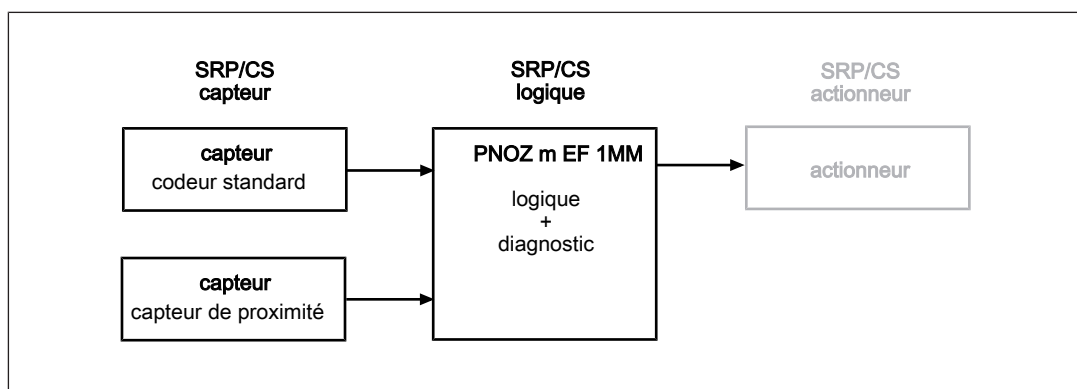
- ▶ Codeurs standard rotatifs
- ▶ Codeurs standard linéaires
- ▶ Capteurs de proximité inductifs

Signaux de sorties autorisés :

- ▶ Signaux de sorties rectangulaires HTL, sans complément
- ▶ Signaux de sorties rectangulaires 24 V, pnp

9.1.8.2

Architecture technique de sécurité



Pour calculer la fonction de sécurité, vous avez besoin des données relatives au sous-système « capteur » et au sous-système « PNOZ m EF 1MM » :

Capteur			Sous-système PNOZ m EF 1MM	
Catégorie	MTTFd	DC	Mode de fonctionnement	PFH (1/h)
4	spécifique au fabricant	90 %	surveillance 2 capteurs	1,35E-09

Dans le cas le plus défavorable, la donnée MTTFd du sous-système Capteur résulte de la valeur la plus mauvaise (la plus faible) des deux capteurs.

Les valeurs pour **DC** se réfèrent à la norme EN 61508.

9.1.8.3 Niveaux de sécurité à atteindre

Fonction de surveillance	PL selon l'EN ISO 13849-1:2015	SIL CL selon l'EN CEI 62061
SOS-M SDI-M SS2-M	PL c (cat. 1)	-
SSR-M SSM SS1-M SLA-M SAR-M	PL e (cat. 4)	3

Tenez compte de ce qui suit :

Pour le sous-système « capteur », une vitesse minimale doit être dépassée au sein de la dynamisation forcée.

La vitesse minimale dépend du rapport entre la fréquence sur les voies AB « f_{AB} » et la fréquence sur la voie Z « f_Z » présent dans votre configuration (voir PNOZmulti Configurator **Élément Motion Monitor**, valeur **Rapport calculé AB/Z**). Elle est déterminée comme suit :

- ▶ avec rapport $f_{AB}/f_Z \geq 1.0$
 $f_Z = 10 \text{ mHz}$ ou $f_{AB} = (f_{AB}/f_Z) \times 10 \text{ mHz}$
- ▶ avec rapport $f_{AB}/f_Z < 1.0$
 $f_{AB} = 10 \text{ mHz}$ ou $f_Z = 10 \text{ mHz} / (f_{AB}/f_Z)$

Une détection des erreurs de plausibilité a lieu au plus tard lorsque la mesure se situe en dehors du seuil de tolérance. La hauteur de la tolérance dépend du rapport entre la fréquence sur les voies AB « f_{AB} » et la fréquence sur la voie Z « f_Z » présent dans votre configuration (paramétrage **rapport f_{AB}/f_Z** dans le menu). Elle est déterminée comme suit :

- ▶ avec rapport $f_{AB}/f_Z \geq 1.0$
 $7,5 \text{ impulsion Z}$ ou $7,5 \times (f_{AB}/f_Z) \text{ impulsion AB}$
- ▶ avec rapport $f_{AB}/f_Z < 1.0$
 $4,5 \text{ impulsion AB}$ ou $4,5 / (f_{AB}/f_Z) \text{ impulsion Z}$

9.1.9 Caractéristiques de sécurité pour un fonctionnement avec 2 capteurs de proximité

9.1.9.1 Types de capteurs et signaux de sorties autorisés

Capteur standard

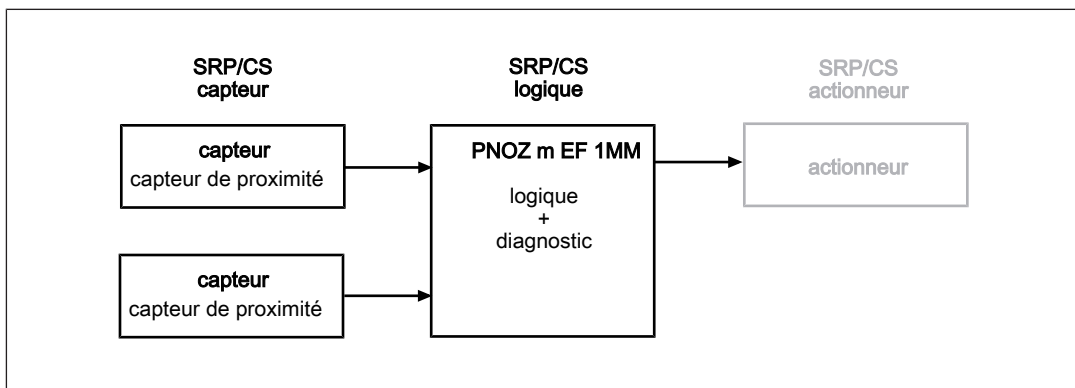
Types de capteurs autorisés :

- ▶ Capteurs de proximité inductifs

Niveaux de sorties autorisés :

- ▶ pnp
- ▶ npn

9.1.9.2 Architecture technique de sécurité



Pour calculer la fonction de sécurité, vous avez besoin des données relatives au sous-système « capteur » et au sous-système « PNOZ m EF 1MM » :

Capteur			Sous-système PNOZ m EF 1MM	
Catégorie	MTTFd	DC	Mode de fonctionnement	PFH (1/h)
4	spécifique au fabricant	90 %	surveillance 2 capteurs	1,35E-09

Dans le cas le plus défavorable, la donnée MTTFd du sous-système Capteur résulte de la valeur la plus mauvaise (la plus faible) des deux capteurs.

Les valeurs pour **DC** se réfèrent à la norme EN 61508.

9.1.9.3 Niveaux de sécurité à atteindre

Fonction de surveillance	PL selon l'EN ISO 13849-1:2015	SIL CL selon l'EN CEI 62061
SOS-M SDI-M SS2-M	-	-
SSR-M SSM SS1-M SLA-M SAR-M	PL e (cat. 4)	3

Tenez compte de ce qui suit :

Pour le sous-système capteur, des erreurs de cause commune (CCF, Common-Cause-Failures) sont possibles. Il faut effectuer une analyse appropriée.

Nous recommandons pour l'utilisation des capteurs de proximité 1 et 2 :

- ▶ l'application des différentes technologies / conceptions ou principes physiques (exemple : différents fabricants) et
- ▶ l'analyse de l'alimentation des capteurs par l'intermédiaire de la voie S

10 Références

10.1 Produit

Désignation	Caractéristiques	Référence
PNOZ m EF 1MM	Module d'extension	772 170

10.2 Accessoires

Borniers de raccordement

Désignation	Caractéristiques	Références
Spring terminals PNOZ mmcxp 1 pc.	Borniers à ressorts, 1 pièce	783 542
Screw terminals PNOZ mmcxp 1 pc.	Borniers à vis, 1 pièce	793 542

Fiches de terminaison, cavaliers de pontage

Désignation	Caractéristiques	Référence
PNOZ mm0.xp connector left	Cavaliers de pontage jaunes/noirs pour la liaison des modules, 10 pièces	779 260

Câbles adaptateurs

Désignation	Caractéristiques	Références
MM A MINI-IO CAB99	1,50 m	772 200
MM A MINI-IO CAB99	2,50 m	772 201
MM A MINI-IO CAB99	5,0 m	772 202
Désignation	Caractéristiques	Référence
PNOZ msi b4 Box	Boîtier de raccordement	773 845

