

Colibri 4.0 Nema 23

Schrittmotor mit integrierter Steuerung

QUALITÄT UND PRÄZISION

**Colibri 4.0- der integrierte Schrittmotor****Schrittmotor mit integrierter Elektronik und industriellen Kommunikationsschnittstellen**

- ✓ Kompakte Bauform mit integrierter Steuerung
- ✓ Industrial-Schnittstellen (Profinet, EtherNet/IP, EtherCAT, CANopen)
- ✓ Einfache PC-Konfiguration über Ethernet TCP/IP (ASCII) oder USB
- ✓ Energieeffiziente und präzise Positionierung



Gehäuse Variante: Standard



Gehäuse Variante: Kompakt

Der Colibri-Kompaktantrieb
vereint Motor und Steuerung in einer platzsparenden Einheit –
leistungsstark, effizient und bereit für moderne Positionieraufgaben.

Feature	Beschreibung
Schrittmotor mit integrierter Leistungselektronik	
Industrial-Schnittstellen	Profinet, EtherNet/IP, EtherCAT, CANopen
Konfigurationsschnittstelle	Ethernet TCP/IP oder USB (CANopen, EtherCAT) ermöglichen die direkte PC-Anbindung des Geräts über das mitgelieferte Windows-Tool Colibri40 Config. Die Schnittstelle eignet sich ebenfalls für einfache Applikationen, z. B. Labor- und Testanwendungen mit direkter PC-Ansteuerung. Integrierte Sicherheitsmechanismen, wie z. B. ein Heartbeat, gewährleisten einen zuverlässigen und überwachten Betrieb.
Integration Siemens-Welt	TIA-Bibliotheken und Funktionsbausteine im Lieferumfang enthalten
Optional	Schutzklasse IP54
Anschlüsse	Industrietaugliche M12-Anschlüsse (Standard)
Optionen	Bremse, Getriebe, Absolutwertgeber
Motorversorgung	24–48 VDC
Logikversorgung	Getrennt, 24 VDC
Optionale digitale E/A (24V)	Über separaten M12-Stecker, z. B. für Ventile oder Sensoren
Optionaler Sensorstecker	M8 für den direkten Anschluss des Referenzsensors
Optional STO Safety-Funktion	Safe Torque Off Funktion über 2 kanalige Abschaltung SIL3

Technische Daten-Übersicht

Baugröße		S	M	L
Versorgungsspannung Logik	[VDC]	24	24	24
Versorgungsspannung Motor	[VDC]	24-48	24-48	24-48
Stromaufnahme Logik max.	[A]	0,3	0,3	0,3
Stromaufnahme Motor max.	[A]	1,8	1,8	1,8
Haltemoment	[Nm]	0,6	1,2	2
Rotorträgheitsmoment	[kgcm ²]	0,14	0,29	0,52
max. Last axial	[N]	15	15	15
max. Last radial (vorne an der Wellenspitze)	[N]	75	75	75
Wellendurchmesser	[mm]	6,35	6,35	6,35
Schrittwinkel Vollschritt	[°]	1,8	1,8	1,8
Gewicht	[kg]	0,9	1,1	1,4
Temperaturbereich	[°C]	-10...+50	-10...+50	-10...+50
Schutzklasse	□	IP40 (IP54)*	IP40 (IP54)*	IP40 (IP54)*
Bremse		Optional (0.5A)	Optional (0.5A)	Optional (0.5A)
Inkrementalgeber		Standard	Standard	Standard
- Absolutwertgeber Multiturn		optional	optional	optional

*Optional

Weiterführende Informationen

Für weitergehende Informationen, detaillierte Beschreibungen sowie für Montage, Anschluss, Inbetriebnahme, Betrieb und Wartung sind die folgenden Dokumente **verbindlich zu beachten**:

- **Original-Betriebs- und Montageanleitung Colibri 4.0**
- **Schnittstellenbeschreibungen:**
 - Ethernet/IP – *Ethernet/IP_HB-Colibri_40*
 - PROFINET – *ProfiNET_HB-Colibri_40*
 - EtherCAT – *EtherCAT_HB-Colibri_40*
 - CANopen – *CANopenBeschreibung-Colibri40*
 - TCP/IP-ASCII – *Schnittstellenbeschreibung_ASCII Interpreter*

Diese Dokumente sind Bestandteil der technischen Dokumentation und bilden die Grundlage für einen sicheren und bestimmungsgemäßen Einsatz des Geräts.

STO – Safe Torque Off **OPTION**

Die integrierte Sicherheitsfunktion Safe Torque Off (STO) unterbricht im aktivierten Zustand die Energiezufuhr zum Motor vollständig und verhindert zuverlässig das Anlaufen sowie den Aufbau von Drehmoment. Die STO-Funktion ist zweikanalig mit redundanten Abschaltpfaden ausgeführt und erfüllt die Anforderungen der EN 61800-5-2. Die Entwicklung erfolgte gemäß IEC 61508 mit Ziellevel SIL 3.

Die Abschaltung erfolgt hardwareseitig über zwei separate STO-Eingänge. Ein Feedback-Ausgang signalisiert den aktuellen STO-Status an die übergeordnete Steuerung. Interne Diagnose- und Funktionstests gewährleisten eine kontinuierliche Überwachung der Sicherheitsfunktion.

Sicherheitskennwerte:

PFH = $1,5 \times 10^{-9}$ 1/h

*Hinweis: Diese Angaben dienen ausschließlich der Übersicht. Maßgeblich für Auslegung, Integration und sicherheitstechnische Bewertung ist das zugehörige **STO-Datenblatt**.*

Elektrischer Anschluss

Der Antrieb wird über 4xM12 Stecker angeschlossen, hierbei ist ein Verwechseln von Kabeln aufgrund der Codierung ausgeschlossen:

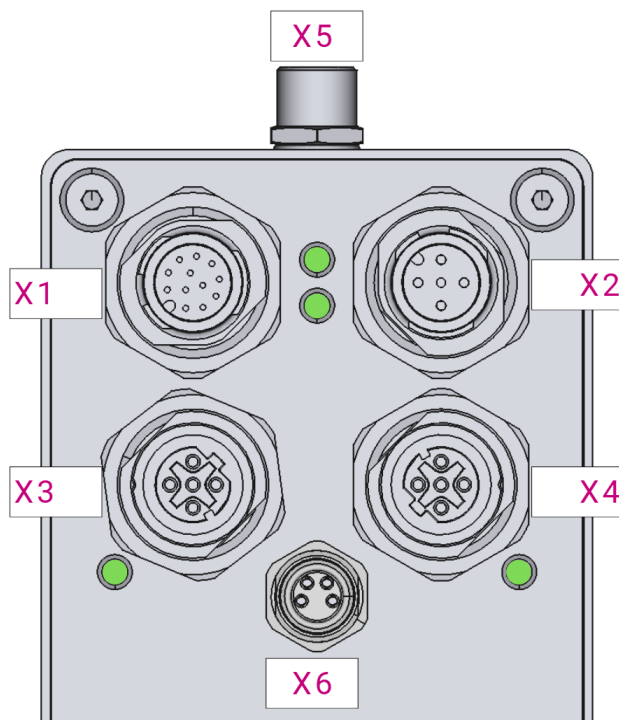
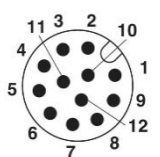


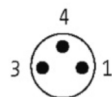
Abbildung 1: M12 Anschlüsse

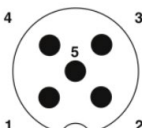
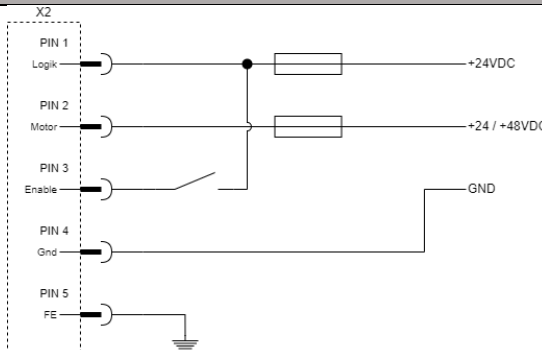
X1: I/O Port OPTION	Pin	Funktion	
	1	DA0	Digital Signal Output
	2	DA1	Digital Signal Output
	3	DA2	Digital Signal Output
	4	DA3	Digital Signal Output
	5	DI0	Digital Signal Input / parallel auf M8 nach oben möglich
	6	DI1	Digital Signal Input/ parallel auf M8 nach oben möglich
	7	DI2	Digital Signal Input
	8	DI3	Digital Signal Input
	9	DI4 oder STO IN1	Digital Signal Input oder STO IN1
	10	DI5 oder STO IN2	Digital Signal Input oder STO IN2
	11	DI6 oder STO FB	Digital Signal Input oder STO FB
	12	GND	
M12-Stecker, 12-polig A-kodiert			

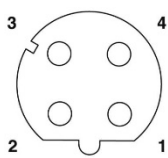
Colibri 4.0 Nema 23

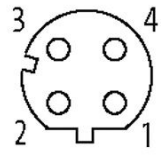
Schrittmotor mit integrierter Steuerung

An der Stelle X1 kann auch anstatt dem 12 Polige I/O Stecker ein M8 Sensoranschluss verbaut werden.

X1: OPTION Digital-Eingang auf M8	Pin	Funktion		Anschluss-Schema
Female 	1	24VDC	Sensor Versorgung max. 0.2A	
	3	GND		
	4	DI2	Digitaler Eingang 2	
M8-Buchse 3 pol., Digitaleingang auf separaten M8 für z.B. Referenzsensor				

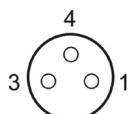
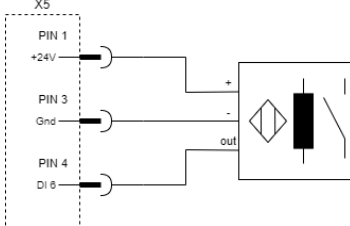
X2: Power	Pin	Funktion		Anschluss-Schema
	1	+24VDC	Logik Versorgung	X2 PIN 1 Logik PIN 2 Motor PIN 3 Enable PIN 4 Gnd PIN 5 FE 
	2	+24...48 VDC	Motor Versorgung	
	3	Motor Enable		
	4	GND		
	5	FE		
M12-Stecker, Leistung, 5-polig, A-kodiert				

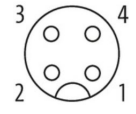
X3/X4: Ethernet	Pin	Funktion	
	1	TX+	Ethernet 1.1
	2	RX+	Ethernet 1.2
	3	TX-	Ethernet 1.3
	4	RX-	Ethernet 1.4
M12-Buchse, 4-polig, D-kodiert, für Profinet; EtherNET/IP; EtherCAT; TCP/IP(ASCII)			
X3 = Port 1			
X4 = Port 2			

X3: Diagnose	Pin	Funktion	
	1	---	
	2	RXD	
	3	GND	
	4	TXD	
	5	--	
M12 5 pol. D-kodiert Buchse TTL-Diagnose Schnittstelle bei CANopen			

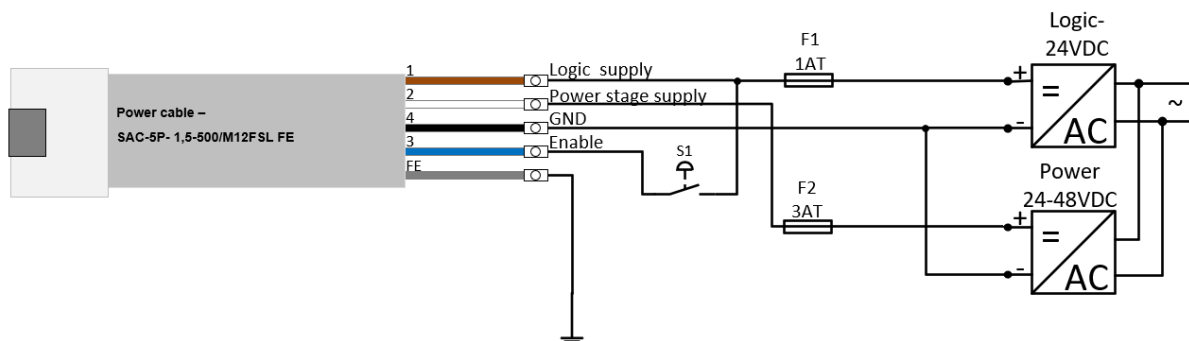
X4: CANopen	Pin	Funktion	
	1	Schirm	
	2	+5V	
	3	GND	

Female 	4	CAN-H	
	5	CAN-L	
M12 5 pol. A-kodiert Buchse			

X5: OPTION Digital-Eingang auf M8	Pin	Funktion		Anschluss-Schema
	1	24VDC	Sensor Versorgung max. 0.2A	
	3	GND		
	4	DI0	Digitaler Eingang 0	
M8-Buchse 3 pol., Digitaleingang auf separaten M8 für z.B. Referenzsensor				

X6: Diagnose	Pin	Funktion	
Female 	1	-	-
	2	RXD	
	3	GND	
	4	TXD	
M8-Buchse, TTL, 4-polig, a kodiert nur bei EtherCAT			

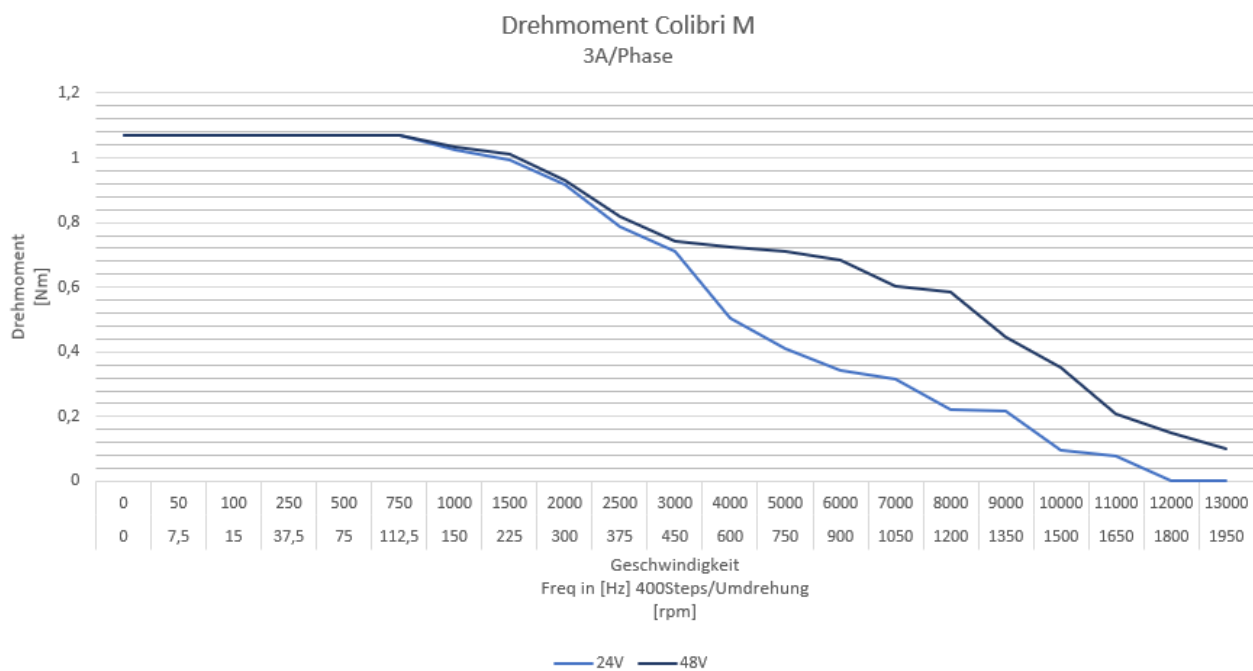
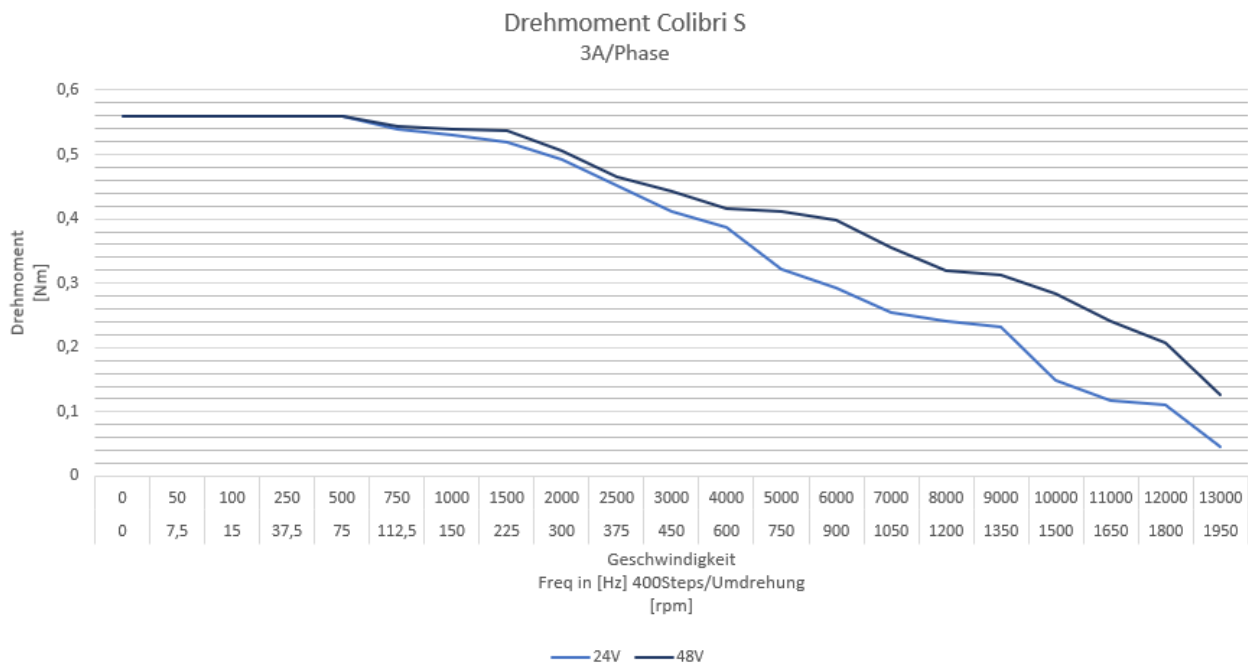
Beispielbeschaltung Power-Anschluss X2 über Power-Kabel SAC-5p-1,5-500/M12FSL FE

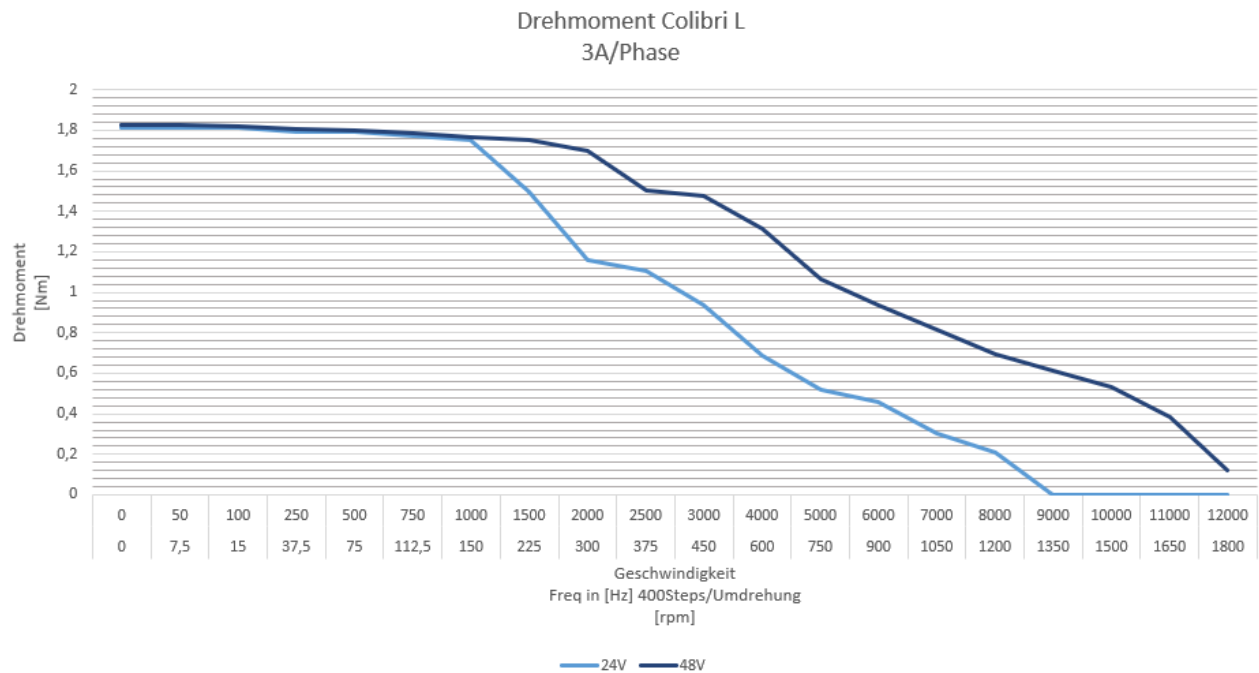


	- Die Logik- und Motor-Spannungsleitungen müssen jeweils mit einer entsprechenden Sicherung abgesichert werden - Über den Enable-Eingang kann direkt die Endstufe deaktiviert werden - Ein Kondensator zur Pufferung der Motorrückspannung ist bereits in der Steuerung enthalten. Dieser interne Schutz ist begrenzt, bei extremen Anwendungen müssen zusätzliche externe Schutzbeschaltungen vorgesehen werden.
---	---

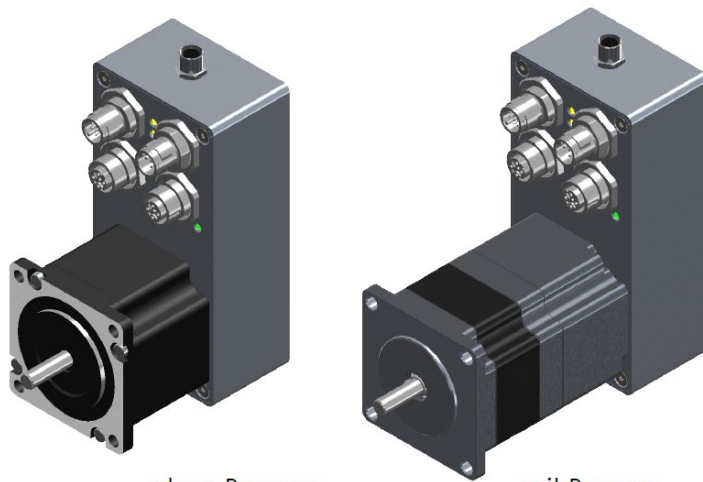
Einstellung CANopen Knoten Adresse über Codierschalter oder Software, Abschlusswiderstand zuschaltbar über DIP-Schalter. Weiterschleifen bei CANopen über zusätzlichen Y-Adapter, siehe Zubehör.

Drehmomentkurven



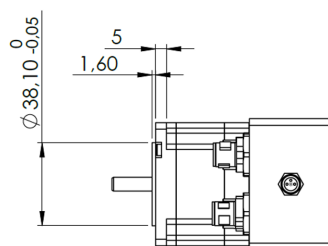
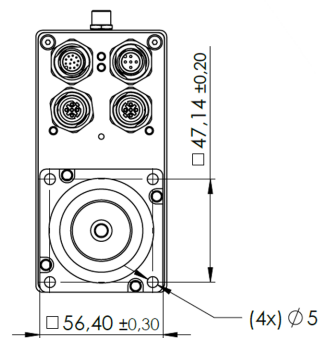
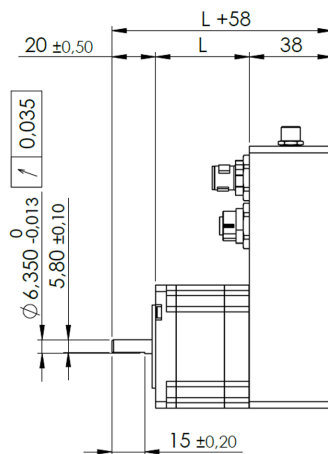
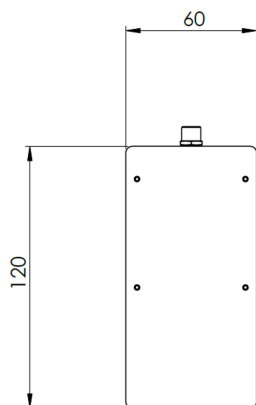


Maßblatt Gehäuse-Variante Standard



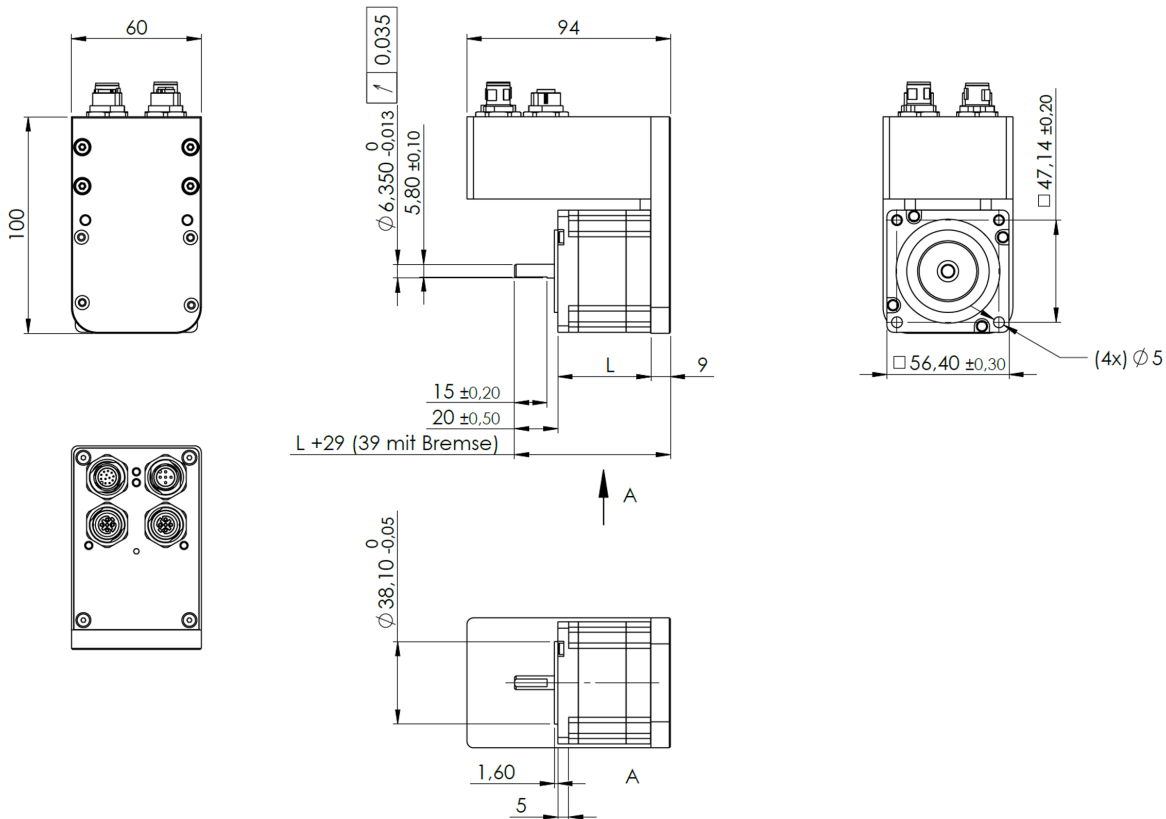
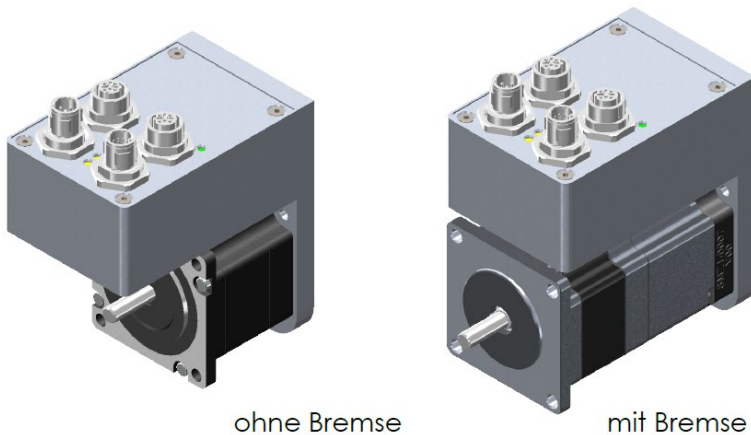
ohne Bremse

mit Bremse



Länge +- 2mm		S	M	L
L ohne Bremse	[mm]	43	54,7	78,2
L mit Bremse	[mm]	77,5	87,0	111

Maßblatt Gehäuse-Variante Kompakt



Länge +- 2mm		S	M	L
L ohne Bremse	[mm]	43	54,7	78,2
L mit Bremse	[mm]	87,5	97,0	121
L ohne Bremse mit Multiturgeber	[mm]	73	84,7	108,2
L mit Bremse mit Multiturgeber	[mm]	107,5	127	151

Typenschlüssel

Typenschlüssel Colibri 4.0

Stand: November 2025

	VC4	0	24	.	L	A	.	P	D	0	0	1	1	0	0
Colibri 4.0															
Gehäuse-Variante															
0	Standard (V1)														
1	Kompakt (V2)														
4	Stecker nach hinten														
9	Sonderbauform														
Baugröße															
23	Nema 23														
24	Nema 24														
34	Nema 34														
Motorgröße															
S	S														
M	M														
L	L														
X	XL														
Motorversion															
A	Version 1														
B	Version 2														
C	Version 3														
D	Version 4														
Steuerung															
P	Profinet														
B	Profibus														
E	EtherNET/IP														
C	CANOpen														
I	EtherCat mit X6-DiagnoseStecker M8 4-polig TTL														
Drehgeber															
D	Inkremental														
A	Singleturn-Absolut														
P	Multiturn-Absolut														
Bremse															
0	Keine Bremse														
B	Haltebremse														
Anschluss X1															
0	Nicht verbaut														
1	M12 12-polig A-kodiert Stecker														
2	M8 3-polig Sensoranschluss (DI2)														
3	M12 12-polig A-kodiert Stecker STO integriert														
Anschluss X2															
1	M12 5-polig A-kodiert Stecker														
2	M12 5-polig L-kodiert Stecker														
Anschluss X3/X4															
1	2x M12 4-polig D-kodiert Buchse														
2	X3 M12 4-polig B-kodiert Stecker (Profibus IN)														
	X4 M12 4-polig B-kodiert Buchse (Profibus OUT)														
3	X3 M12 5-polig A-kodiert Buchse (CAN)														
	X4 M12 4-polig D-kodiert Buchse (Diagnose TTL)														
Anschluss X5															
0	Nicht verbaut														
1	1x M8 3-polig Buchse (DI0)														
2	2x M8 3-polig Buchse (DI0 & DI1) Nur bei N34														
Zusatz															
K	Kundenversion														
I	IP54+Schutzlack-Platine														
V	Vergossen (Vibrationsschutz)														

Abweichende Nummern kennzeichnen Sonderausführungen. Die Art der Sonderausführung ist im Bestelltext erläutert. Grau hinterlegte Bezeichnungen sind noch nicht verfügbar.

Gunda Automation GmbH

Colibri40-Datenblatt

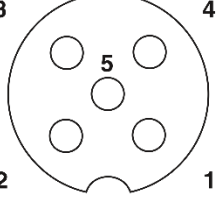
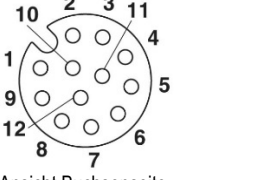
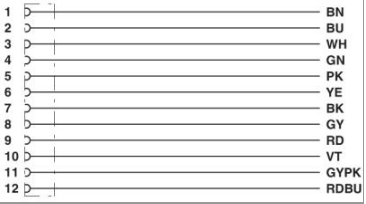
Seite 11 von 16

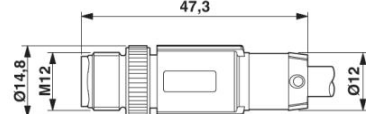
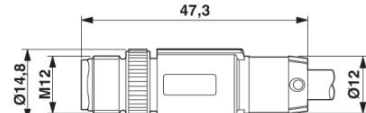
Gunda Automation GmbH
Stockäcker Str. 10
88281 Schlier

Tel +49 7529 9979 000
info@gunda-gmbh.de
www.gunda-automation.com

Dieses Datenblatt wurde mit Sorgfalt erstellt. Trotz sorgfältiger Prüfung aller Daten können wir für fehlerhafte oder unvollständige Daten keine Haftung übernehmen.

Zubehör

	Beschreibung	Länge:	Artikelnummer	Eigenschaften
	Powerkabel M12 Buchse gerade A-kodiert, 5-polig auf freies Leitungsende, 0,75mm² schleppkettentauglich	2m	VPWKM12A.BG5.0200	Außendurchmesser: 6,3 mm Biegeradius: >93,8 mm Ausgelegt für bis zu 2 Millionen Wechselbiegezyklen in der Energieführungskette. nach UL-Style 20549 Polbild Buchse M12, 5-polig  1 BN 2 WH 4 BK 3 BU 5 GY
		5m	VPWKM12A.BG5.0500	
		10m	VPWKM12A.BG5.1000	
		20m	VPWKM12A.BG5.2000	
	Signalkabel M12 Buchse gerade 12-polig, SPEEDCON, A-kodiert schleppkettentauglich	3m	VSIKM12A0300BG12014	Sensor-/Aktor-Kabel, 12x 0,14 mm² (Signalleitung), PUR halogenfrei, schwarz RAL 9005, freies Leitungsende, auf Buchse gerade M12 SPEEDCON, Kodierung: A, Polbild Buchse M12, 12-polig  Ansicht Buchsenseite Belegung:  1 BN 2 BU 3 WH 4 GN 5 PK 6 YE 7 BK 8 GY 9 RD 10 VT 11 GYPK 12 RDBU
		5m	VSIKM12A0500BG12014	
		10m	VSIKM12A1000BG12014	
		20m	VSIKM12A2000BG12014	
	Geschirmtes PROFINET Schleppkettenkabel M12/RJ45 schleppkettentauglich	2m	VKAPNM12RJ454P002	Geschirmtes PROFINET Schleppkettenkabel Netzwerkkabel, PROFINET CAT5 (100 MBit/s), CAT5 (100 MBit/s), 4-polig, PUR/FRNC halogenfrei, grün RAL 6018, geschirmt, Stecker gerade M12 / IP67, Kodierung: D, auf Stecker gerade RJ45 / IP20 Anzahl der Biegezyklen: 3000000 Biegeradius: 100 mm
		5m	VKAPNM12RJ454P005	
		10m	VKAPNM12RJ454P010	

				
	Geschirmtes PROFINET Schleppkettenkabel M12/M12 schleppkettentauglich	2m	VKAPNM12M124P002	Geschirmtes PROFINET Schleppkettenkabel Netzwerkkabel, PROFINET CAT5 (100 MBit/s), CAT5 (100 MBit/s), 4-polig, PUR/FRNC halogenfrei, grün RAL 6018, geschirmt, Stecker gerade M12 / IP67, Kodierung: D, auf Stecker gerade M12 / IP67 Anzahl der Biegezyklen 3000000 Biegeradius 100 mm 
		5m	VKAPNM12M124P005	
		10m	VKAPNM12M124P010	
	CANopen Kabel gerade M12-Buchse - auf offenes Ende	2-10m	VKACANM12FS5P-xxx	
	CANopen Kabel gerade M12-Stecker - auf offenes Ende	2-10m	VKACANM12SFS5P-xxx	
	CANopen Kabel Stecker/Buchse gerade M12/M12	2-10m	VKACANM12M125P-xxx	
	CANopen Y Verteiler M12 Stecker auf 1x M12 Buchse 1xM12 Stecker	0,2m	VKACANM12Y.200	In/Out CANopen
			VC40STARTERKIT00	Programmier-Inbetriebnahme-Kit PC-Software ColiWin40 GSDML-Dateien EDS-File Codesys-Beispiel (CAN) Tia-Beispiel (Profinet)
	Planetengetriebe PS04 bis 20Nm	1-Stufig 2-Stufig	VPS04Z.N23.06.1.xxx VPS04Z.N23.06.2.xxx	Einstufig: Untersetzungen von i=3 bis i=10 Zweistufig: Untersetzungen von i=9 bis i=100
	Planetengetriebe PS06 bis 52Nm	1-Stufig 2-Stufig	VPS06Z.N23.06.1.xxx VPS06Z.N23.06.2.016	Einstufig: Untersetzungen von i=3 bis i=10 Zweistufig: Untersetzungen von i=9 bis i=100

⚠ Sicherheitsinformationen für Colibri 4.0

Colibri 4.0 | VC4023.xxx.xxx.xxxxx | Version 01 | Ausgabe: 04.08.2023
Hersteller: Gunda Automation GmbH, Stockäcker Straße 10, 88281 Schlier-Wetzisreute
Fon: +49 (0) 7529 99 79 000 | E-Mail: info@gunda-gmbh.de | www.gunda-automation.de

Hinweis



Diese Sicherheitsinformation ersetzt nicht die ausführliche Original-Betriebs- und Montageanleitung des Colibri 4.0!

Weiterführende Informationen zum Funktionsumfang, sowie zu Transport, Lagerung, Montage, Inbetriebnahme, Betrieb, Sicherheit, Störungen, Wartung, Reinigung, Außerbetriebnahme, Demontage, Entsorgung und der EU-Konformitätserklärung des Colibri 4.0 befinden sich in der detaillierten Original-Betriebs- und Montageanleitung. Die ausführliche Original-Betriebs- und Montageanleitung finden sie unter:



<https://gunda-automation.de/>

⚠ Bestimmungsgemäße Verwendung

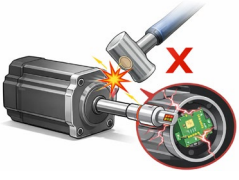
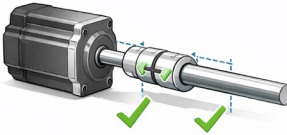
Die Betriebssicherheit des Colibri 4.0 ist nur gewährleistet, wenn dieser bestimmungsgemäß verwendet wird. Der Colibri 4.0 ist ein Schrittmotor mit integrierter Steuerung und ist ausschließlich als eine Antriebseinheit, die für alle Formen von Bewegungen, die in Maschinen eingesetzt werden, bestimmt. Der Colibri 4.0 darf nur von mit den Sicherheitsvorschriften vertrauten, geschulten und unterwiesenen Fachpersonal montiert, in Betrieb genommen werden. Der Colibri 4.0 darf ausschließlich im Rahmen seiner technischen Daten verwendet werden. Zur bestimmungsgemäßen Verwendung gehört auch das Einhalten der Vorgaben der technischen Daten, die Einhaltung der Original-Betriebs- & Montageanleitung sowie die Einhaltung der Wartungs- und Instandhaltungsvorschriften und die Einhaltung der national geltenden Sicherheits-, Arbeitsschutz- und Unfallverhütungsvorschriften. Jeder darüber hinausgehende Betrieb gilt als nicht bestimmungsgemäß. Der Einbau darf ausschließlich durch ausgebildetes Fachpersonal der Steuerungs-, Automatisierungs- und Antriebstechnik, das mit den geltenden staatlichen, regionalen und örtlichen Sicherheits- und Unfallverhütungsvorschriften vertraut ist, vorgenommen werden. Der Colibri 4.0 ist für den Einbau in eine Maschine, Anlage oder Vorrichtung vorgesehen, die Steuerung und Sicherheitseinrichtungen sind daher von der Maschine, Anlage oder Vorrichtung vorgegeben bzw. in ihr verbaut. Die Anbindung erfolgt durch einen Maschinenanlagenausrüster des Betreibers. Der Colibri 4.0 darf erst dann in Betrieb genommen werden, wenn festgestellt wurde, dass die Maschine, Anlage oder Vorrichtung, in die der Colibri 4.0 eingebaut werden soll, allen Sicherheitsanforderungen der Maschinenrichtlinie 2006/42/EG und weiteren zutreffenden Richtlinien und Normen entspricht. Es ist die Pflicht des Herstellers oder Inverkehrbringers, eine angemessene und vollständige Risikobeurteilung, Bewertung und Prüfung des Colibri 4.0 im Hinblick auf die jeweilige spezifische Anwendung oder Verwendung durchzuführen. Der Einsatzbereich des Colibri 4.0 ist der Bereich der Industrie. Für andere als die hier aufgeführte Verwendung ist der Colibri 4.0 nicht bestimmt und gilt als sachwidrige Verwendung. Insbesondere ist es verboten, defektes oder ungeeignetes Zubehör zu verwenden, den Colibri 4.0 zu betreiben, wenn die Sicherheitseinrichtungen deaktiviert, manipuliert oder defekt sind, den Colibri 4.0 zu betreiben, während sich nicht unterwiesene Personen im Gefahrenbereich aufhalten, den Colibri 4.0 in explosionsgefährdeter Atmosphäre zu betreiben, wie z. B., wenn brennbare Flüssigkeiten, Gase oder Staub vorhanden sind (die Ausrüstung erzeugt Funken, die den Staub oder die Dämpfe entzünden können), den Colibri 4.0 zu betreiben, wenn dieser nicht betriebsfertig ist oder abgeändert wurde, Gegenstände innerhalb oder auf dem Colibri 4.0 abzuliegen. Entfernen Sie alle Gegenstände, die sich innerhalb oder auf dem Colibri 4.0 befinden, auf den Colibri 4.0 aufzusteigen, den Colibri 4.0 zu öffnen, den Stecker des Colibri 4.0 unter Spannung zu trennen, den Colibri 4.0 Regen oder nassen Bedingungen auszusetzen (Wasser, das in den Colibri 4.0 eindringt, erhöht das Risiko eines Stromschlags). Zur bestimmungsgemäßen Verwendung gehört auch das Beachten aller Hinweise aus der Original-Betriebs- und Montageanleitung, das Verwenden von Betriebs- und Hilfsstoffen nach geltenden Sicherheitsvorschriften, die Einhaltung der staatlichen, regionalen und örtlichen Sicherheits- und Unfallverhütungsvorschriften und die Einhaltung der Betriebsbedingungen. Für alle Personen- und Sachschäden, die aus nicht bestimmungsgemäßer Verwendung entstehen, ist nicht der Hersteller, sondern der Betreiber des Colibri 4.0 verantwortlich. Die Nichtbeachtung der folgenden Sicherheitshinweise kann ernste Folgen haben.

⚠ Gefährdungen			
			
Am Colibri 4.0 bestehen Gefahren durch elektrische Energie, heiße Oberflächen, automatischen Anlauf, Einzug durch rotierende Bauteile, unzureichende Qualifikation und verwendete Hilfs- und Betriebsstoffe (Kugellagerfett).			
			

Montagehinweise (Kurzfassung)

Diese Hinweise dienen als Übersicht und ersetzen nicht die vollständige Betriebs- und Montageanleitung.

Mechanische Montage

		
Allgemeine Montagehinweise - Die Montage darf ausschließlich durch qualifiziertes Fachpersonal erfolgen. - Das Gerät ist auf einer ebenen, tragfähigen und vibrationsarmen Fläche zu montieren. - Der Antrieb ist spannungsfrei zu befestigen; die angegebenen Anzugsmomente sind einzuhalten. - Auf die Motorwelle dürfen keine unzulässigen axialen oder radialen Kräfte wirken. - Stöße oder Schläge auf die Motorwelle sind unbedingt zu vermeiden, da diese zu Schäden an der Motorlagerung sowie der integrierten Sensorik und Elektronik führen können. - Kupplungen und mechanische Anbindungselemente sind fluchtend zu montieren. - Es ist ein ausreichender Freiraum für Kühlung, Montage und Wartung sicherzustellen. - Bauliche Veränderungen am Gerät sind nicht zulässig. Besondere Hinweise zur Montage von Motor und Kupplung Beim Festziehen der Befestigungs-, Flansch- und Kupplungsschrauben ist sicherzustellen, dass keine Verspannung sowie keine axialen oder radialen Kräfte auf die Motorwelle wirken. Die Motorwelle muss während der gesamten Montage kraftfrei bleiben. Besondere Aufmerksamkeit ist beim Anziehen der vier Motorschrauben erforderlich: Ist die Kupplung bereits fixiert und der Motor liegt noch nicht plan am Winkel an, kann das Anziehen der Flanschschrauben den Motor axial gegen die Kupplung drücken. Dadurch entstehen unerwünschte axiale Kräfte, die zu Schäden an Motorlagerung, Motor sowie der integrierten Elektronik führen können. Empfohlene Montage-Reihenfolge 1. Motor spannungsfrei und plan am Winkel ausrichten 2. Flanschschrauben gleichmäßig anziehen 3. Kupplung erst anschließend endgültig festziehen 4. Sicherstellen, dass die Motorwelle axial und radial kraftfrei bleibt Ein Nichtbeachten kann zur Zerstörung des Motors und der integrierten Sensorik und Elektronik führen.		

Elektrischer Anschluss

- Der elektrische Anschluss darf nur im spannungsfreien Zustand erfolgen.
- Die zulässigen Versorgungsspannungen sind einzuhalten (Logikversorgung: 24 VDC, Motorversorgung: 24–48 VDC).
- Logik- und Motorspannung sind getrennt zu führen.
- Steckverbindungen dürfen nicht unter Spannung gesteckt oder getrennt werden.
- Erdung, Funktionserde sowie Schirmung sind gemäß den geltenden EMV-Vorgaben auszuführen.
- Digitale Ein- und Ausgänge sind entsprechend der Parametrierung zu konfigurieren.

Sicherheit und bestimmungsgemäße Verwendung

- Das Gerät darf nur innerhalb der in den technischen Daten festgelegten Grenzwerte betrieben werden.
- Der Einsatz ist ausschließlich im industriellen Umfeld zulässig.
- Die Inbetriebnahme darf erst erfolgen, nachdem festgestellt wurde, dass die Maschine oder Anlage den einschlägigen Richtlinien und Normen (z. B. Maschinenrichtlinie 2006/42/EG) entspricht.
- Weiterführende Informationen sind der Original-Betriebs- und Montageanleitung zu entnehmen.