

N6-1-1... , N6-2-1...





Kurzanleitung

Original: de

Nanotec Electronic GmbH & Co. KG

Kapellenstraße 6

85622 Feldkirchen, Deutschland

Version 1.0.1

Tel. +49 89 900 686-0

Fax +49 89 900 686-50

info@nanotec.de

Einleitung

Die *N6* ist eine Steuerung für den *Open Loop*- oder *Closed Loop*-Betrieb von Schrittmotoren und den *Closed Loop*-Betrieb von BLDC- Motoren.

Dieses Handbuch beschreibt die Funktionen der Steuerung und die verfügbaren Betriebsmodi. Weiterhin wird gezeigt, wie Sie die Steuerung über die Kommunikationsschnittstelle ansprechen und programmieren können.

Weitere Informationen zum Produkt finden Sie auf www.nanotec.com.

Urheberrecht

© 2013 – 2026 Nanotec Electronic GmbH & Co. KG. Alle Rechte vorbehalten.



Bestimmungsgemäße Verwendung

Die *N6* dient der Steuerung von Schritt- und BLDC-Motoren und findet Verwendung als Komponente von Antriebssystemen in vielfältigen Industrieanwendungen.

Verwenden Sie das Produkt bestimmungsgemäß innerhalb der durch die technischen Daten definierten Grenzen (siehe insbesondere **Zulässige Betriebsspannung**) und unter den freigegebenen **Umgebungsbedingungen**.

Mit Ausnahme der Produktvarianten , welche die Sicherheitsfunktion *STO* (Safe Torque Off) unterstützen, darf dieses Nanotec-Produkt unter keinen Umständen als Sicherheitsbauteil in ein Produkt oder eine Anlage integriert werden.

Alle Produkte, in denen eine von Nanotec hergestellte Komponente enthalten ist, müssen bei Übergabe an Endnutzer entsprechende Warnhinweise samt Anleitung für sichere Verwendung und sicheren Betrieb enthalten. Alle von Nanotec bereitgestellten Warnhinweise müssen unmittelbar an den Endnutzer weitergegeben werden.

Zielgruppe und Qualifikation

Das Produkt und diese Dokumentation richten sich an technisch geschulte Fachkräfte wie Entwicklungsingenieure, Anlagenkonstrukteure, Monteure/ Servicekräfte und Applikationsingenieure.

Nur Fachkräfte dürfen das Produkt installieren, programmieren und in Betrieb nehmen. Fachkräfte sind Personen, die

- eine entsprechende Ausbildung und Erfahrung im Umgang mit Motoren und deren Steuerung haben,
- den Inhalt dieses technischen Handbuchs kennen und verstehen,
- die geltenden Vorschriften kennen.

Gewährleistung und Haftungsausschluss

Nanotec haftet nicht für Schäden und Fehlfunktion durch Montagefehler, Nichtbeachten dieses Dokuments oder sachwidrige Reparatur. Verantwortlich für Auswahl, Betrieb, Nutzung unserer Produkte sind Anlagenkonstrukteur, Betreiber und Nutzer. Nanotec verantwortet keine Produktintegration im Endsystem. Es gelten die allgemeinen Geschäftsbedingungen auf www.nanotec.de. **Anm.:** Produktumbau / -änderung, sowie das Öffnen sind untersagt.

Mitgeltende Vorschriften

Neben diesem technischen Handbuch sind folgende Vorschriften zu beachten:

- Unfallverhütungsvorschriften
- örtliche Vorschriften zur Arbeitssicherheit

EU-Richtlinien zur Produktsicherheit

Folgende EU-Richtlinien wurden beachtet:

- RoHS-Richtlinie (2011/65/EU, 2015/863/EU)
- Für die Produktvarianten, welche die Sicherheitsfunktion *STO* (Safe Torque Off) unterstützen (N6-....-**S**... : Maschinenrichtlinie (2006/42/EG)

Sicherheits- und Warnhinweise



HINWEIS

Beschädigung der Steuerung!

Ein Wechsel der Verdrahtung im Betrieb kann die Steuerung beschädigen.

► Ändern Sie die Verdrahtung nur im spannungsfreien Zustand und warten Sie nach dem Abschalten, bis sich die Kondensatoren entladen haben.



HINWEIS

Beschädigung der Steuerung durch Erregerspannung des Motors!

Während des Betriebs können Spannungsspitzen die Steuerung beschädigen.

► Verbauen Sie geeignete Schaltungen (z. B. Stützkondensator), die Spannungsspitzen abbauen.



HINWEIS

Beschädigung der Elektronik durch unsachgemäßen Umgang mit ESD-empfindlichen Bauteilen!

Das Gerät enthält Bauteile, die empfindlich gegen elektrostatische Entladung sind. Unsachgemäßer Umgang kann das Gerät beschädigen.

► Beachten Sie die Grundprinzipien des ESD-Schutzes beim Umgang mit dem Gerät.

Technische Daten und Anschlussbelegung

Umgebungsbedingungen

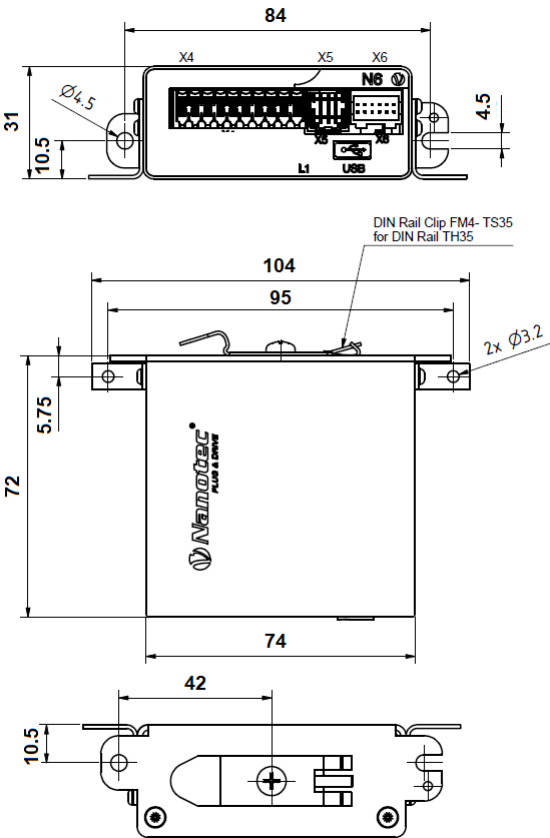
Umgebungsbedingung	Wert
Schutzklasse	IP20
Verschmutzungsgrad	2
Umgebungstemperatur (Betrieb)	-10 ... +40°C
Umgebungstemperatur (Lagerung und Transport)	-20 ... +85°C
Rel.Luftfeuchtigkeit (Betrieb), nicht kondensierend	0 ... 95 %
Rel. Luftfeuchtigkeit (Lagerung und Transport), nicht kondensierend	0 ... 90 %
Abs.. Luftfeuchtigkeit (Lagerung und Transport), nicht kondensierend	30 g/m ³
Max. Aufstellhöhe über <i>NN</i>	2000 m (Leistungseinschränkung ab 1000 m: -1%/100 m)
Max. Aufstellhöhe über <i>NN</i> (Lagerung und Transport)	3000 m

Elektrische Eigenschaften und technische Daten

Eigenschaft	Beschreibung/Wert
Betriebsspannung	12 V -5%...57,6 V DC
Nennstrom	6 A _{eff}
Spitzenstrom	N6-1-... (<i>low current</i>): 6 A _{eff} N6-2-... (<i>high current</i>): 18 A _{eff} für 5 Sekunden
Kommutierung	Schrittmotor Open Loop, Schrittmotor Closed Loop mit Encoder, BLDC-Motor Closed Loop mit Hall Sensor und BLDC-Motor Closed Loop mit Encoder
Betriebsmodi	<i>Profile Position Mode, Profile Velocity Mode, Profile Torque Mode, Homing Mode, Interpolated Position Mode, Cyclic Sync Position Mode, Cyclic Sync Velocity Mode, Cyclic Synchronous Torque Mode, Takt-Richtung-Modus</i>
Sollwertvorgabe/ Programmierung	<i>EtherCAT, Takt-Richtung, Analog, NanoJ-Programm</i>
Schnittstellen	EtherCAT, USB
Eingänge	6 Eingänge 5 V/24 V (=UB_Logic), per Software umschaltbar, Werkseinstellung: 5 V 2 Analogeingänge 0 bis +24 V, 12-Bit-Auflösung
Ausgänge	3 Ausgänge, 5 V/24 V (=UB_Logic), per Software umschaltbar,100 mA
Bremsenanschluss	1 PWM-Ausgang, max. 1,5 A, 20 KHz

Eigenschaft	Beschreibung/Wert
Sensoreneingänge	1 Inkrementallencoder (5 V, differenziell), 3 Hallsensoren (5 V), 1 SSI-Encoder (10 V)
Schutzschaltung	Über- und Unterspannungsschutz Übertemperaturschutz (> 75° Celsius auf der Leistungsplatine) Verpolungsschutz

Maßzeichnungen und Montagemöglichkeiten



Sie können die Steuerung mit Schrauben an den seitlichen Laschen auf eine ebene Montagefläche oder mit der mitgelieferten Hutschienenklammer an einer TH35-Hutschiene in Ihrem Schaltschrank befestigen.

Übertemperaturschutz

Ab einer Temperatur von ca. 75°C auf der Leistungsplatine wird das Leistungsteil der Steuerung abgeschaltet und das Fehlerbit gesetzt. Nach Abkühlung und dem Bestätigen des Fehlers funktioniert die Steuerung wieder normal.

LED-Signalisierung

Betriebs-LED

Die Betriebs-LED zeigt den aktuellen Status an.

Normaler Betrieb

Im normalen Betrieb blinkt die grüne Betriebs-LED L1 einmal in der Sekunde sehr kurz auf.

Fehlerfall

Liegt ein Fehler vor, schaltet die LED auf Rot um und signalisiert eine Fehlernummer.

Folgende Tabelle zeigt die Bedeutung der Fehlernummern.

Blinktakt	Fehler
1	Allgemein
2	Spannung
3	Temperatur
4	Überstrom
5	Regler
6	Watchdog-Reset

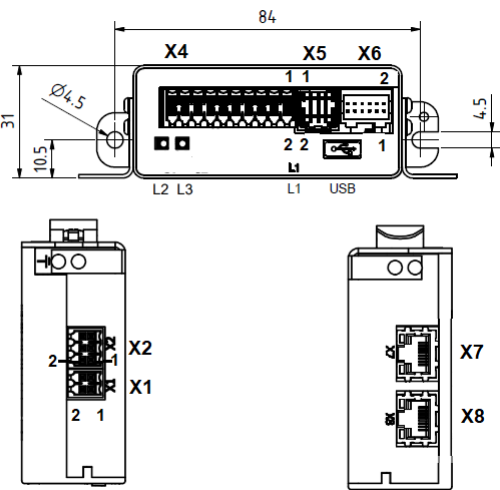


HINWEIS

Für jeden aufgetretenen Fehler wird im Objekt **1003_n** ein genauerer Fehlercode hinterlegt.

Anschlüsse

Pins 1 und 2 sind unten markiert.



Anschluss	Funktion	Pin-Belegung / Beschreibung
X1 min. : 1 mm ² (AWG 17)	Motor Anm.: Motorleitungen sind durch Ferrite zu führen (74271222 von Würth oder äquivalent).	A (Schrittmotor) U (BLDC) AI (Schrittmotor) V (BLDC) B (Schrittmotor) W (BLDC) BI (Schrittmotor)
X4	Ein- und Ausgänge	+10 V: Ausgangsspannung, max. 350 mA GNDD: GND für Digitaleingänge/-Ausgänge +5 V: Ausgangsspannung, max. 350 mA GNDD: GND für Digitaleingänge/-Ausgänge Digitaler Ausgang 1: 5 / 24 V (UB_Logic) umschaltbar, 100 mA Digitaler Ausgang 2: :5 / 24 V (UB_Logic) umschaltbar, 100 mA Digitaler Ausgang 3: :5 / 24 V (UB_Logic) umschaltbar, 100 mA GNDD: GND für Digitaleingänge/-Ausgänge Digitaler Eingang 1: 5 V / 24 V, umschaltbar Takteingang in Takt-Richtungs-Modus Digitaler Eingang 2: 5 V / 24 V, umschaltbar Richtungseingang in Takt-Richtungs-Modus Digitaler Eingang 3: 5 V / 24 V, umschaltbar Digitaler Eingang 4: 5 V / 24 V, umschaltbar Digitaler Eingang 5: 5 V / 24 V, umschaltbar Digitaler Eingang 6: 5 V / 24 V, umschaltbar GNDA: GND für Analogeingang Analoger Eingang 1: 0 V...+24 V, 12-Bit-Auflösung GNDA: GND für Analogeingang Analoger Eingang 2: 0 V...+24 V, 12-Bit-Auflösung Brake-: GND für Bremse Brake+: PWM-gesteuerter Ausgang, 5 V / 24 V umschaltbar, bis 20 KHz, max. 1500 mA

Anschluss	Funktion	Pin-Belegung / Beschreibung
X2 UB: 1 mm ² (AWG 17) UB_Logic: 0.8 mm ² (AWG 18)	Versorgung	1. GND_L , GND für die Logikversorgung UB_Logic 2. +UB_Logic :12 V - 30 V DC 3. Ballast- 4. Ballast+ 5. GND_P , GND für die Hauptversorgung UB 6. +UB :12 V - 57,6 V DC
X5	SSI-Encoder	1. GND 2. SHIELD 3. n.c. 4. DATA B 5. DATA A 6. CLCK B : bis 10 MHz 7. CLCK A : bis 10 MHz 8. Vcc : +10 V DC, Ausgangs- und Versorgungsspannung für SSI-Encoder, max. 350 mA
X6	Inkrmentalencoder und Hallsensor Max. 1 MHz	1. GND 2. Vcc : +5 V DC, Ausgangs- und Versorgungsspannung für Encoder / Hall Sensor; max. 350 mA 3. A 4. B 5. A_I 6. B_I 7. I 8. I_I 9. Hall 1 10. Hall 2 11. Hall 3 12. Shielding Anschluss für die Schirmung
X7 / X8	EtherCAT IN / OUT	

HINWEIS

EMV: Bei einer DC-Stromversorgungsleitung mit einer Länge von >30 m oder Verwendung des Motors an einem DC-Bus sind zusätzliche Entstör- und Schutzmaßnahmen notwendig.

- Ein EMI-Filter (810911010 von Würth oder äquivalent) ist in die DC-Zuleitung(en) mit möglichst geringem Abstand zur Steuerung/Motor einzufügen.
- Lange Daten- oder Versorgungsleitungen sind durch Ferrite zu führen.
- Motorleitungen sind durch Ferrite zu führen (74271222 von Würth oder äquivalent).

Inbetriebnahme

Die Software *Plug & Drive Studio 3* bietet Ihnen eine Möglichkeit, die Konfiguration vorzunehmen und die Steuerung an den angeschlossenen Motor anzupassen. Weiterführende Informationen finden Sie im Dokument *Plug & Drive Studio: User Manual* auf www.nanotec.com.

Konfiguration über USB

Allgemeines

Es gibt folgende Möglichkeiten, die Steuerung über USB zu konfigurieren:

Konfigurationsdatei

Diese Datei lässt sich mittels dem USB-Anschluss auf die Steuerung speichern. Lesen Sie dazu die Kapitel **USB Anschluss** und **Konfigurationsdatei**.

NanoJ-Programm

Dieses Programm lässt sich mit *NanoJ* programmieren, kompilieren und anschließend über USB auf die Steuerung übertragen. *NanoJ* ist in der Software *Plug & Drive Studio 3* integriert. Weiterführende Informationen finden Sie im Dokument *Plug & Drive Studio 3: User manual* auf www.nanotec.com.

Nach dem Anschließen an eine Spannungsversorgung liest die Steuerung die Konfiguration in folgender Reihenfolge aus:

1. Die Konfigurationsdatei wird ausgelesen und verarbeitet.
2. Das NanoJ-Programm wird gestartet.

USB-Anschluss

HINWEIS

Beschädigung des Produkts und/oder externer Hardware durch Potenzialdifferenzen am USB.

Das Anschließen des USB-Kabels während die Elektronik versorgt wird (Hot-Plugging), führt möglicherweise zu Schäden.

- USB anschließen, bevor Sie die Versorgungsspannung einschalten.
- Wenn möglich, Potentialdifferenzen zwischen PC und Produkt ausgleichen oder USB-Isolator verwenden.
- USB-Kabel zuerst an das Produkt anschließen, dann an den PC.

Wird die Steuerung über ein USB-Kabel mit einem PC verbunden, wird im Windows-Dateiexplorer ein MTP-Gerät mit dem *Device Name* der genauen Produktvariante angelegt, das einen Datenträger enthält.

Es werden bis zu drei Dateien angezeigt, die Konfigurationsdatei (*cfg*.txt*), die Firmware (**.fw*) und das *NanoJ-Programm* (*nanoj*.usz*), welches sofort nach dem Neustart der Steuerung intern gespeichert und nicht mehr angezeigt wird.

Sie können somit die Konfigurationsdatei oder das *NanoJ-Programm* auf die Steuerung speichern. Die Spannungsversorgung der Steuerung muss beim USB-Betrieb ebenfalls angeschlossen sein.

Konfigurationsdatei

Allgemeines

Die Konfigurationsdatei *cfg.txt* dient dazu, Werte für das Objektverzeichnis beim Start auf einen bestimmten Wert vorzubelegen. Diese Datei ist in einer speziellen Syntax gehalten, um den Zugriff auf die Objekte des Objektverzeichnisses möglichst einfach zu gestalten. Die Steuerung wertet alle Zuweisungen in der Datei von oben nach unten aus.

Lesen und Schreiben der Datei

So erhalten Sie Zugriff auf die Datei:

1. Verbinden Sie die Steuerung mit Ihrem PC über das USB-Kabel.
2. Schließen Sie die Spannungsversorgung an und schalten Sie die Spannungsversorgung ein.
3. Nachdem der PC das Gerät als Wechseldatenträger erkannt hat, navigieren Sie im Explorer das Verzeichnis der Steuerung an. Dort ist die Datei *cfg*.txt* hinterlegt.
4. Öffnen Sie diese Datei mit einem einfachen Text-Editor, wie Notepad oder Vi. Benutzen Sie keine Programme, welche Textauszeichnung benutzen (LibreOffice oder dergleichen).

Nachdem Sie Änderungen an der Datei vorgenommen haben, gehen Sie wie folgt vor, um die Änderungen durch einen Neustart wirksam werden zu lassen:

1. Speichern Sie die Datei, falls nicht schon geschehen.
2. Trennen Sie die Spannungsversorgung der Steuerung für ca. 1 Sekunde, bis die Betriebs-LED aufhört zu blinken.
3. Verbinden Sie die Spannungsversorgung wieder. Mit diesem Start der Steuerung werden die neuen Werte der Konfigurationsdatei ausgelesen und wirksam.

Konfiguration über EtherCAT

Software Verbindung

TIPP

Die nachfolgende Beschreibung geht davon aus, dass ein EtherCAT-Master von Beckhoff mit der Software *TwinCAT* benutzt wird.

1. Verbinden Sie den EtherCAT Master mit der Steuerung, siehe **Technische Daten und Anschlussbelegung**.
2. Versorgen Sie die Steuerung mit Spannung.
3. Beschaffen Sie sich die, exakt zur verwendeten **Firmware-Version** passende, *ESI-Datei* unter folgenden Quellen:
 - a. Über die Nanotec Homepage www.nanotec.com. Die aktuelle Version der Firmware und der *ESI-Datei* finden Sie im Download-Ordner von *Plug & Drive Studio*.
 - b. Vom Nanotec-Support.
4. Schließen Sie den System Manager von *TwinCAT* falls er geöffnet ist.
5. Kopieren Sie anschließend die *ESI-Datei* in den Unterordner von *TwinCAT*:
 - Falls Sie *TwinCAT* Version 2 benutzen, verwenden Sie den Ordner <TWINCAT INSTALL DIR>/Io/EtherCAT
 - Falls Sie *TwinCAT* Version 3 benutzen, verwenden Sie den Ordner <TWINCAT INSTALL DIR>/3.1/Config/Io/EtherCAT

Beispiel

Beispiel: Sollte auf Ihrem PC *TwinCAT* 2 unter dem Pfad C:\TwinCAT\ installiert sein, kopieren Sie die *ESI-Datei* in den Pfad C:\TwinCAT\Io\EtherCAT\.

6. Öffnen Sie die *ESI-Datei* mit einem Editor. Suchen Sie nach dem Parameter *AddInfo*. Tragen Sie ein:

- den Wert "2", falls Sie die Steuerung als *Box* einbinden möchten (Werkseinstellung)
- den Wert "0", falls Sie die Steuerung als *NC-Axis* einbinden möchten

Speichern und schließen Sie die Datei.

7. Starten Sie jetzt wieder den *TwinCAT* System Manager. Nach einem Neustart werden die *ESI-Dateien* neu eingelesen.

HINWEIS

Die Zykluszeit des Sync-Signals muss immer auf 1ms stehen. Sie können die Bus-Zykluszeit (und entsprechend die Interpolationszeit in **60C2_h**) auf ganzzahlige Vielfache von 1 ms setzen.

Motordaten einstellen

Die Steuerung benötigt vor der Inbetriebnahme des Motors einige Werte aus dem Motordatenblatt.

- Polpaarzahl: Objekt **2030_h**;00_h (Pole pair count) Hier ist die Anzahl der Motorpolpaare einzutragen. Bei einem Schrittmotor wird die Polpaarzahl über den Schrittwinkel berechnet, z.B. 1,8° = 50 Polpaare, 0,9° = 100 Polpaare (siehe Schrittwinkel im Motordatenblatt). Bei BLDC-Motoren ist die Polpaarzahl direkt im Motordatenblatt angegeben.
- Objekt **6075_h**;00_h Nennstrom des Motors in mA (siehe Motordatenblatt)
- Objekt **6073_h**;00_h: Maximaler Strom (entspricht bei einem Schrittmotor in der Regel dem Nennstrom, Bipolar) in Promille des eingestellten Nennstroms (siehe Motordatenblatt). Werkseinstellung: "1000", was 100% des Wertes in **6075_h** entspricht.
- Objekt **3219_h**;01_h Maximale Dauer des maximalen Stroms (**6073_h**) in ms (für die Erstinbetriebnahme empfiehlt Nanotec einen Wert von 100 Millisekunden; dieser Wert ist später an die konkrete Applikation anzupassen).
- Motortyp einstellen:
 - Schrittmotor:
 - Objekt **3202_h** (Motor Drive Submode Select): Bit 6 auf "0" für Schrittmotor setzen und über Bit 0 zwischen Open- und Closed-Loop wählen: Wert 0_h oder 1_h.
 - Objekt **3219_h**;03_h (Open loop idle state current): Effektivwert in Promille angegeben, auf den der Nennstrom reduziert werden soll, wenn die Stromabsenkung im *Open Loop* aktiviert wird.
 - BLDC-Motor:
 - Objekt **3202_h** (Motor Drive Submode Select): Bit 6 für BLDC, Bit 0 für den empfohlenen *Closed Loop*: 00000041_h
- Motor mit Encoder ohne Index: Sie müssen nach dem **Auto-Setup** die Encoder-Parameter einstellen, siehe Kapitel **Konfigurieren der Sensoren** im technischen Handbuch.
- Motor mit Bremse: Objekt **3202_h**;00_h (Motor Drive Submode Select): Für die Erstinbetriebnahme wird die Bremsensteuerung aktiviert. Abhängig von der konkreten Applikation kann diese Konfiguration wo nötig später wieder deaktiviert werden. Je nach Motortyp ist eines der folgenden Werte einzutragen:
 - Schrittmotor, Bremsensteuerung aktiviert: 00000004_h
 - BLDC-Motor, Bremsensteuerung aktiviert, *Closed Loop*: 00000045_h

HINWEIS

Aufgrund der Sinuskommutierung und des sinusförmigen Stromverlauf, kann der Strom einer Motorwicklung einen Wechselstromwert erreichen, der kurzfristig größer (um maximal $\sqrt{2}$ -mal) ist, als der eingestellte Strom.

Bei besonders langsamen Drehzahlen oder im Stillstand mit voller Belastung kann deshalb eine der Wicklungen für längere Zeit überbestromt werden. Berücksichtigen Sie dies bei der Auslegung des Motors und wählen Sie ggf. einen Motor mit größerer Drehmoment-Reserve, falls die Anwendung das fordert.

Auto-Setup

Um einige Parameter mit Bezug zum Motor und den angeschlossenen Sensoren (Encoder/Hall-Sensoren) zu ermitteln, müssen Sie ein Auto-Setup durchführen.

TIPP

Solange sich der an der Steuerung angeschlossene Motor oder die Sensoren für die Rückführung (Encoder/Hall-Sensoren) nicht ändern, ist das Auto-Setup nur einmal bei der Erstinbetriebnahme durchzuführen.

HINWEIS

Beachten Sie die folgenden Voraussetzungen für das Durchführen des Auto-Setups:

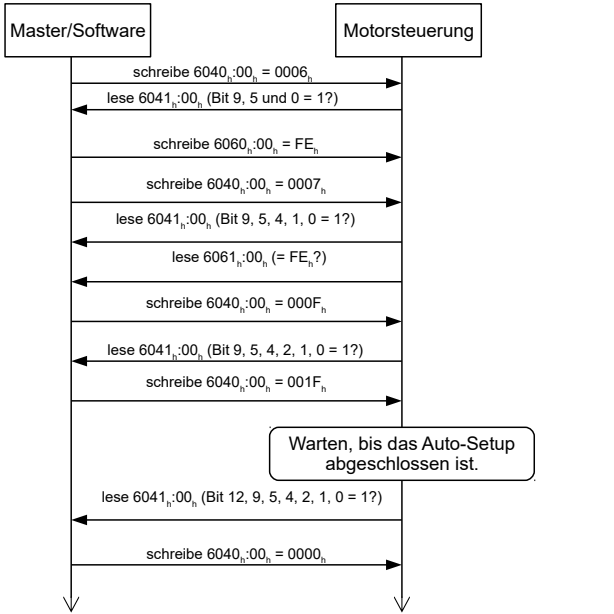
- Der Motor muss lastfrei sein.
- Der Motor darf nicht berührt werden.
- Der Motor muss sich frei in beliebige Richtungen drehen können.
- Es darf kein NanoJ-Programm laufen (Objekt 2300_h;00_h Bit 0 = "0", siehe **2300h NanoJ Control**).

Durchführung

1. Zum Vorwählen des Betriebsmodus *Auto-Setup* tragen Sie in das Objekt 6060_h;00_h den Wert "-2" (= "FE_h") ein. Die *Power state machine* muss nun in den Zustand *Operation enabled* versetzt werden.
2. Starten Sie das *Auto-Setup* mit Setzen von Bit 4 *OMS* im Objekt 6040_h;00_h (Controlword).

Zum Ermitteln der Werte wird die Richtung des Messverfahrens reversiert und die Flankenerkennung erneut ausgewertet.

Der Wert 1 im Bit 12 *OMS* im Objekt 6041_h;00_h (Statusword) zeigt an, dass das Auto-Setup vollständig durchgeführt und beendet wurde. Zusätzlich kann über das Bit 10 *TARG* im Objekt 6041_h;00_h abgefragt werden, ob ein Encoder-Index gefunden wurde (= "1") oder nicht (= "0").



VORSICHT!

Unkontrollierte Motorbewegungen!

Das interne Koordinatensystem ist nach dem Auto-Setup nicht mehr gültig. Es kann zu unvorhersehbaren Reaktionen kommen.

- Starten Sie das Gerät nach einem Auto-Setup neu. Homing alleine genügt nicht.