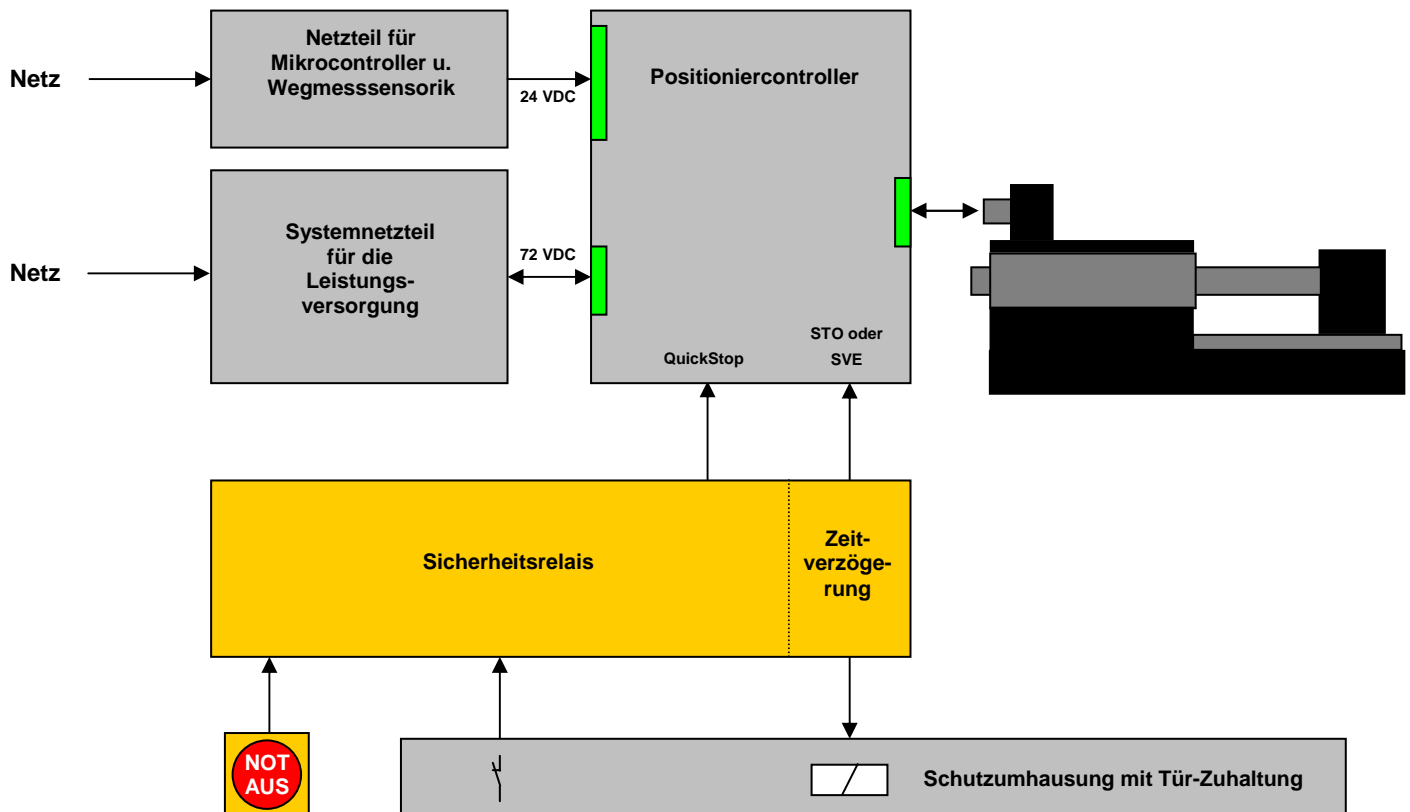


## Vorschlag einer sicheren Maschinensteuerung gemäß Maschinenrichtlinie 2006/42/EG für Positioniercontroller **mit** STO (Safe Torque Off) oder **mit** SVE (Safety Voltage Enable)



### Konzept

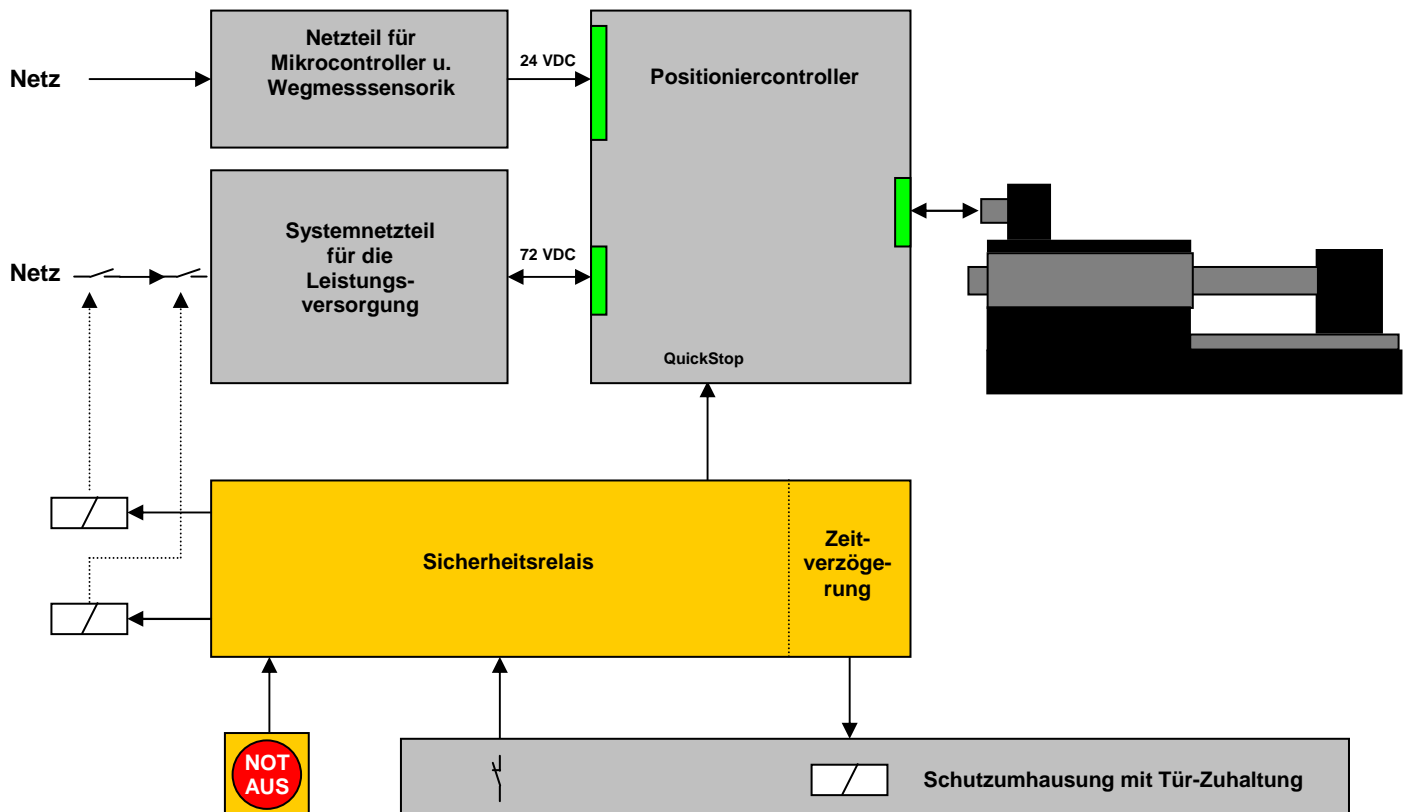
Obige Abbildung zeigt einen Schaltungsvorschlag! Die tatsächliche Ausführung ist gemäß Risikoanalyse für die Maschine und gemäß den jeweiligen Herstellerangaben auszuführen.



### Risikokategorie und Performance Level (PL)

Grundsätzlich lässt sich mit diesem Schaltungsvorschlag die Kategorie 3, PL = d erreichen.

## Vorschlag einer sicheren Maschinensteuerung gemäß Maschinenrichtlinie 2006/42/EG für Positioniercontroller **ohne** STO (Safe Torque Off) oder **ohne** SVE (Safety Voltage Enable)



### Konzept

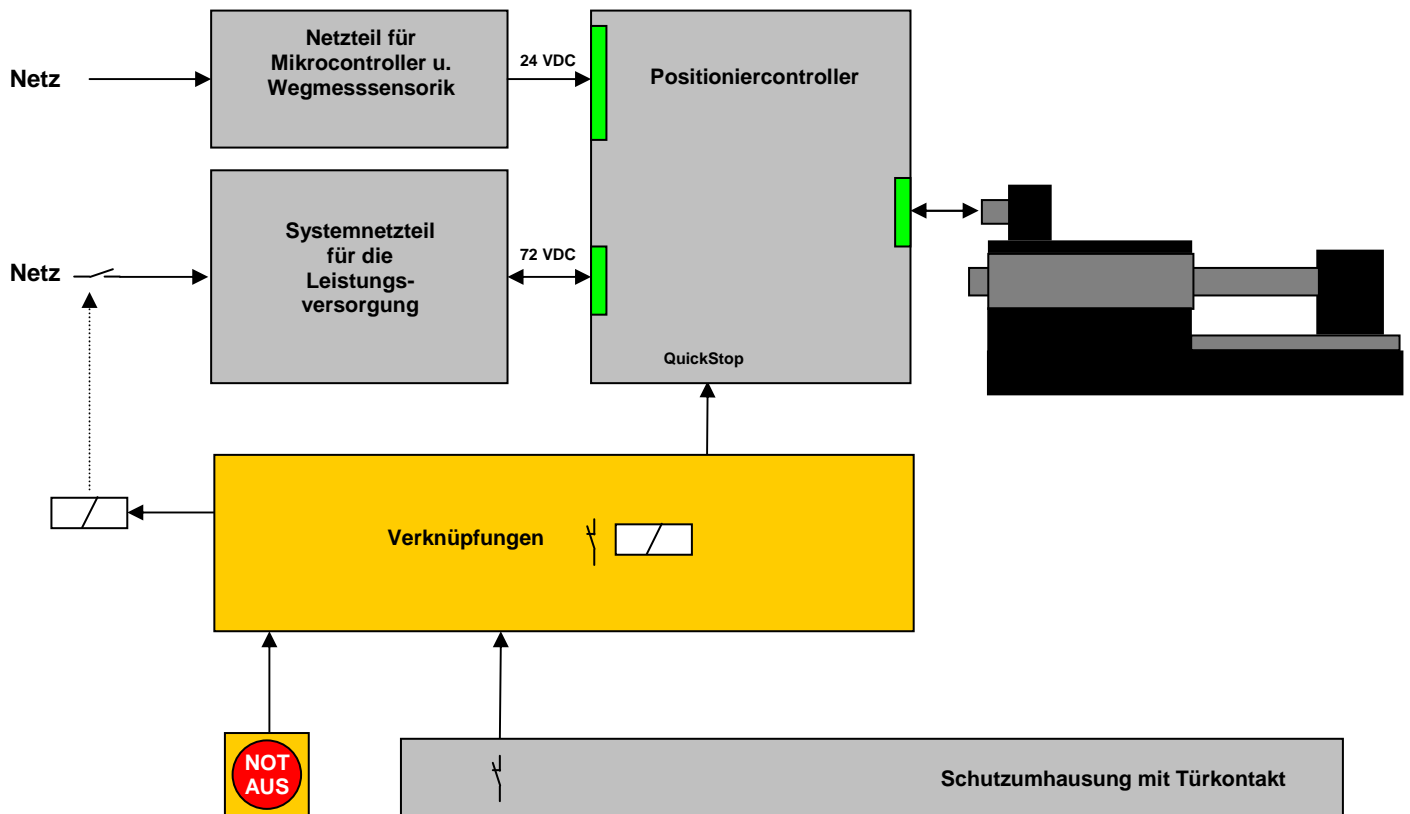
Obige Abbildung zeigt einen Schaltungsvorschlag! Die tatsächliche Ausführung ist gemäß Risikoanalyse für die Maschine und gemäß den jeweiligen Herstellerangaben auszuführen. Zu beachten ist die u.U. im Kondensator des Systemnetzteils gespeicherte Restenergie!



### Risikokategorie und Performance Level (PL)

Grundsätzlich lässt sich mit diesem Schaltungsvorschlag die Kategorie 3, PL = d erreichen.

**Vorschlag einer einfachen Maschinensteuerung gemäß Maschinenrichtlinie 2006/42/EG für Positioniercontroller ohne STO (Safe Torque Off) oder ohne SVE (Safety Voltage Enable)**



|  |  |
|--|--|
|  | <p><b>Konzept</b><br/>Obige Abbildung zeigt einen Schaltungsvorschlag! Unsere Beispielschaltpläne entsprechen diesem Vorschlag. Die tatsächliche Ausführung ist gemäß Risikoanalyse für die Maschine und gemäß den jeweiligen Herstellerangaben auszuführen. Zu beachten ist die u.U. im Kondensator des Systemnetzteils gespeicherte Restenergie!</p> |
|  | <p><b>Risikokategorie und Performance Level (PL)</b><br/>Grundsätzlich lässt sich mit diesem Schaltungsvorschlag die Kategorie 1, PL = b erreichen.<br/>Eine typische Anwendungen ist der Laborbetrieb mit geringer Risikoexposition und fachkundigem Betriebspersonal.</p>  |