

## Kullanım kılavuzu

# MultiControl AI / BI

Analog arabirim / Veri yolu arabirimi - 24 V / 48 V DC



---

## **Üretici adresi**

Interroll Engineering GmbH  
Höferhof 16  
D-42929 Wermelskirchen  
Tel. +49 2193 23 0  
Faks +49 2193 2022  
www.interroll.com

## **İçerikler**

Bilginin doğruluğu, zamanında ve eksiksiz olması için gayret gösteriyoruz ve bu belgedeki içerikleri dikkatlice hazırladık. Bundan bağımsız olarak, hatalar ve değişiklikler açıkça saklıdır.

## **Telif Hakları / Fikri Mülkiyet Hakları**

Metinler, resimler, grafikler ve benzerlerinin yanı sıra düzenlemeleri, telif hakkı ve diğer koruyucu yasaların korunmasına tabidir. Bu belgenin içeriğinin bir kısmının veya tamamının çoğaltılması, değiştirilmesi, iletilmesi veya yayınlanması herhangi bir şekilde yasaktır.

Bu belge bilgi amaçlı olup yalnızca kullanım amacı içindir ve söz konusu ürünleri çoğaltma hakkını vermez.

Bu belgede yer alan tüm markalar (logolar ve işletme adları gibi korunan markalar) Interroll AG, CH veya üçüncü şahıslara aittir ve önceden yazılı izin alınmadan kullanılamaz, kopyalanamaz veya dağıtılamaz.

Online versiyon - sadece renkli baskı için uygundur!

<b>1</b>	<b>Bu dokümana ilişkin</b>	<b>7</b>
1.1	Bu kullanım kılavuzuna yönelik bilgiler	7
1.2	Bu dokümandaki uyarı notları	8
1.3	Semboller	9
<b>2</b>	<b>Güvenlik ilişkili bilgiler</b>	<b>10</b>
2.1	Teknik standartlar	10
2.2	Usulüne uygun kullanım	10
	Kullanım alanı	10
2.3	Usulüne uygun olmayan kullanım	11
2.4	Personel niteliği	11
2.5	Tehlikeler	12
	Personel yaralanmaları	12
	Elektrik sistemi	12
	Çalışma ortamı	12
	İşletim sırasındaki arızalar	12
	Bakım	12
	İstem dışı harekete geçme	12
2.6	Diğer cihazlara yönelik arabirim	13
2.7	İşletim türleri / İşletim evreleri	13
	Normal işletim	13
	Özel işletim	13
2.8	Ek dokümantasyon	14
<b>3</b>	<b>Ürün bilgileri</b>	<b>15</b>
3.1	Ürün açıklaması	15
	Enerji geri kazanımı / Aşırı gerilim koruması	15
	Aşırı yük koruması	15
3.2	Montaj	16
	MultiControl AI ve BI	16
	Taban plakası	17
3.3	Teslimat kapsamı	17
3.4	Tip etiketi	18
3.5	Teknik bilgiler	19
3.6	Ölçüler	20

<b>4</b>	<b>Nakliye ve depolama</b>	<b>21</b>
4.1	Nakliye	21
4.2	Depolama	21
<b>5</b>	<b>Montaj ve Kurulum</b>	<b>22</b>
5.1	Montaj uyarıları	22
5.2	MultiControl montajı	22
	İlk montaj	22
	Yeniden montaj	24
5.3	Elektrik montajına yönelik uyarılar	25
5.4	Elektrik kurulumu	26
	Gerilim beslemesinin bağlanması	26
	RollerDrive bağlanması	27
	RollerDrive AI	27
	RollerDrive BI	27
	Veri yolunun bağlanması	28
	Sensörlerin bağlanması	29
	Bağlantılara genel bakış	30
<b>6</b>	<b>İşletime alma ve İşletim</b>	<b>31</b>
6.1	İşletime alma	31
	İlk çalıştırma öncesi kontrol	31
6.2	Konfigürasyon seçenekleri	31
6.3	MultiControl AI kullanıcı arayüzü	32
	Ön koşullar	32
	Kullanıcı arayüzünün başlatılması	32
	MultiControl Overview	34
	Network Settings	35
	Motor Settings	37
	Motor Information - sadece MultiControl BI	38
	Motor Monitor - sadece MultiControl BI	39
	Motor Test for EC5000	40
	Digital I/O States	41
	Digital I/O Settings	42
	Control Program Settings	44

	Error States	45
	Error Handling Settings	45
	MultiControl Error Log	47
	Teach-In	48
	Plug&Play	48
	CAN Gateway	48
	Service Change Password	49
	Service Restore Factory Settings	49
	Service MultiControl Restart	50
	Service Version Information	50
	Service - Up-/Download	51
6.4	Manyetik sensör	52
6.5	Servis Veri Nesneleri (SDO)	52
6.6	İşletim	53
	Her çalıştırma öncesi kontrol	53
	Başlatma	53
	Durdurma	53
6.7	Kaza veya arıza prosedürü	54
<b>7</b>	<b>Bakım ve Temizlik</b>	<b>55</b>
7.1	Bakım	55
	MultiControl'ün kontrolü	55
	MultiControl'ün değiştirilmesi	55
7.2	Temizlik	56
<b>8</b>	<b>Arıza durumunda yardım</b>	<b>57</b>
8.1	LED'in anlamı	57
	Genel LED	57
	Bağlantıların LED'i	59
8.2	Hata arama	59
	Hata kodları	62

# İçerik

---

<b>9</b>	<b>İşletim dışı bırakma ve imha etme</b>	<b>65</b>
9.1	İşletim dışı bırakma	65
9.2	İmha etme	65
<b>10</b>	<b>Ek</b>	<b>66</b>
10.1	Aksesuar	66
10.2	Orijinal uygunluk beyanının tercümesi	67

# 1 Bu dokümana ilişkin

## 1.1 Bu kullanım kılavuzuna yönelik bilgiler

Kullanım talimatları Interroll MultiControl'ün aşağıdaki versiyonlarını açıklamaktadır:

- Analog arabirimli Interroll MultiControl AI
- CANopen veri yolu arabirimli Interroll MultiControl BI

İlerleyen süreçte alternatif olarak "Kumanda sistemi" tanımlaması kullanılmıştır.

Bu kullanım kılavuzu, ürünün bir parçasıdır ve MultiControl'ün farklı işletim evrelerine yönelik önemli uyarıları ve bilgileri içerir. Interroll tarafından teslim edilen MultiControl'ü tanımlar.

Bu kullanım kılavuzunun güncel versiyonunu internette, şu adres altında bulabilirsiniz: [www.interroll.com/support/](http://www.interroll.com/support/)

Bu kullanım kılavuzundaki tüm bilgiler ve talimatlar, geçerli normlar ve yönetmelikler ile teknik standartlar dikkate alınarak derlenmiştir.

- Sorunsuz ve güvenli çalışma ile garanti taleplerinin yerine getirilmesi için öncelikle kullanma kılavuzunu okuyun ve talimatları izleyin.
- Bu kullanım kılavuzunu MultiControl'ün yakınında muhafaza edin.
- Kullanım kılavuzunu, ilgili cihazın sonraki sahibine veya kullanıcıya birlikte teslim edin.



Bu kullanım kılavuzuna dikkat edilmemesinden kaynaklanan hasarlar ve işletim arızaları için üretici tarafından hiçbir sorumluluk kabul edilmez.



Kullanım kılavuzunu okuduktan sonra hala sorularınız varsa, Interroll Müşteri Hizmetleri'ne başvurun. Size yakın ilgili kişileri [www.interroll.com/contact/](http://www.interroll.com/contact/) internet adresinde bulabilirsiniz

Kullanım kılavuzlarımızla ilgili görüş ve önerilerinizi [manuals@interroll.com](mailto:manuals@interroll.com) adresine iletebilirsiniz

# Bu dokümana ilişkin

## 1.2 Bu dokümandaki uyarı notları

Uyarı notları, ilgili uyarı notlarına ilişkin bir tehlikenin ortaya çıkabileceği bir kapsamda açıklanmıştır. Bunlar, aşağıdaki örnek yapı temelinde belirtilmiştir:



### İKAZ SÖZCÜĞÜ

Tehlikenin türü ve kaynağı

Dikkate alınmaması durumunda olası sonuç(lar)

- Tehlikenin önlenmesine yönelik önlem(ler)

İkaz sözcükleri, tehlikenin önlenmesine yönelik önlemlerin dikkate alınmaması durumunda, ortaya çıkacak sonuçların türünü ve ciddiyetini belirtir.



### TEHLİKE

Anlık bir tehlike durumunu belirtir!

Tehlikenin önlenmesine yönelik önlemler dikkate alınmazsa, ölüm veya ağır yaralanmalar söz konusudur.

- Tehlikenin önlenmesine yönelik önlemler



### UYARI

Olası bir tehlikeli durumu tanımlar!

Tehlikenin önlenmesine yönelik önlemler dikkate alınmazsa, ölüm veya ağır yaralanmalar söz konusu olabilir.

- Tehlikenin önlenmesine yönelik önlemler



### DİKKAT

Mümkün olan bir tehlikeli durumu tanımlar!

Tehlikenin önlenmesine yönelik önlemler dikkate alınmazsa, hafif veya orta dereceli yaralanmalar söz konusu olabilir.

- Tehlikenin önlenmesine yönelik önlemler



### BİLGİ

Maddi hasara neden olabilecek bir durumu tanımlar.

- Tehlikenin önlenmesine yönelik önlemler

### 1.3 Semboller



Bu işaret, faydalı ve önemli bilgilere işaret eder.



Bu işaret, montaj ve bakım çalışmaları öncesinde yerine getirilmesi gereken bir koşulu belirtir.



Bu işaret, genel güvenlik ilişkili bilgileri belirtir.



Bu işaret, gerçekleştirilecek bir işlemi belirtir.



Bu işaret, sayımları ifade eder.

# Güvenlik ilişkili bilgiler

## 2 Güvenlik ilişkili bilgiler

### 2.1 Teknik standartlar

Interroll MultiControl, geçerli normlara ve teknik standartlara uygun olarak üretilmiştir ve güvenli bir şekilde teslim edilir. Yine de, kullanım sırasında bazı tehlikeler ortaya çıkabilir.



Bu kullanım kılavuzundaki uyarılara dikkat edilmemesi durumunda, ölümcül yaralanmalar söz konusu olabilir!

Bu nedenle, ilgili kullanım yerinde geçerli olan bölgesel kaza önleme talimatlarına ve genel güvenlik talimatlarına uyulmalıdır.

### 2.2 Usulüne uygun kullanım

MultiControl sadece endüstriyel ortamlarda ilgili endüstriyel amaçlar için ve Teknik Bilgiler'de belirtilen güç sınırları dahilinde kullanılmalıdır.

Azami dört Interroll RollerDrive'yi veya VDC motorları kumanda etmektedir ve işleme alma öncesinde bir besleme ünitesine veya konveyör sistemine entegre edilmelidir.



Bir VDC motor bağlanırken uygun bir adaptör kullanılmalıdır.

MultiControl AI, 24 V DC, Interroll PalletControl'yi kumanda etmek için de kullanılabilir.

### Kullanım alanı

Aşağıdaki uygulama alanları mümkündür:

PLC kullanımı	PLC fonksiyonu	MultiControl fonksiyonu
Hayır	Hiçbiri	
Evet	<ul style="list-style-type: none"><li>ZPA mantığını etkilemek</li><li>Taşınan malların takibi</li><li>Hata tanılama</li></ul>	PLC bilgilerinin dönüştürülmesi
Evet	<ul style="list-style-type: none"><li>PLC programı bağlı tüm RollerDrive'leri kumanda eder</li><li>Taşınan malların takibi</li><li>Hata tanılama</li></ul>	Ağ kartı olarak fonksiyon Tüm sensörlerin durumunu, RollerDrive bilgilerini ve olası hata bilgilerini PLC'ye gönderir

### 2.3 Usulüne uygun olmayan kullanım

Usulüne uygun kullanım haricindeki her türde kullanım, usulüne uygun olmayan kullanım olarak kabul edilir veya Interroll Engineering GmbH tarafından onaylanmamıştır.

Maddelerin patlayıcı atmosferler / toz atmosferleri oluşturabileceği alanlara kurulması ve tıbbi ilaç sektöründe kullanılması yasaktır.

Korumasız, hava koşullarına maruz kalan odalarda veya teknolojinin hakim olan iklim koşullarından etkilendiği ve arızalanabileceği yerlerde yapılan kurulum, "usulüne uygun olmayan kullanım" olarak değerlendirilir.

MultiControl kullanımı, özel son kullanıcılar için öngörülmemiştir! Bir konut ortamında kullanılması, ayrıntılı test yapılmadan ve uyarlanmış EMV koruyucu önlemleri alınmadan yasaktır!

Güvenlikle ilgili bir bileşen olarak veya güvenlikle ilgili fonksiyonların kabulü için kullanılması yasaktır.

### 2.4 Personel niteliği

Nitelikli olmayan personel, olası risk durumlarını fark edemez ve bu nedenle yüksek tehlikelere maruz kalabilir.

- Sadece bu kullanım kılavuzunda belirtilen vasıflara sahip, nitelikli personel görevlendirilmelidir.
- İşletmeci, güvenli ve tehlike bilincinde çalışmaya yönelik yerel olarak geçerli talimatların ve kuralların ilgili personel tarafından bilinmesini sağlamakta yükümlüdür.

Bu kullanım kılavuzunda aşağıdaki hedef gruplar ele alınmaktadır:

#### Kullanıcı

Kullanıcılar, Interroll MultiControl kullanımı ve temizliği ile ilgili bilgilendirilir ve ilgili güvenlik talimatlarını takip eder.

#### Servis personeli

Servis personelinin teknik uzmanlık eğitimi vardır veya üreticinin eğitimini tamamlamış olup, bakım ve onarım çalışmalarını yürütür.

#### Elektrik uzmanı

Nitelikli bir elektrik uzmanı, teknik uzmanlık eğitimine sahiptir ve aynı zamanda ilgili teçhizat hakkındaki bilgisine ve tecrübesine dayanarak, elektrik ekipmanı ile ilgili çalışmaları usulüne uygun bir şekilde yapabilir. Olası tehlikeleri kendi kendine fark edebilir ve elektrik geriliminden kaynaklanan yaralanmalara ve maddi hasarlara karşı önlem alabilir.

Elektrik donanımındaki tüm çalışmalar prensip olarak sadece bir elektrik uzmanı tarafından yürütülmelidir.

# Güvenlik ilişkili bilgiler

---

## 2.5 Tehlikeler



Burada, MultiControl'ün çalışmasıyla bağlantılı olarak ortaya çıkabilecek çeşitli tehlikeler veya hasarlar hakkında bilgileri bulabilirsiniz.

### Personel yaralanmaları

- Cihazdaki bakım, montaj ve onarım çalışmaları sadece yetkili uzman personel tarafından, ilgili direktiflere uyularak gerçekleştirilmelidir.
- MultiControl açılmadan önce, konveyörün / konveyör sisteminin yakınında yetkisiz hiç kimsenin bulunmadığından emin olunmalıdır.

### Elektrik sistemi

- Kurulum ve bakım çalışmaları sadece akımsız durumda yürütülmelidir. MultiControl gerilimsiz duruma getirilmeli ve istem dışı açılmaya karşı emniyete alınmalıdır.

### Çalışma ortamı

- Gerekli olmayan malzemeler ve yabancı cisimler çalışma alanından uzaklaştırılmalıdır.

### İşletim sırasındaki arızalar

- MultiControl düzenli olarak görünür hasar bakımından kontrol edilmelidir.
- Duman oluşumunda MultiControl derhal gerilimsiz duruma getirilmeli ve istem dışı açılmaya karşı emniyete alınmalıdır.
- Arıza nedeninin belirlenmesi için derhal uzman personel ile iletişime geçilmelidir.

### Bakım

- Burada bakım gerektirmeyen bir ürün söz konusu olduğundan, ilgili MultiControl'ün düzenli olarak görünür hasar bakımından kontrol edilmesi yeterlidir.
- MultiControl asla açılmamalıdır!

### İstem dışı harekete geçme

- Bağlanan RollerDrive / motorların istem dışı çalışmayacağından, özellikle montaj, bakım çalışmaları ve bir hata durumu sırasında emin olunmalıdır.

### 2.6 Diğer cihazlara yönelik arabirim

MultiControl'un bir konveyör sistemine bağlanması durumunda, tehlike sahaları ortaya çıkabilir. Bu tehlike sahaları, bu kullanım kılavuzunun parçası değildir ve ürün geliştirme, kurulum ve konveyör sisteminin işleme alınması sırasında analiz edilmelidir.

- İlgili MultiControl'un bir konveyör sistemine bağlanmasından sonra, komple tesis, besleyici açılmadan önce olası yeni tehlike sahaları bakımından kontrol edilmelidir.

### 2.7 İşletim türleri / İşletim evreleri

#### Normal işletim

Komple tesisteki besleyicide bir bileşen olarak, monte edilmiş durumda son kullanıcı tarafından yapılan işletimdir.

#### Özel işletim

Özel işletim, güvenli normal işletimi sağlamak ve sürdürmek için gerekli olan tüm işletim türleri / işletim evreleridir.

Özel işletim türü	Not
Nakliye/Depolama	-
Montaj/İşleme alma	Akımsız durumda
Temizlik	Akımsız durumda
Bakım/Onarım	Akımsız durumda
Arıza arama	-
Arıza giderme	Akımsız durumda
İşletim dışı bırakma	Akımsız durumda
İmha etme	-

# Güvenlik ilişkili bilgiler

---

## 2.8 Ek dokümantasyon

MultiControl AI / BI, aşağıdakilerden oluşan **Interroll DC Platformunun** bir parçasıdır:

- Interroll High Performance şebeke ünitesi HP5424 veya HP 5448 (24 V DC / 48 V DC)
- Interroll MultiControl AI / BI
- RollerDrive EC5000 AI / BI (24 V DC / 48 V DC)
- Interroll DriveControl 20 / 54 / 2048



Bağlı cihazın kullanım kılavuzlarındaki uyarılara dikkat edin.

"MultiControl / RollerDrive - Start-up and Programming" ek belgesi, MultiControl'ün çalışması ve programlanması hakkında daha fazla bilgi içerir.

Bu ek belgenin güncel versiyonunu internette, şu adres altında bulabilirsiniz: [www.interroll.com/support/](http://www.interroll.com/support/)

## 3 Ürün bilgileri

### 3.1 Ürün açıklaması

MultiControl, azami dört Interroll RollerDrive'yi kontrol edebilen bir konveyör sistemi kumandasıdır. Aynı zamanda PROFINET, EtherNet/IP ve EtherCAT için sertifikalı bir I/O cihazdır ve böylece diğer MultiControl'lere ve bir PLC ile ağa bağlanabilir.

Sensörler ve RollerDrive, MultiControl aracılığıyla doğrudan alan veri yolu düzeyine entegre edilebilir. Ek bir sensör/ aktuatör düzeyi tamamen ortadan kaldırılabilir.

Özel sevk mantığına sahip uygulamalar için, MultiControl'de zaten birkaç uygulama önceden programlanmıştır. Bu nedenle bireysel bir kumanda olarak kullanılabilir - bağlı bir PLC ile veya olmadan.

MultiControl, Interroll Automation GmbH şirketinin 24V/48V konveyör modülleriyle uyumludur. Sevk modüllerinin sıfır basınç birikimiyle çalışması için ZPA programları (Zero Pressure Accumulation) kullanılır.

MultiControl BI, bağlı RollerDrive EC5000 BI ile CANopen protokolü üzerinden iletişim kurar.



Entegre programlar ve fonksiyonlar hakkında daha fazla bilgi " MultiControl/RollerDrive – Start-up and Programming" adlı birlikte geçerli belgelerde bulunabilir.

### Enerji geri kazanımı / Aşırı gerilim koruması

RollerDrive durdurulduğunda veya hız aniden düşürüldüğünde, RollerDrive'deki besleme ürününün hareket enerjisi jeneratör tarafından elektrik enerjisine dönüştürülür. Bu enerji; başka RollerDrive tarafından kullanılabilen sisteme geri beslenir.

Kullanılabilecek miktardan daha fazla enerji geri beslenirse, artan enerji bir MultiControl'daki frenleme kesici üzerinden ısıya dönüştürülür. Gerilim 28 V/56 V üzerine çıktığında frenleyici Chopper devreye girer. Böylece sistemde ortaya çıkacak aşırı gerilimler önlenir.



Kullanılan şebeke ünitelerinin geri besleme mukavemetine dikkat edin.

$\leq 35 \text{ V} / \leq 60 \text{ V}$  geri besleme mukavemetine sahip Interroll High Performance şebeke üniteleri HP5424 / HP5448 kullanmanızı öneririz.

### Aşırı yük koruması

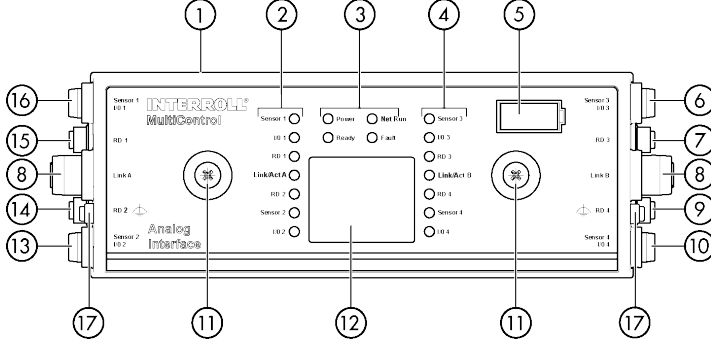
Frenleyici Chopper iki saniyeden daha uzun bir süre açık kalmaya devam ederse, bu durumda şebeke ünitesinin yanlış voltaj verdiği varsayıldığı için tekrar kapatılacaktır. Aktif aşırı yük koruması, LED ekran üzerinden gösterilir. Aşırı yük koruması aktif olduğu sürece, motorlar çalıştırılmaz.

MultiControl, bağlı RollerDrive'nin aşırı ısınmasına karşı herhangi bir koruma mekanizması sağlamaz.

# Ürün bilgileri

## 3.2 Montaj

### MultiControl AI ve BI



1 Manyetik sensör

2 Sol bağlantılar için LED

3 Kumanda LED durumu

4 Sağ bağlantılar için LED

5 Tanım etiketi

6 Sensör 3 / I/O 3 bağlantısı

7 Motor RD 3 bağlantısı

8 Veri yolu bağlantısı

9 Motor RD 4 bağlantısı

10 Sensör 4 / I/O 4 bağlantısı

11 Sabitleme vidası

12 Tip etiketi

13 Sensör 2 / I/O 2 bağlantısı

14 Motor RD 2 bağlantısı

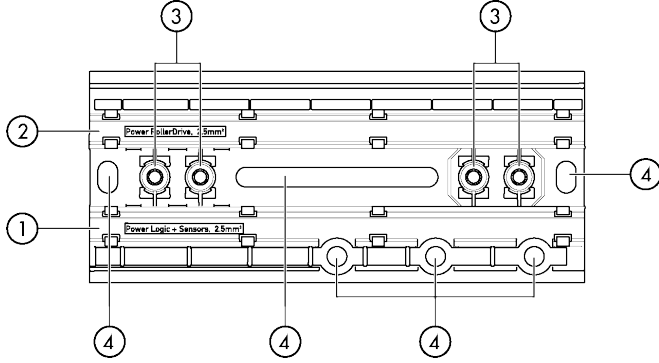
15 Motor RD 1 bağlantısı

16 Sensör 1 / I/O 1 bağlantısı

17 Fonksiyonel topraklama bağlantısı



### Taban plakası



- 1 Mantık ve sensörler için gerilim beslemesi kablo kılavuzu (L1)
- 2 RollerDrive gerilim beslemesi için kablo kılavuzu (L2)
- 3 MultiControl sabitleme
- 4 Taban plakasını sabitlemek için delikler / uzun delik

### 3.3 Teslimat kapsamı

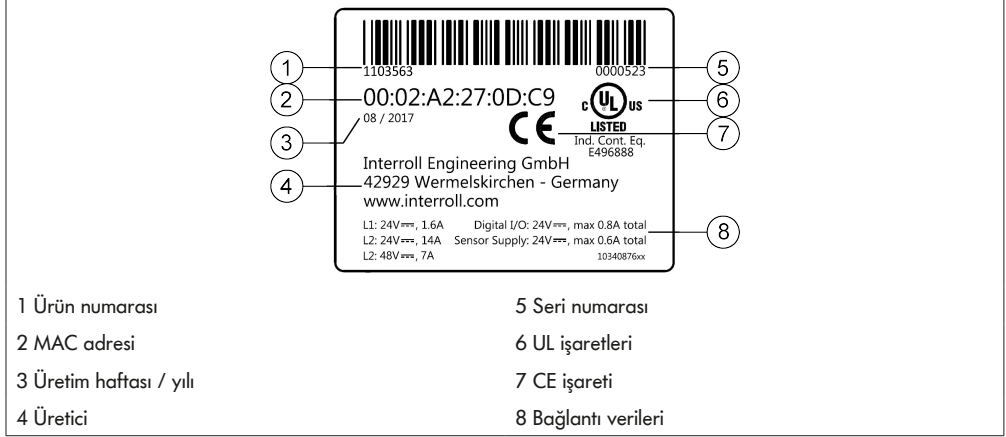
MultiControl'ün teslimat kapsamı aşağıdaki parçaları içerir:

- MultiControl
- Taban plakası
- MultiControl'ü taban plakasına sabitlemek için iki vida

# Ürün bilgileri

## 3.4 Tip etiketi

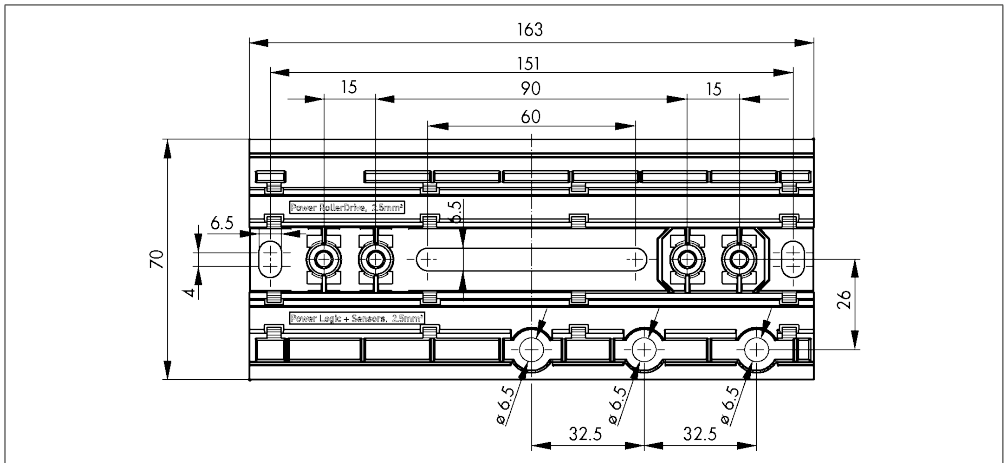
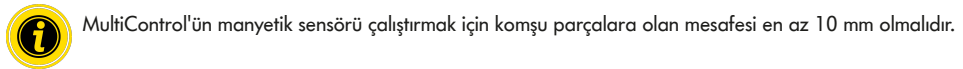
Tip etiketindeki bilgiler, MultiControl'ün tanımlanmasını sağlar. Bu durum, MultiControl'ün usulüne uygun bir şekilde kullanılması için gereklidir.



## 3.5 Teknik bilgiler

Nominal gerilim mantık ve sensörler (L1)	24 V DC, güvenli düşük gerilim PELV			
Gerilim aralığı L1	22 ile 28 V DC arası			
Nominal gerilim RollerDrive (L2)	24 V DC, güvenli düşük gerilim PELV	48 V DC, güvenli düşük gerilim PELV		
Gerilim aralığı L2	22 ile 28 V DC arası	44 ile 56 V DC arası		
Akım tüketimi	Mantık besleme gerilimi L1: MultiControl: maks. 0,2 A + bağlı sensörler / aktüatörler = maks. 1,6 A  RollerDive besleme gerilimi L2: <table><tr><td>RollerDrive nominal akım: maks. 4 x 3,5 A = 14,0 A  RollerDrive başlatma akımı: maks. 4 x 7,5 A = 30,0 A</td><td>RollerDrive nominal akım: maks. 4 x 1,75 A = 7,0 A  RollerDrive başlatma akımı: maks. 4 x 3,8 A = 15,2 A</td></tr></table>		RollerDrive nominal akım: maks. 4 x 3,5 A = 14,0 A  RollerDrive başlatma akımı: maks. 4 x 7,5 A = 30,0 A	RollerDrive nominal akım: maks. 4 x 1,75 A = 7,0 A  RollerDrive başlatma akımı: maks. 4 x 3,8 A = 15,2 A
RollerDrive nominal akım: maks. 4 x 3,5 A = 14,0 A  RollerDrive başlatma akımı: maks. 4 x 7,5 A = 30,0 A	RollerDrive nominal akım: maks. 4 x 1,75 A = 7,0 A  RollerDrive başlatma akımı: maks. 4 x 3,8 A = 15,2 A			
Koruma türü	IP54 (UL kontrollü değil)			
Kirlilik derecesi	2			
Ağırlık	500 g (zemin plakası dahil)			
İşletim sırasındaki ortam sıcaklığı	-30 °C ile +40 °C arasında			
Nakliye ve depolamada ortam sıcaklığı	-40 °C ile +80 °C arasında			
Maksimum sıcaklık değişimi	1 K/dak, 3 saat, 2 döngü			
Maksimum bağıl nem	+40°C'de %93, 14 gün, yoğuşmasız			
Deniz seviyesinden kurulum yüksekliği	Maks. 1000 m 1000 m'den yüksek sistemlere montaj prensip olarak mümkündür. Yine de güç değerlerinde bir azalma ortaya çıkabilir.			

### 3.6 Ölçüler



## 4 Nakliye ve depolama

### 4.1 Nakliye



#### DİKKAT

Usulüne uygun olmayan nakliye nedeniyle yaralanma tehlikesi!

- Nakliye çalışmaları sadece yetkili uzman personel tarafından yürütülmelidir.

Aşağıdaki uyarılara dikkat edilmelidir:

- Paletler üst üste istiflenmemelidir.
- Nakliye öncesinde MultiControl'ün doğru şekilde sabitlendiğinden emin olunmalıdır.
- Nakliye sırasında kuvvetli darbelerden kaçınılmalıdır.
- Nakliye sonrasında her bir MultiControl görünür hasar bakımından kontrol edilmelidir.
- Hasar tespit edilirse, hasarlı parçalar fotoğraflanmalıdır.
- Nakliye hasarları durumunda, hasar karşılama hakkını kaybetmemek için derhal nakliyeciyi veya Interroll bilgilendirilmelidir.
- MultiControl yoğun sıcaklık dalgalanmalarına maruz bırakılmamalıdır, aksi takdirde yoğunlaşma suyu oluşumu söz konusudur.

### 4.2 Depolama



#### DİKKAT

Usulüne uygun olmayan depolama nedeniyle yaralanma tehlikesi!

- MultiControl'ün güvenli şekilde depolanmasına dikkat edilmelidir.

Aşağıdaki uyarılara dikkat edilmelidir:

- Paletler üst üste istiflenmemelidir.
- Depolama sonrasında her bir MultiControl görünür hasar bakımından kontrol edilmelidir.

# Montaj ve Kurulum

## 5 Montaj ve Kurulum

### 5.1 Montaj uyarıları

#### BİLGİ

MultiControl montajının usulüne uygun yapılmaması, maddi hasarlara veya MultiControl kullanım ömrünün kısılmasına neden olabilir.

- MultiControl'ün iç kısmındaki olası hasarların engellenmesi için MultiControl yere düşürülmemeli veya usulüne uygun olmayan şekilde kullanılmamalıdır.
- Montaj öncesinde her bir MultiControl görünür hasar bakımından kontrol edilmelidir.
- MultiControl'ün montaj sırasında gerilmemesine dikkat edilmelidir (eğilme veya bükülme yükü olmamalıdır).
- Gövde veya taban plakasına ek montaj delikleri açmayın ve mevcut delikleri büyütmeyin.

### 5.2 MultiControl montajı

#### İlk montaj

MultiControl'ü konveyör çerçevesine takmak için, önce ekteki taban plakasını konveyör çerçevesine takın. MultiControl'ü sabitlemek için taban plakasında iki delik vardır. İlk montaj için, sol delikler kullanılmalıdır.



Elektrik tesisatını basitleştirmek için, tüm MultiControl mümkünse konveyörün sadece bir tarafına monte edilmelidir. Kavisli yollarda MultiControl, RollerDrive'nin bağlantısı bu tarafa yerleştirildiği için, mümkün olduğunca kavisin dış yarıçapına monte edilmelidir.

- Taşıyıcı çerçevede MultiControl'ün üzerine sabitlenebileceği düz bir yüzey arayın. Gerekirse MultiControl'ü daha sonra hareket ettirmek için istenen konumun sol tarafında yaklaşık 25 mm boşluk olduğundan emin olun (bkz. „Yeniden montaj“ sayfada 24).
- Taban plakası şablon olarak kullanılmalı ve her iki montaj deliğinin ortası işaretlenmelidir. Bu sırada taban plakasının doğru yönlendirilmesine dikkat edin (kablo kılavuzundaki yazılar okunaklı olmalıdır).

- Taşıyıcı çerçevedeki işaretlere iki adet Ø 6,5 mm delik açın.
- Taban plakasını M6 vidalarla taşıyıcı çerçeveye sabitleyin.
- Taban plakasında katlanma oluşmadığından emin olunmalıdır.
- Gerilim beslemelerini şerit kablolarla yerleştirin (bkz. „Gerilim beslemesinin bağlanması” sayfada 26).
- MultiControl'ü soldaki deliğe yerleştirin ve kilitlenene kadar bastırın.



- MultiControl'ü taban plakasına sıkıca vidalayın (sıkma torku: maks. 2,5 - 2,75 Nm). Böylece Piercing kontakları şerit kablolar boyunca geçirilecek ve güç kaynaklarıyla temas halinde olacaktır.



MultiControl'ü taban plakasına sabitlemek için verilen vidaları kullanın.

# Montaj ve Kurulum

## Yeniden montaj

Önceden bağlanmış bir MultiControl'ün taban plakasından ayrılması gerekiyorsa, şerit kablolar aynı noktada tekrar temas edilmemelidir, aksi takdirde uygun kontak sağlanamaz. Şerit kabloların tüm MultiControl'lerde gevşetilmesi ve hareket ettirilmesi gerekmemesi için, MultiControl bu durumda ilgili sağ montaj deliğinden tutturulabilir.





## 5.3 Elektrik montajına yönelik uyarılar



### DİKKAT

Elektrik donanımındaki çalışmalar sırasında yaralanma tehlikesi!

- Elektrik kurulum çalışmaları sadece bir elektrik uzmanı tarafından yapılmalıdır.
- MultiControl'ün kurulumundan, sökülmesinden veya bağlanmasından önce ilgili konveyör sistemi gerilimsiz duruma getirilmeli ve istem dışı açılmaya karşı emniyete alınmalıdır.
- MultiControl veya veri yolu hattı üzerinden eşitleme akımlarını önlemek için, kullanılan tüm gerilim beslemeleri ortak bir toprak potansiyeline yerleştirilmelidir.
- Tüm bileşenlerin doğru şekilde topraklandığından emin olunmalıdır. Uygun olmayan bir topraklama; bir arızayla veya MultiControl'ün zamanından önce devre dışı kalmasıyla sonuçlanabilecek statik yük oluşmasına neden olur.
- Tehlikesiz bir işletim sağlayan, uygun açma kapama ve koruma tertibatları öngörülmelidir.
- İşletim gerilimleri ancak tüm kablolar bağlandığında çalıştırılmalıdır.

### BİLGİ

Uygun olmayan bir elektrik kurulumu MultiControl'ün hasarlanmasına neden olabilir.

- Elektrik kurulumuna yönelik ulusal yönetmelikler dikkate alınmalıdır.
- MultiControl sadece 24 V veya 48 V güvenli düşük gerilimle (PELV) işletilmelidir.
- MultiControl asla alternatif gerilimle işletilmemelidir.
- Gerilim beslemelerine yönelik doğru polarizasyona dikkat edilmelidir.
- Mevcut elektrik kurulumunun MultiControl'e yönelik arızaya neden olabilecek bir etkisi olmadığından emin olunmalıdır.
- Sadece sabit kullanım koşulları için yeterli boyutlara sahip kablolar kullanılmalıdır.
- Kablolardaki gerilim düşüşüne yönelik hesaplamalara dikkate alınmalıdır.
- Kabloları döşeme yöntemine yönelik yönetmeliklere dikkat edilmelidir.
- Soket, aşırı yüksek çekme veya bastırma yüklerine maruz bırakılmamalıdır. Soketteki kablo bükülürken kablounun yalıtımı hasar görebilir ve MultiControl çalışmayı durdurabilir.

# Montaj ve Kurulum

## 5.4 Elektrik kurulumu

### Gerilim beslemesinin bağlanması

Gerilim beslemeleri için 2 x 2,5 mm<sup>2</sup> tel kesitine sahip, 3G3G-FL tipinde iki şerit kablo kullanılır.

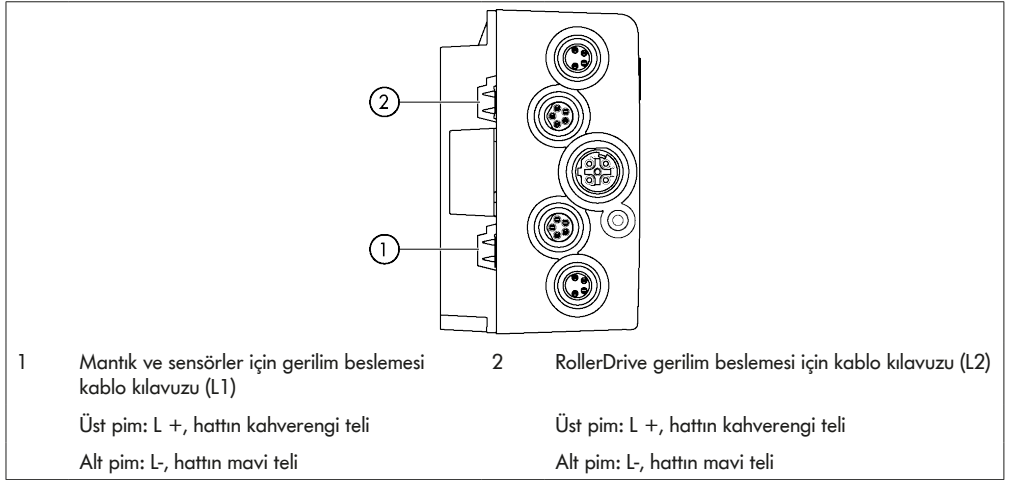
İki şerit kablo kullanılarak, RollerDrive ve sensörlerin / mantığın ayrı olarak güçle beslenmesi sağlanır. Bu, veri yolu iletişimini kaybetmeden RollerDrive'nin güvenli bir şekilde kapatılmasını sağlar.



MultiControl'ü mevcut sistemlerde yedek parça olarak kullanmak için şerit kablo dağıtıcısı kullanılabilir (bkz. „Aksesuar“ sayfada 66).

Gerilim beslemelerinin iki şase potansiyeli (L-) MultiControl'de birbirine bağlıdır.

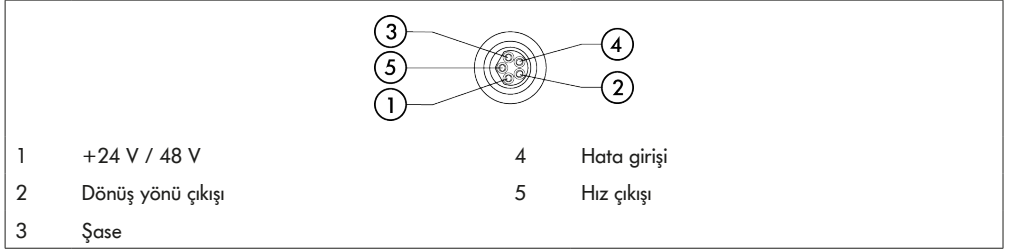
- Şerit kablolar, mekanik gerilme veya burulma olmadan, taban plakasının kablo kılavuzlarında doğru yönde yerleştirilmelidir. Kablo kılavuzları biçime uygun olarak tasarlanmıştır (çizime bakın). Böylece şerit kablolar yalnızca bir yönde yerleştirilebilir ve kablolar yanlış kutuplara bağlanamaz.
- Gerekirse, gerilmeyi azaltma veya titreşim azaltma için önlemler alın.



- IP54 koruması sağlamak için şerit kabloların uçlarını uç kapaklarla kapatın.
- Temas elde etmek için MultiControl'ü ana çerçeveye monte edin (bkz. „İlk montaj“ sayfada 22).
- Hatları gerilim kaynağına bağlayın. Bu sırada kahverengi teli L+'ya ve mavi teli L-'ye bağlayın.

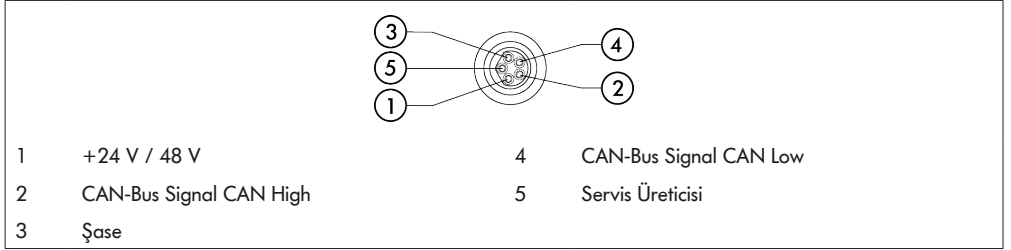
## RollerDrive bağlanması

### RollerDrive AI



- IP54 koruma türünü sağlamak için kullanılmayan RollerDrive bağlantılarını M8 kör kapakla kapatın.

### RollerDrive BI



- IP54 koruma türünü sağlamak için kullanılmayan RollerDrive bağlantılarını M8 kör kapakla kapatın.

## BİLGİ

RollerDrive'nin yanlış bağlantı değerleri durumunda zarar görmesi.

- RollerDrive EC5000 24 V DC'yi 48 V DC ile çalıştırmayı denemeyin. Bu, motor elektroniğinin tahrip olmasına yol açar.

## BİLGİ

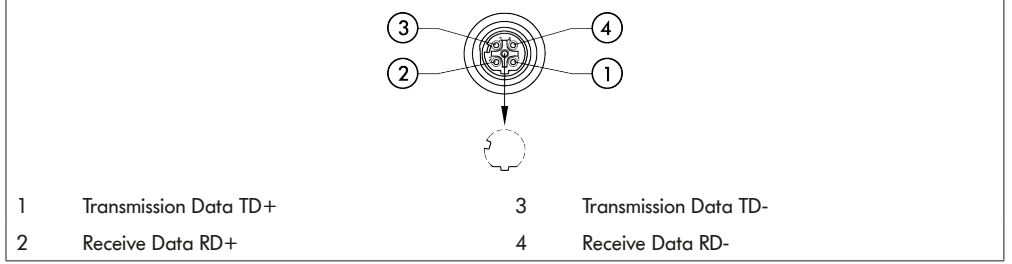
Gerilim altında takma / çıkarma sırasında RollerDrive EC5000'in veri yolu arabiriminin zarar görmesi

- RollerDrive EC5000 BI, çalışırken takmaya/çıkarmaya uygun değildir. RollerDrive EC5000 BI'ye soketi takmak / çıkarmak için güç kaynağını kapatın.

# Montaj ve Kurulum

## Veri yolunun bağlanması

"Bağlantı A" ve "Bağlantı B" olmak üzere iki bağlantı, IEC 61076-2-101'e göre M12 soket, 4 kutup, D kodlu kontak ataması için uygundur.



MultiControl entegre 2 portlu bir anahtarla donatılmıştır. Böylece MultiControl örneğin veri yolu kablolarının hat yapılarına entegre edilebilir.

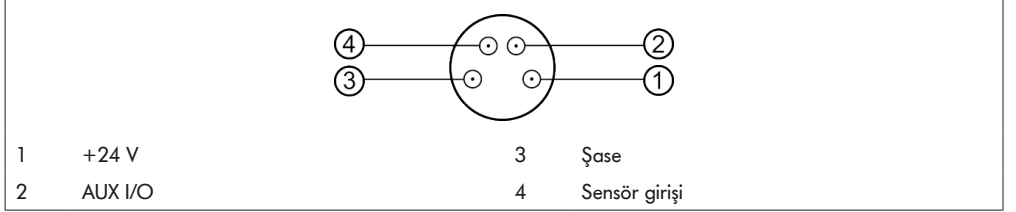
- İlgili veri yolu sistemlerinin montaj kurallarına uyun:
- PROFINET: PROFIBUS & PROFINET International (PI), [www.profinet.com](http://www.profinet.com)
- EtherCAT: EtherCAT Technology Group, [www.ethercat.org](http://www.ethercat.org)
- EtherNET/IP: ODVA, [www.odva.org](http://www.odva.org)
- Bir bağlantı kullanılmadan kalırsa, IP54 koruma türünü sağlamak için bunu M12 kör başlık ile kapatın.



MultiControl'ün her iki tarafında da veri yolu hatlarının izolasyonlarını bağlamak mümkündür. Bu EMV sorunlarını en aza indirir.

## Sensörlerin bağlanması

"Sensör 1, I/O 1" ile "Sensör 4, I/O 4" arasındaki bağlantılara dört sensör ve dört ek giriş veya çıkış (AUX I/O) bağlanabilir. PNP veya NPN sensörlerinin yanı sıra açma veya kapatma kontağı olan sensörler de kullanılabilir. Sensör tipi ve ek I/O fonksiyonu parametrelendirilebilir (bkz. „Digital I/O - Settings” sayfada 42). Bir Y hattı kullanarak, aynı anda bir bağlantıya bir sensör ve bir giriş/çıkış bağlanabilir (bkz. „Aksesuar” sayfada 66).



## BİLGİ

### Bağlantılar kısa devre korumalı değildir

Kısa devre olması durumunda, özellikle pim 1 ile pim 3 arasında, MultiControl'deki dahili sigorta (PTC) devreye girer. Dahili sigortayı soğuttuktan sonra tekrar normal işletim mümkündür.

➤ Polaritenin doğru olduğundan emin olun.



Girişler ve çıkışlar galvanik olarak ayrılmamıştır.

### Girişler için karakteristik değerler

Giriş gerilimi	0 V ile 24 V DC arası
Giriş direnci	$\geq 15 \text{ k}\Omega$
Anahtarlama eşikleri	$\geq 15 \text{ V}$ „High” $\leq 5 \text{ V}$ „Low”

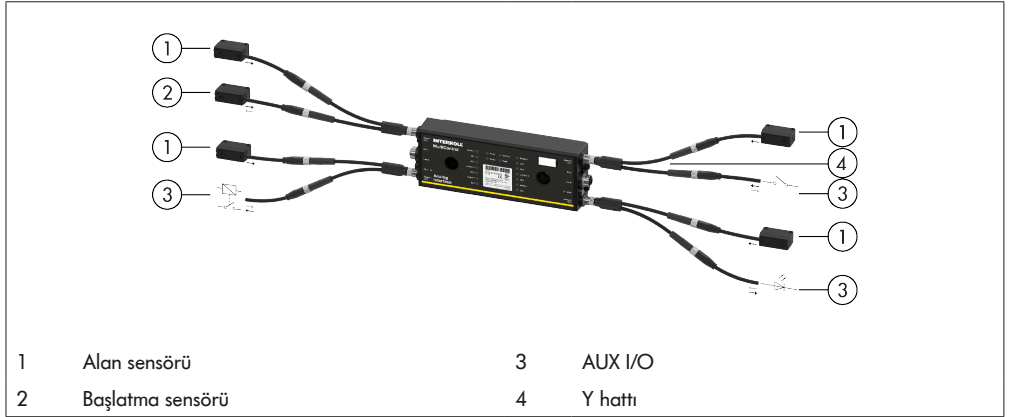
## Montaj ve Kurulum

### Çıkışlar için karakteristik değerler

Çıkış voltajı	24 V DC
Maksimum çıkış akımı	$\leq 200$ mA
PNP'de çıkış voltajı "1"	$> 15$ V @ 200 mA
NPN'de çıkış voltajı "1"	$\leq 5$ V @ 200 mA

- Bir sensör bağlantısı kullanılmadan kalırsa, IP54 koruma türünü sağlamak için bunu M8 kör başlık ile kapatın.

### Bağlantılara genel bakış



## 6 İşletime alma ve İşletim

### 6.1 İşletime alma

#### İlk çalıştırma öncesi kontrol

- MultiControl taban plakasının profile doğru şekilde sabitlendiğinden, MultiControl'un taban plakasına doğru şekilde sabitlendiğinden ve tüm vidaların uygun şekilde sıkıldığından emin olunmalıdır.
- Diğer bileşenlere yönelik arabirimler nedeniyle hiçbir ilave tehlike alanının oluşmadığından emin olunmalıdır.
- Kablo bağlantılarının ilgili talimatlara ve yasal yönetmeliklere uygun olduğundan emin olunmalıdır.
- Tüm koruma tertibatları kontrol edilmelidir.
- Konveyör sisteminin tehlike sahasında hiç kimsenin bulunmadığından emin olunmalıdır.

### 6.2 Konfigürasyon seçenekleri

MultiControl'un işleme alınabilmesi için önce yapılandırılması gerekir. Bu farklı şekillerde yapılabilir:

- Tüm ayarlar, MultiControl'e bağlı bir bilgisayardaki web tabanlı bir kullanıcı arayüzü üzerinden yapılandırılabilir.
- Dahili manyetik sensör üzerinden doğrudan MultiControl üzerinde (bkz. "MultiControl / RollerDrive - Start-up and Programming" ek belgesine bakın).
- Veri yolu türü dışındaki tüm ayarlar, daha üst seviye bir kumanda sistemi tarafından yazılabilen Servis Veri Nesneleri (Service Data Objects - SDO) ile yapılandırılabilir ("MultiControl / RollerDrive - Start-up and Programming" ek dokümanına bakın).
- İstasyon adı, IP yapılandırması ve bağlantı ayarları bir PLC geliştirme ortamıyla değiştirilebilir.
- MultiControl'ü değiştirirken Tak ve Çalıştır (Plug&Play) fonksiyonu sayesinde veriler otomatik olarak aktarılır.

## BİLGİ

#### Başlatma işlemi sırasında olası veri kaybı

Besleme gerilimi başlatma işlemi sırasında kesilirse, veri kaybı oluşabilir.

- Başlatma işlemi sırasında (yaklaşık 10 saniye) gerilim beslemesini kapatmayın!

## 6.3 MultiControl kullanıcı arayüzü

MultiControl, MultiControl'ü yapılandırmak için bir kullanıcı arayüzü üreten entegre bir web sunucusuna sahiptir. Kullanıcı arayüzüne MultiControl'e bağlı bir bilgisayar üzerinden erişilebilir.

Bir web tarayıcısı dışında, bilgisayarda ek bir yazılım gerekmez.

### Ön koşullar

Web tabanlı kullanıcı arayüzünü başlatmak için aşağıdaki ön koşulların yerine getirilmesi gerekir:

- MultiControl bilinen bir IP adresine sahiptir (fabrika ayarı: IP adresi 192.168.0.1, alt ağ maskesi 255.255.255.0).
- Bağlı bilgisayar aynı IP aralığında olmalıdır (gerekirse PC'nin sistem açıklamasına/ağ ayarlarına bakın).
- MultiControl ve bilgisayar arasında bir Ethernet bağlantısı olmalıdır.
- 80 numaralı porta erişim mümkün olmalıdır (kullanıcı arayüzü HTTP tabanlıdır).
- EtherCAT HTTP haberleşmesine izin vermediğinden, MultiControl EtherCAT'de yapılandırılmamıştır. Veri yolu tipi manyetik sensör kullanılarak okunabilir ("MultiControl / RollerDrive - Start-up and Programming" ek belgesine bakın).

### Kullanıcı arayüzünün başlatılması

- MultiControl'e bağlı bilgisayarda web tarayıcısını başlatın.
- MultiControl'ün IP adresini adres çubuğuna girin (fabrika ayarı: <http://192.168.0.1/>).
- Oturum açma sayfasına oturum açma bilgilerini girin (fabrika ayarı: Kullanıcı adı "Interroll", şifre "Interroll").



Aksi belirtilmedikçe, açıklanan resimler MultiControl AI ve MultiControl BI için geçerlidir.



## MultiControl AI



**Network Settings**

- Settings
- Network
- Port 1
- Port 2
- Port 3
- Port 4
- Port 5
- Port 6
- Port 7
- Port 8
- Port 9
- Port 10
- Port 11
- Port 12
- Port 13
- Port 14
- Port 15
- Port 16
- Port 17
- Port 18
- Port 19
- Port 20
- Port 21
- Port 22
- Port 23
- Port 24
- Port 25
- Port 26
- Port 27
- Port 28
- Port 29
- Port 30
- Port 31
- Port 32
- Port 33
- Port 34
- Port 35
- Port 36
- Port 37
- Port 38
- Port 39
- Port 40
- Port 41
- Port 42
- Port 43
- Port 44
- Port 45
- Port 46
- Port 47
- Port 48
- Port 49
- Port 50
- Port 51
- Port 52
- Port 53
- Port 54
- Port 55
- Port 56
- Port 57
- Port 58
- Port 59
- Port 60
- Port 61
- Port 62
- Port 63
- Port 64
- Port 65
- Port 66
- Port 67
- Port 68
- Port 69
- Port 70
- Port 71
- Port 72
- Port 73
- Port 74
- Port 75
- Port 76
- Port 77
- Port 78
- Port 79
- Port 80
- Port 81
- Port 82
- Port 83
- Port 84
- Port 85
- Port 86
- Port 87
- Port 88
- Port 89
- Port 90
- Port 91
- Port 92
- Port 93
- Port 94
- Port 95
- Port 96
- Port 97
- Port 98
- Port 99
- Port 100

**System Settings**

- Settings
- System
- Language
- Time
- Date
- Timezone
- Daylight Saving
- Auto Update
- Auto Backup
- Auto Restore
- Auto Factory Reset
- Auto Logout
- Auto Lock
- Auto Unlock
- Auto Power On
- Auto Power Off
- Auto Reboot
- Auto Shutdown
- Auto Sleep
- Auto Wake Up
- Auto Standby
- Auto Hibernate
- Auto Suspend
- Auto Resume
- Auto Exit

**MultiControl Overview**

**Bus Info**

Bus Protocol: RS485

Host Name: MultiControl

P Address: 102.102.0.2

State: Connected

**Error Info**

State: Operational

Active Error: BusConfErr(21)

Last Error: 05-05-2019 11:00:00 BusConfErr

**Control Program Info**

Program ID: V0 Device

Version: 2017-04-19-09

**Print Device**


Print Device:

**Start Screen**

Start Screen:

HYTERDALE Engineering Team: MultiControl (2019) - 05/05/2019  
MultiControl (2019) - 05/05/2019  
MultiControl (2019) - 05/05/2019

## MultiControl BI



**Network Settings**

- Settings
- Network
- Port 1
- Port 2
- Port 3
- Port 4
- Port 5
- Port 6
- Port 7
- Port 8
- Port 9
- Port 10
- Port 11
- Port 12
- Port 13
- Port 14
- Port 15
- Port 16
- Port 17
- Port 18
- Port 19
- Port 20
- Port 21
- Port 22
- Port 23
- Port 24
- Port 25
- Port 26
- Port 27
- Port 28
- Port 29
- Port 30
- Port 31
- Port 32
- Port 33
- Port 34
- Port 35
- Port 36
- Port 37
- Port 38
- Port 39
- Port 40
- Port 41
- Port 42
- Port 43
- Port 44
- Port 45
- Port 46
- Port 47
- Port 48
- Port 49
- Port 50
- Port 51
- Port 52
- Port 53
- Port 54
- Port 55
- Port 56
- Port 57
- Port 58
- Port 59
- Port 60
- Port 61
- Port 62
- Port 63
- Port 64
- Port 65
- Port 66
- Port 67
- Port 68
- Port 69
- Port 70
- Port 71
- Port 72
- Port 73
- Port 74
- Port 75
- Port 76
- Port 77
- Port 78
- Port 79
- Port 80
- Port 81
- Port 82
- Port 83
- Port 84
- Port 85
- Port 86
- Port 87
- Port 88
- Port 89
- Port 90
- Port 91
- Port 92
- Port 93
- Port 94
- Port 95
- Port 96
- Port 97
- Port 98
- Port 99
- Port 100

**System Settings**

- Settings
- System
- Language
- Time
- Date
- Timezone
- Daylight Saving
- Auto Update
- Auto Backup
- Auto Restore
- Auto Factory Reset
- Auto Logout
- Auto Lock
- Auto Unlock
- Auto Power On
- Auto Power Off
- Auto Reboot
- Auto Shutdown
- Auto Sleep
- Auto Wake Up
- Auto Standby
- Auto Hibernate
- Auto Suspend
- Auto Resume
- Auto Exit

**MultiControl Overview**

**Bus Info**

Bus Protocol: RS485

Host Name: MultiControl

P Address: 102.102.0.1

State: Connected

**Error Info**

State: Operational

Active Error: BusConfErr(21)

Last Error: 05-05-2019 11:00:00 BusConfErr

**Control Program Info**

Program ID: V0 Device

Version: 2017-04-19-09

**Print Device**

Print Device:

**Start Screen**

Start Screen:

HYTERDALE Engineering Team: MultiControl (2019) - 05/05/2019  
MultiControl (2019) - 05/05/2019  
MultiControl (2019) - 05/05/2019

Ek bilgi ve ayarlarda gezinmek için sol taraftaki menüyü kullanın.

# İşletime alma ve İşletim

## MultiControl Overview

**MultiControl Overview**

**Bus Info**  
Bus Protocol : EtherNet/IP  
Host Name : multicontrol  
IP Address : 192.168.0.1  
State : Disconnected

**Error Info**  
State : Operational  
Active Error : BusComFail (21)  
Last Error : 00:01:00.000 94 BrakeResistor

**Control Program Info**  
Program ID : I/O Device  
Version : 2017-12-12-11

**Find Device**  
**Start Identify**

Başlangıç sayfasında aşağıdaki bilgiler görüntülenir:

- Ayarlanan veri yolu sistemi hakkında bilgi
- Son ortaya çıkan hata hakkında bilgi
- Ayarlanan uygulama programı hakkında bilgi

### "Start Identify" düğmesi

Konveyördeki MultiControl'ü tanımlamak için tüm LED'lerde bir "çalışma ışığı" başlatır.



İlgili yazılım sürümüne uygun EDS dosyası MultiControl'de saklanır ve başlangıç sayfasının altındaki bağlantıdan indirilebilir.

- Kullanıcı arayüzünden çıkmak için "Log Out" üzerine tıklayın (MultiControl yeniden başlatıldığında gerekli değildir).

## Network Settings

### Network Settings

**Bus protocol**  
☐ EtherCAT  
☐ EtherCAT/AN  
☒ PROFINET  
☐ EtherNet/IP

**Addresses**  
IP address : 192.168.0.1  
Network mask : 255.255.255.0  
Gateway : 0.0.0.0

**Domains**  
Host name : multicontrol  
Domain name :  
DNS server 1 : 0.0.0.0  
DNS server 2 : 0.0.0.0

**Configuration mode**  
☒ Static  
☐ I/O Controller

**Neighbours**  
IP address upstream : 192.168.0.16  
IP address downstream : 192.168.0.17

**Options**  
☐ Big Endian Format  
Process Image In/Out: Universal Full / Universal Full

**Submit** **Reset**

MultiControl'un bir otomasyon sistemine entegre edilmesi için veri yolu parametrelerinin değiştirilmesi gerekebilir. Bunlar, kullanılan veri yolu tipinin ayarını ve bir adreslemeyi içerir.

MultiControl aşağıdaki veri yolu türlerini destekler:

- PROFINET I/O Device - Conformance Class B, Netload Class 1
- EtherNet/IP Slave
- EtherCAT Slave

MultiControl'ü adreslemek için aşağıdaki parametreler değiştirilebilir:

- IP adresi ve alt ağ maskesi
- Ağ geçidi
- Host adı: PROFINET ile MultiControl kullanırken, MultiControl'ün benzersiz PROFINET ismi buraya girilmelidir
- Domain-Name ve DNS sunucusu 1 ve 2
- Adresin yapılandırma modu:

Statik: IP adresi kullanıcı tarafından atanır

I/O Controller: IP adresi PLC tarafından atanır (giriş alanı gri renklidir)



Veri yolu sistemindeki iletişim problemlerini önlemek için, varsayılan IP adresi 192.168.0.1'i değiştirmenizi öneririz.

Sistem konfigürasyonuna bağlı olarak, PROFINET projelerinde MultiControl güncelleme süresini (otomatik 2 ms) manuel olarak CPU döngü süresinin yarısına veya en az 8 ms'ye yükseltmenizi öneririz.

# İşletime alma ve İşletim

- Komşu MultiControl'lerin IP adresleri (ZPA ve ZPA+ programları için)  
IP adress upstream: Ürün, hazne, taşınan mallar, ürünler,... MultiControl adresleri devralınabilir  
IP adress downstream: Ürün, hazne, taşınan mallar, ürünler,... MultiControl adresleri verilebilir
- PLC verilerinin Big-Endian-Format'ında olup olmadığını belirleyin (High- / Low-Byte değişikliği)



Değiştirilen parametreleri MultiControl'e devralmak için "Submit" düğmesine basın.

## BİLGİ

**Besleme geriliminin erken kapanması nedeniyle MultiControl'ün zarar görmesi**

- Yeniden başlatma tamamlanıncaya kadar veri yolu türünün değiştirilmesi sırasında gerilim beslemesinin kesintisiz olarak sunulacağından emin olun. İşlemin süresi yaklaşık iki dakikadır.

## Motor Settings

Motor Settings

	Motor 1	Motor 2	Motor 3	Motor 4
Motor Type	EC5000	EC5000	Disabled	Disabled
Roller diameter [mm]	50.0	50.0	50.0	50.0
Gearing ratio	40:1	40:1	40:1	40:1
Direction	* CW ○ CCW	* CW ○ CCW	* CW ○ CCW	* CW ○ CCW
Normal Speed [m/s]	1.00	1.00	1.00	1.00
Alternate Speed [m/s]	0.50	0.50	0.50	0.50
Acceleration [m/s <sup>2</sup> ]	0.00	0.00	0.00	0.00
Deceleration [m/s <sup>2</sup> ]	0.00	0.00	0.00	0.00

☐ Apply Motor 1 Settings to all

- Hata mesajlarını önlemek için kullanılmayan motorları devre dışı bırakın.
- Bağlı motoru seçin - EC5000 / EC310



Bir motor aktifse ancak bağlı değilse, LED RD1 - RD4 yanıp söner.

- Kullanılan RollerDrive'ye göre "Roller diameter", "Gearing ratio" ve "Normal speed" verilerini girin.



Konik makaralarda (kavisli alanlar) için, çap olarak ortalama makara çapını girin.

"I/O Device" kontrol programındaki % cinsinden hız, burada "Normal speed" altında ayarlanmış olan değeri ifade eder.

"Direction" parametresiyle, RollerDrive dönme yönü montaj konumuna göre ayarlanır (RollerDrive'nin kablo ucundan görülen dönme yönü).

"Acceleration" ve "Deceleration" RollerDrive'nin başlatma/durdurma davranışını değiştirir. "Alternate speed" parametresinin şu anda bir fonksiyonu yoktur.

### RollerDrive EC5000 BI ivmelenme değerleri

EC5000 BI'nın optimum ivmelenme rampası, aşağıdaki ivmelenme değerlerini girerek elde edilir.

Dışlı	9:1	13:1	18:1	21:1	30:1	42:1	49:1	78:1	108:1
İvmelenme değeri m/s <sup>2</sup>	9,9* (13,1)	9,2	6,6	5,7	4,0	2,8	2,4	1,5	1,1

\* Maksimum giriş sınırı



Değiştirilen parametreleri MultiControl'e devralmak için "Submit" düğmesine basın.

# İşletime alma ve İşletim

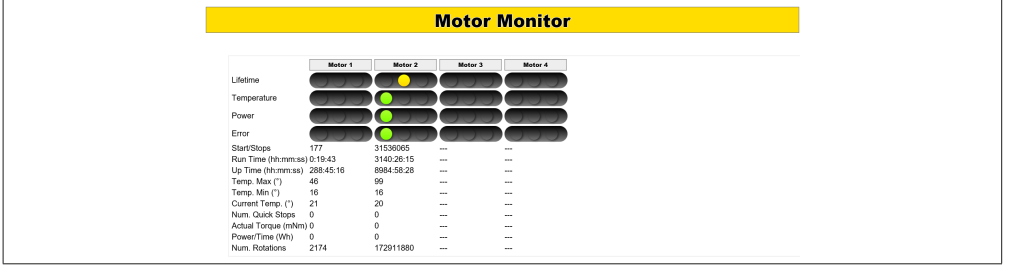
## Motor Information - sadece MultiControl BI

Motor Information				
	Motor 1	Motor 2	Motor 3	Motor 4
Gear Ratio	49:1	49:1	---	---
Max. Speed (m/s)	0.37	0.37	---	---
Status	Stop	Stop	N.C.	N.C.
Motor Name	EC5000	EC5000	---	---
Hardware Vers.	1.0000	1.0000	---	---
Software Vers.	0.11.07	0.11.07	---	---
Product Code	---	---	---	---
Serial Number	381	---	---	---

Motor verilerinin gösterimi:

- Dişli oranı
- Maksimum hız
- Nominal güç
- Durum
- Motor adı
- Hardware Version
- Software Version
- Ürün kodu
- Seri numarası

## Motor Monitor - sadece MultiControl BI



### Optik göstergeler

Kullanım ömrü lambası

Sağlamlık lambaları:

- Sıcaklık
- Güç
- Hata sıklığı

### İzleme verileri

Başlatma/durdurmalar - dakika başına başlatma/durdurma sayısı

Run Time (s)

Up Time (s)

Temp. Max (°C) - Motor elektroniğinin maksimum sıcaklığı

Temp. Min (°C) - Motor elektroniğinin minimum sıcaklığı

Current Temp. (°C) - Motor elektroniğinin güncel sıcaklığı

Num. Quick Stops - Hızlı durdurma sayısı

Actual Torque (mNm) - Akım tork

Power/Time (Wh) - Ortalama mekanik güç çıkışı

Num. Rotations - Motor devri sayısı

# İşletime alma ve İşletim

## Motor Test for EC5000

**Motor Test for EC5000**

**Simple Test**  

Start all

Start all motors in positive direction

Stop all

**Select affected Motors**

- ☐ Motor 1
- ☐ Motor 2
- ☐ Motor 3
- ☐ Motor 4

**Motor Commands**  
Velocity Mode:  

CCW

stop

CW

- İstedığınız motoru seçin
- Testi seçin:
  - Simple Test - Tüm bağlı motorları pozitif dönüş yönünde başlatır
  - Velocity Mode - Seçili motorları saat yönünde veya saat yönünün tersinde başlatır ve durdurur



## Digital I/O States

Digital I/O States	
<b>Sensor 1</b> State : Off Throughput: 0 Parts/Hour	<b>Sensor 3</b> State : Off Throughput: 0 Parts/Hour
<b>I/O 1</b> State : Off	<b>I/O 3</b> State : Off
<b>Sensor 2</b> State : Off Throughput: 0 Parts/Hour	<b>Sensor 4</b> State : Off Throughput: 0 Parts/Hour
<b>I/O 2</b> State : Off	<b>I/O 4</b> State : Off

Bağlı sensörlerin ve I/O'nun anahtarlama durumu göstergeleri.

### Throughput

Sensör sinyallerine dayanarak, tek tek bölgelerin verimi belirlenir.

Bunun için, son beş dakikadaki sinyaller bir saate tahmin edilir.

Bu, sistemin en az beş dakikadır çalışıyor olması gerektiği anlamına gelir.

Sayaçlar tüm çalışma modlarında etkindir.



Gerçek zamanlı durum değildir! Durum değişiklikleri sadece web tarayıcısını güncelledikten sonra görülebilir ("F5" tuşu).

# İşletime alma ve İşletim

## Digital I/O Settings

**Digital I/O Settings**

**Sensor 1**  
Type : ☒ PNP ☐ NPN  
Polarity : ☒ positive ☐ negative  
ON Delay [ms] :   
OFF Delay [ms] :   
Function :

**IO 1**  
Type : ☒ PNP ☐ NPN  
Polarity : ☒ positive ☐ negative  
Function :

**Sensor 2**  
Type : ☒ PNP ☐ NPN  
Polarity : ☒ positive ☐ negative  
ON Delay [ms] :   
OFF Delay [ms] :   
Function :

**IO 2**  
Type : ☒ PNP ☐ NPN  
Polarity : ☒ positive ☐ negative  
Function :

**Sensor 3**  
Type : ☒ PNP ☐ NPN  
Polarity : ☒ positive ☐ negative  
ON Delay [ms] :   
OFF Delay [ms] :   
Function :

**IO 3**  
Type : ☒ PNP ☐ NPN  
Polarity : ☒ positive ☐ negative  
Function :

**Sensor 4**  
Type : ☒ PNP ☐ NPN  
Polarity : ☒ positive ☐ negative  
ON Delay [ms] :   
OFF Delay [ms] :   
Function :

**IO 4**  
Type : ☒ PNP ☐ NPN  
Polarity : ☒ positive ☐ negative  
Function :

☒ I/O State LEDs enabled  
☐ Shutdown Aux Output

**Submit** **Reset**

1-4 sensörleri temel olarak alan sensörlerine atanmıştır.

İsteğe bağlı olarak temin edilen bir Y kablosu kullanarak, ek I/O bağlanabilir.

I/O 1 ile I/O 4, aşağıdaki fonksiyonlarla giriş veya çıkış olarak yapılandırılabilir:

Fonksiyon	Tanım
None	-
PLC Input	PLC'den gelen giriş sinyali
PLC Output	PLC için çıkış sinyali
Sensor 5	Alan 1 başlatma sensörü (polarite negatif olmalıdır)
Sensor 6	Rezerve
Sensor 7	Rezerve
Sensor 8	Rezerve
Control Input 1	Alan 1 durdurma
Control Input 2	Alan 2 durdurma
Control Input 3	Alan 3 durdurma
Control Input 4	Alan 4 durdurma
Control Input 5-8	Fonksiyon yok
Control Output 1	Alan 1 dolu
Control Output 2	Alan 2 dolu

Fonksiyon	Tanım
Control Output 3	Alan 3 dolu
Control Output 4	Alan 4 dolu
Control Output 5- 8	Fonksiyon yok
Handshake In Up	Komşu ZPA modülleri için Handshake sinyalleri
Handshake In Down	
Handshake In Left	
Handshake In Right	
Handshake Out Up	
Handshake Out Down	
Handshake Out Left	
Handshake Out Right	
VDC Motor #1 Error In	Hata girişi VDC motoru
VDC Motor #2 Error In	
VDC Motor #1 Direction Out	Dönme yönü VDC motoru
VDC Motor #2 Direction Out	
VDC Motor #1 Step Pulse Out	Pals çıkışı VDC motoru
VDC Motor #2 Step Pulse Out	

Fonksiyonların "I/O Device" kontrol programı üzerinde etkisi yoktur.



Seçilen kontrol programına bağlı olarak, fonksiyonlar değişkendir ("MultiControl / RollerDrive - Start-up and Programming" ek belgesindeki kontrol programlarının açıklamasına bakın).

Değiştirilen parametreleri MultiControl'e devralmak için "Submit" düğmesine basın.

# İşletime alma ve İşletim

## Control Program Settings

**Control Program Settings**

**Control Program Selection**

Program ID : I/O Device  
Version : 2017-12-12-11

**Control Timer**

Timer 1 (ms) : 0  
Timer 2 (ms) : 0  
Timer 3 (ms) : 0  
Timer 4 (ms) : 0

**Submit** **Reset**

### Kontrol programlarının seçimi

ZPA tek yer çekme programı ID	ZPA blok çekme programı ID	ZPA modül programı ID	ZPA modül programı ID yok
Single Release 1 Zone	Train Release 1 Zone	ZPA Transfer In	I/O Device
Single Release 2 Zone	Train Release 2 Zone	ZPA Transfer Out	
Single Release 3 Zone	Train Release 3 Zone	ZPA Merge	
Single Release 4 Zone	Train Release 4 Zone	ZPA HPD	
		HPD Semi Automatic	
		Transfer Semi Automatic	

### Control Timer

- Timer 1: Tek yer çekme: Aktarım iletişim zamanı  
Blok çekme: RollerDrive'nin zaman gecikmeli başlangıcı
- Timer 2: Dahili besleme malzemesi izleme
- Timer 3: RollerDrive ardıl çalışması
- Timer 4: Hata sıfırlama



Seçilen kontrol programına bağlı olarak, zamanlayıcının fabrika ayarları ve fonksiyonları değişkendir ("MultiControl / RollerDrive - Start-up and Programming" ek belgesindeki kontrol programlarının açıklamasına bakın).

Değiştirilen parametreleri MultiControl'e devralmak için "Submit" düğmesine basın.

## Error States

**Error State**

**Error Info**  
State : Operational  
Active Error : BusComFail (21)  
Last Error : 00:02:29.756 51 DriveError #2

- MultiControl'ün güncel durum göstergesi
- Güncel hata göstergesi
- Son ortaya çıkan hata göstergesi

## Error Handling Settings

**Error Handling Settings**

**System Errors**  
Network Error : Warning  
Over Voltage Error : Warning  
Under Voltage Error : Warning  
Motor Error : Warning  
General Control Error : Ignore  
Sensor Error : Ignore

**Control Errors**  
Control Error 1 : Ignore  
Control Error 2 : Ignore  
Control Error 3 : Ignore  
Control Error 4 : Ignore  
Control Error 5 : Ignore  
Control Error 6 : Ignore  
Control Error 7 : Ignore  
Control Error 8 : Ignore

**Submit** **Reset**

### Network Error

MultiControl ve PLC arasındaki iletişimi izlemek:

- Ignore: Hata görüntülenmez.
- Warning: Hata, iki kez yanıp sönen Fault LED ile gösterilir.  
Aktarım prosesi kesintiye uğramaz.
- Immediate Stop: Hata, iki kez yanıp sönen Fault LED ile gösterilir.  
Aktarım prosesi kesintiye uğrar.



MultiControl PLC olmadan çalıştırılıyorsa, "Ignore" ayarını öneririz.  
MultiControl PLC ile çalıştırılıyorsa, "Immediate Stop" ayarını öneririz.

### Over Voltage Error

Çok yüksek besleme gerilimi:

- Ignore: Hata görüntülenmez.
- Warning: Hata, altı kez yanıp sönen Fault LED ile gösterilir.  
Aktarım prosesi kesintiye uğramaz.
- Immediate Stop: Hata, altı kez yanıp sönen Fault LED ile gösterilir.  
Aktarım prosesi kesintiye uğrar.

# İşletime alma ve İşletim

---

## Under Voltage Error

Çok düşük besleme gerilimi:

- Ignore: Hata görüntülenmez.
- Warning: Hata, beş kez yanıp sönen Fault LED ile gösterilir.  
Aktarım prosesi kesintiye uğramaz.
- Immediate Stop: Hata, beş kez yanıp sönen Fault LED ile gösterilir.  
Aktarım prosesi kesintiye uğrar.

## Motor Error

Motorların izlenmesi:

- Ignore: Hata görüntülenmez.
- Warning: Hata, üç kez yanıp sönen Fault LED ile gösterilir.  
Hata artık mevcut değilse, LED söner. MultiControl'e bağlı diğer motorları çevirin.
- Immediate Stop: Hata, üç kez yanıp sönen Fault LED ile gösterilir.  
MultiControl'e bağlı diğer motorları durdurun.

## General Control Error

Kumanda cihazının izlenmesi:

- Ignore: Hata görüntülenmez.



"Immediate Stop" ve "Normal Stop" aynı davranışa sahiptir.

Control Error 1 - 8'in ayarları herhangi bir fonksiyona sahip değildir.

Değiştirilen parametreleri MultiControl'e devralmak için "Submit" düğmesine basın.

Değişiklikler sadece kumanda cihazı kapatılıp açıldıktan sonra etkili olur.

## MultiControl Error Log

MultiControl Error Log		
Error Info 1		
Time	Error	Description
00:00:06.823 70		SystemRestart
00:00:06.460 70		SystemRestart
00:00:06.459 70		SystemRestart
00:00:06.790 70		SystemRestart
00:00:06.799 70		SystemRestart
00:00:07.823 22		BusStartUp
00:00:11.131 102		NewStateTable
00:00:11.153 102		NewStateTable
00:00:11.154 50		DriveError #1
00:00:11.154 51		DriveError #2
00:00:11.154 52		DriveError #3
00:00:11.154 53		DriveError #4
00:00:11.161 50		DriveError #1
00:00:11.161 51		DriveError #2

Oluşan son hataların / mesajların zaman damgalı hata günlüğü.

Hata kodlarını açıklamak için bakınız „Hata kodları” sayfada 62.

# İşletime alma ve İşletim

## Teach-In

**Teach-in**

**Teach-in Feature**  
Please read the manual before trigger any of the options below!

☐ Init  
☐ Start  
☐ Finish  
☐ Abort

**Submit** **Reset**

## Plug&Play

**Plug&Play**

**Plug and Play Feature**  
Enabled ☒ **Submit**



"Teach-in" ve "Plug&Play" fonksiyonları "MultiControl / RollerDrive - Start-up and Programming" ek belgesinde açıklanmıştır.

## CAN Gateway

**CAN Gateway**

**CAN Bus Terminal**

Mode	Node ID	SDO idx	Sub idx	Length	Data
<input type="radio"/> Read <input type="radio"/> Write	<input type="text" value="dec num"/>	<input type="text" value="hex num"/>	<input type="text" value="hex num"/>	<input type="text" value="dec num"/>	<input type="text" value="hexbytes, e.g. 0FF040"/>

**Send**

Node: 0>> Response: Unknown, Error: 0

Sadece servis amaçlıdır.



## Service Change Password

**Service Change Password**

Change password

Enter old password :

Enter new password :

Repeat new password :

- Şifreyi değiştirmek için bir kez eski şifreyi ve iki kez yeni şifreyi girin ve "Submit" düğmesini tıklayarak MultiControl'e aktarın.



Kullanıcı adı değiştirilemez.

Fabrika ayarlarının yüklenmesi, değiştirilen şifreyi varsayılan sifirlar.

## Service Restore Factory Settings

**Service Restore Factory Settings**

Restore Factory Settings

Reset all settings to factory default values?

☐ Yes

☒ No

Fabrika ayarlarının yüklenmesi:

- "Yes"i seçin
- "Submit" düğmesi

## BİLGİ

Besleme geriliminin erken kapanması nedeniyle MultiControl'ün zarar görmesi

- Yeniden başlatma tamamlanana kadar gerilim beslemesinin kesintisiz olarak sunulacağından emin olun. İşlemin süresi yaklaşık iki dakikadır.

# İşletime alma ve İşletim

## Service MultiControl Restart

**Service MultiControl Restart**

**MultiControl Restart**

**CAUTION:** A restart of MultiControl will stop the control process and interrupt the the network connection.

Do you want to restart MultiControl now?

☐ Yes

☒ No

**Submit** **Reset**

MultiControl'ü Yeniden Başlatma:

- "Yes"i seçin
- "Submit" düğmesi



MultiControl'ün yeniden başlatılması sırasında, bir bilgisayara veya PLC'ye mevcut bir veri yolu bağlantısı kesilir ve ardından yeniden kurulmaları gerekir.

## Service Version Information

**Service Version Information**

**Version Info**

Hardware Version	: V.0
Hardware Variant	: Bus
Application Software Version	: V.2.3.6.1
System Software Version	: V.3.0.28.K
Network Software Version	: V.3.2.0.V
Serial Number	: 00000093
MAC Address	: 24-8b-b1-20-01-70

MultiControl'ün versiyon, seri numarası ve yazılım versiyonu göstergesi.

## Service - Up-/Download

Up- Download	
<div><b>Download</b> For download under a different name, please use "Right Click --&gt; Save As..." option Bus Config : <a href="#">download</a> Application Config : <a href="#">download</a></div>	<div><b>Upload</b> To make settings effective, please restart module afterwards! Bus Config : <a href="#">upload</a> Application Config : <a href="#">upload</a></div>

MultiControl ayarları kullanıcı arayüzü üzerinden indirilebilir ve bir bilgisayara kaydedilebilir. MultiControl'u değiştirirken, ayarlar veri yedekleme ile geri yüklenebilir.

➤ Bağlı PC'de istediğiniz dosyayı sağ tıklayarak ve "Farklı kaydet" seçeneğini kullanarak kaydedin.



Yükleme sırasında doğru sıralamaya dikkat edin!

- Bus Config
- Application Config

## BİLGİ

**Besleme geriliminin erken kapanması nedeniyle MultiControl'ün zarar görmesi**

- Yeniden başlatma tamamlanıncaya kadar veri yolu türünün değiştirilmesi sırasında gerilim beslemesinin kesintisiz olarak sunulacağından emin olun. İşlemin süresi yaklaşık iki dakikadır.

# İşletime alma ve İşletim

## 6.4 Manyetik sensör

Manyetik sensör aşağıdaki fonksiyonları yerine getirmek için kullanılabilir:

- Sensörlerin ayarlanması
- Veri yolu tipinin ayarlanması
- Öğretme yönteminin gerçekleştirilmesi
- Sensörlerin / I/O'nun LED göstergelerinin açılması veya kapatılması
- Tak&Çalıştır'ın devre dışı bırakılması
- MultiControl'ün fabrika ayarlarına sıfırlanması

Manyetik sensörü çalıştırmak için, bir mıknatıs gereklidir (bkz. „Aksesuar” sayfada 66). Manyetik sensör MultiControl'ün üst kısmında, "INTERROLL" kelimesinin iki "R" si arasında taban plakasından hemen önünde bulunur (bkz. „Montaj” sayfada 16).



Daha fazla bilgi "MultiControl / RollerDrive - Start-up and Programming" ek belgesinde bulunabilir.

## 6.5 Servis Veri Nesneleri (SDO)

MultiControl'ün hemen hemen tüm ayarları (veri yolu tipine kadar) asenkron iletişim yoluyla değiştirilebilir. Bu iletişim, CANopen protokolünün Servis Veri Nesnelerine (SDO) karşılık gelir. IEC 61131-3 uyarınca RDREC ve WRREC fonksiyonları üzerinden erişim mümkündür.



Daha fazla bilgi "MultiControl / RollerDrive - Start-up and Programming" ek belgesinde bulunabilir.

Ethernet/IP, Object Class Adapter = 0x64, Get Attribute Single, Set Attribute Single  
Profinet, HW Identification acyclic access point, RDREC, WRREC

## 6.6 İşletim



### DİKKAT

**RollerDrive'nin istemeden başlatılması nedeniyle ezilme tehlikesi!**

- Gerilim beslemesini açmadan önce, konveyör sisteminin tehlikeli alanlarında hiç kimsenin bulunmadığından emin olun.
- ZPA modunda, bağlı olan tüm RollerDrives, besleme gerilimini açtıktan sonra maksimum dört saniye boyunca bir başlatma çalıştırması gerçekleştirir!



MultiControl bir I/O cihazı olarak çalışırsa, motorları otomatik olarak çalıştıramaz veya durduramaz veya başka işlemler gerçekleştiremez. Örneğin, daha üst seviye bir kumanda cihazından komutlar gerektirir, örneğin bir PLC.

### Her çalıştırma öncesi kontrol

- Tüm MultiControl'ler görünür hasarlar bakımından kontrol edilmelidir.
- Tüm koruma tertibatları kontrol edilmelidir.
- MultiControl'e bağlı hiçbir RollerDrive'nin bloke olmadığından emin olunmalıdır.
- Besleme ürünün yerleştirme süreci iyi şekilde planlanmalı ve takip edilmelidir.



İşletim sırasındaki ortam koşullarına dikkat edilmelidir (bkz. „Teknik bilgiler“ sayfada 19).

### Başlatma

- Çalışma sırasında çevresel koşulların gözlemlendiğinden emin olun (bkz. „Teknik bilgiler“ sayfada 19).
- Gerilim beslemesini açın.
- İlgili sinyali MultiControl'e gönderin.

### Durdurma

Taşıma işletimi aşağıdaki durumlarda durur:

- Gerilim beslemesi kapatıldığında
- Başlatma sinyali yoksa
- İlgili bir hata sınıfından bir hata varsa (bkz. „Error Handling Settings“ sayfada 45)

## 6.7 Kaza veya arıza prosedürü

- Konveyör sistemi derhal durdurulmalı, gerilimsiz duruma getirilmeli ve istem dışı açılmaya karşı emniyete alınmalıdır.
- Bir kaza durumunda: İlk yardım uygulanmalı ve acil çağrı yapılmalıdır.
- Sorumlu kişi bilgilendirilmelidir.
- Arıza ilgili uzman personel tarafından giderilmelidir.
- Konveyör sistemi sadece uzman personel onayından sonra yeniden işleme alınmalıdır.

## 7 Bakım ve Temizlik



### DİKKAT

Usulüne uygun olmayan işlemler nedeniyle yaralanma tehlikesi!

- Bakım ve temizlik çalışmaları sadece yetkili ve deneyimli (uzman) personel tarafından yapılmalıdır.
- Bakım ve temizlik çalışmaları sadece akımsız durumda yapılmalıdır. MultiControl gerilimsiz duruma getirilmeli ve istem dışı açılmaya karşı emniyete alınmalıdır.
- Bakım veya temizlik çalışmalarının yapıldığını gösteren uyarı levhaları yerleştirilmelidir.

### 7.1 Bakım

#### MultiControl'ün kontrolü

MultiControl'ün kendisi bakım gerektirmez. Yine de arızaların önlenmesi için bağlantılar ve sabitlemeler düzenli olarak kontrol edilmelidir.

- Besleyicide yürütülen düzenli kontrol ve bakım çalışmaları sırasında DriveControl'e yönelik vidaların düzgün sıkıldığından, kabloların düzgün döşendiğinden ve uygun kablolarla bağlandığından emin olunmalıdır.

#### MultiControl'ün değiştirilmesi

Hasarlı veya zarar görmüş bir MultiControl değiştirilmelidir.



MultiControl'ü açmaya çalışmayın!

- Yeni MultiControl monte edilmelidir (bkz. „İşletim dışı bırakma“ sayfada 65 ve „MultiControl montajı“ sayfada 22).
- Yeni MultiControl'ü yapılandırın (bkz. „İşletime alma ve İşletim“ sayfada 31).

# Bakım ve Temizlik

## 7.2 Temizlik

Toz ve kirin nem ile bir araya gelmesi kısa devreye neden olabilir. Bu yüzden kirli ortamlarda düzenli olarak temizleme ile MultiControl'ün hasarlanmasına neden olabilecek kısa devrelere karşı tedbir alınabilir.

### BİLGİ

**MultiControl'ün uygun olmayan temizleme nedeniyle hasarlanması**

- MultiControl sıvılara daldırılmamalıdır.
- Gerekirse toz ve kir elektrikli süpürgeyle temizlenmelidir.
- Daha ayrıntılı bir temizlik için MultiControl'ün gerilim beslemesiyle bağlantısı kesilmeli, MultiControl sökülmeli ve nemli bir bezle temizlenmelidir.



## 8 Arıza durumunda yardım

### 8.1 LED'in anlamı

MultiControl üzerindeki LED'ler konveyörün çalışma durumu hakkında bilgi sağlar.

LED'in durum açıklaması:

- Kapalı: LED kalıcı olarak kapalı
- AÇIK: LED kalıcı olarak açık
- 1 Hz ile yanıp söner: LED 1 Hz frekansta yanıp söner; Görev döngüsü 1:1
- 2 Hz ile yanıp söner: LED 2 Hz frekansta yanıp söner; Görev döngüsü 1:1
- - : LED durumu değişken

#### Genel LED

Power	Ready	Net Run	Fault	Anlam	Öncelik
Açık	Açık	Açık	Kapalı	İşletime hazır, hata yok	
-	Açık	Yanıp sönüyor 1 Hz	Kapalı	Bus-Start-up-Mode: Başladıktan sonra, PLC tarafından bağlantının kurulması için 30 saniye bekler.	
-	-	-	1 kez yanıp söner	Uygulama programında hata, örneğin Timeout	1
-	-	-	2 kez yanıp söner	İletişim arızası: Başlatma sırasında 30 saniye boyunca bağlantı kurulmadı veya PLC bağlantısı kayboldu. Hata otomatik olarak onaylanır.	3
-	-	-	3 kez yanıp söner	RollerDrive hatası: Hatalı RollerDrive karşılık gelen "RD" LED'inin yanıp sönmesiyle gösterilir	2
Kapalı	Açık	-	4 kez yanıp söner	Motorlar için gerilim beslemesi eksik.	5
-	-	-	5 kez yanıp söner	Gerilim hatası düşük gerilim	4

## Arıza durumunda yardım

Power	Ready	Net Run	Fault	Anlam	Öncelik
-	-	-	6 kez yanıp söner	Gerilim hatası aşırı gerilim	4
-	-	-	7 kez yanıp söner	MultiControl'deki sıcaklık çok yüksek.	6
-	-	-	8 kez yanıp söner	Aktif fren direnci aşırı yük koruması aktif.	7
-	-	-	9 kez yanıp söner	Handshake iletişimi bozuldu. ZPA ve ZPA+ uygulamaları için talimatlara bakın.	
-	-	-	10 kez yanıp söner	Komşuyla bağlantı yok. ZPA ve ZPA+ uygulamaları için talimatlara bakın	
-	-	-	11 kez yanıp söner	Yapılandırılmış bir komşuda bir hatası var (hata günlüğünde ZPA+, "RemoteEmergency" konusuna bakın)	



Aynı anda birden fazla hata oluşursa, yalnızca en yüksek öncelikli hata görüntülenir.

- Hatayı gidermek için bkz. „Hata arama” sayfada 59.

### Bağlantıların LED'i

LED	Durum	Anlam
Sensor 1 Sensor 2 Sensor 3 Sensor 4	Açık	Görüntülenen sensörün mantıksal anahtarlama durumu: Pozitif mantık yapılandırıldı ve girişte mantıksal "1" (PNP 24V, NPN 0V) - veya - olumsuz mantık yapılandırıldı ve girişte mantıksal "0"
I/O 1 I/O 2 I/O 3 I/O 4	Açık	Görüntülenen giriş/çıkışın mantıksal anahtarlama durumu: Pozitif mantık yapılandırıldı ve girişte mantıksal "1" (PNP 24V, NPN 0V) - veya - olumsuz mantık yapılandırıldı ve girişte mantıksal "0"
RD 1 RD 2 RD 3 RD 4	Açık	Görüntülenen RollerDrive hedef değeri alır
Link/Act A Link/Act B	Açık veya yanıp sönüyor (veri yolu tipi EtherCAT ile)	Görüntülenen ağ bağlantısı tamam

## 8.2 Hata arama

MultiControl karmaşık bir sistemdir. Sistemin tüm katılımcıları arasında birçok korelasyon vardır. Böyle bir sistemde, elbette, taşıma işlemlerinden veya ayrı bileşenlerin etkileşiminden kaynaklanabilecek hatalar da ortaya çıkabilir. Tüm hatalar ayrıntılı olarak gösterilemez ve konum ile gösterge yeri arasında bir ilişki her zaman mümkün olmaz. PLC ile daha iyi bir hata tanılama mümkündür.

Sorun arama ve giderme başarılı olmazsa, Interroll Support ile iletişim kurun ve aşağıdaki bilgileri hazırlayın:

- Etkilenen MultiControl'un seri numarası
- Yapılandırma hakkında bilgi
- LED göstergeler hakkında bilgi
- Hata kodları hakkında bilgi

## Arıza durumunda yardım

Arıza	Olası neden	Giderilmesi
İletişim arızası	PLC'yle bağlantı bozuldu	<ul style="list-style-type: none"><li>➤ Veri yolu kablolamasını kontrol edin</li><li>➤ Veri yolu tipini kontrol edin</li><li>➤ Ağ adresini ve veri yolu adını kontrol edin</li></ul>
RollerDrive hatası	Aktif motor çıkışıyla bağlantısı kesilmiş RollerDrive veya RollerDrive'den gelen hata sinyali	<ul style="list-style-type: none"><li>➤ Motor yapılandırmasını kontrol edin</li><li>➤ Tüm RollerDrive'lerin doğru bağlandığından emin olun</li><li>➤ RollerDrive kullanım talimatlarına göre hataları kontrol edin</li></ul>
Motorlar için gerilim beslemesi eksik		<ul style="list-style-type: none"><li>➤ Gerilim beslemesini kontrol edin (acil durdurma?)</li></ul>
Düşük gerilim	Gerilim beslemesi 19 V'un altında	<ul style="list-style-type: none"><li>➤ Gerilim beslemesinin 22,8 volt üzerinde olduğundan emin olun</li></ul>
Aşırı gerilim	Gerilim beslemesi 30 V'un üzerinde	<ul style="list-style-type: none"><li>➤ Gerilim beslemesinin 30 Voltun altında olduğundan emin olun</li></ul>
MultiControl çalışmıyor veya düzgün çalışmıyor	Gerilim beslemesi yok veya yetersiz	<ul style="list-style-type: none"><li>➤ Gerilim beslemesinin öngörülen gerilim aralığında olduğundan emin olunmalıdır</li><li>➤ Bağlantılar kontrol edilmeli ve gerekirse düzeltilmelidir</li></ul>
MultiControl arızalı veya hasar görmüş	Dahili sigorta tetiklenmiş veya arızalı	<ul style="list-style-type: none"><li>➤ MultiControl'ü değiştirin</li></ul>

## Arıza durumunda yardım

Anıza	Olası neden	Giderilmesi
RollerDrive dönmüyor	RollerDrive takılı değil veya doğru takılmamış veya RollerDrive arızalı	<ul style="list-style-type: none"><li>➤ Gerilim beslemesinin öngörülen gerilim aralığında olduğundan emin olunmalıdır</li><li>➤ Bağlantılar kontrol edilmeli ve gerekirse düzeltilmelidir</li><li>➤ RollerDrive gerekirse değiştirilmelidir</li></ul>
	Fren direnci aşırı ısındı; Uygulama çok fazla enerji geri besliyor veya gerilim beslemesi çok yüksek	<ul style="list-style-type: none"><li>➤ Soğumaya bırakın</li><li>➤ Gerekirse ortam sıcaklığını düşürün</li><li>➤ Gerilim beslemesinin öngörülen gerilim aralığında olduğundan emin olunmalıdır</li></ul>

# Arıza durumunda yardım

## Hata kodları

No.	Kısa metin	Açıklama
0	ApplErrorNone	Uygulama programında hata yok
1	ApplErrUnk	Uygulama programında bilinmeyen hata
2	ApplErrSystemSevere	Ağır sistem hatası
3	ApplErrSystemMinor	Küçük sistem hatası
4	ApplErrSystemWarning	Uyarı
5	PlErrItemNotFound	Aranan nesne bulunamadı
6	ApplErrRange	Sayı, geçerli değer aralığının dışında
10	ApplErrNoTerminlInput	Terminalin giriş verisi yok
11	ApplErrStopByOperator	Terminal oturumu iptal edildi
12	ApplErrParamlll	Geçersiz parametre veya giriş değeri
13	ApplErrModuleInit	Modülün başlatma hatası
14	ApplErrBufferOverflow	Bellek taşması
20	ApplErrInvalidBusConf	Geçersiz ağ veya veri yolu yapılandırması
21	ApplErrBusCom	Ağ iletişimi hatası
22	ApplErrBusStartUp	Sistem (yeniden) başlatıldıktan sonra ağı yeniden başlat
23	ApplErrNbrMsgRegister	Komşulardan mesaj alındı
24	ApplErrNbrMsgReceive	Komşu ile iletişimde hata: Alım arızası
25	ApplErrNbrMsgTransmit	Komşu ile iletişimde hata: Gönderme arızası
26	ApplErrNbrMsgInvalid	Komşu ile iletişimde hata: Geçersiz mesaj alındı
27	ApplErrNbrHandShake	Komşu ile iletişimde hata: Handshake mesajına yanıt gelmedi
28	ApplErrNbrLifeCheck	Komşu ile iletişimde hata: Komşulardan yaşam sinyali alınmadı
29	ApplErrNbrEmergency	Komşu ile iletişimde hata: Acil durdurma mesajına cevap yok
30	ApplErrErrorDataUpdate	Hata verilerine erişim hatası

No.	Kısa metin	Açıklama
31	ApplErrErrorLogUpdate	Hata günlüğü dosyasına erişim hatası
40	ApplErrPanelMode	Mod değişikliğine izin verilmiyor
41	ApplErrPanelLedBlocked	LED kumandasına erişim izni verilmiyor
42	ApplErrInvalidApplConf	Uygulama programının geçersiz yapılandırması
50	ApplErrDriveError1	RollerDrive 1 hatası
51	ApplErrDriveError2	RollerDrive 2 hatası
52	ApplErrDriveError3	RollerDrive 3 hatası
53	ApplErrDriveError4	RollerDrive 4 hatası
60	ApplErrStateTable	Uygulama programında hata
61	ApplErrCtrlError1	Uygulama programının özel hataları. ZPA / ZPA+ programlarının hataları "MultiControl / RollerDrive - Start-up and Programming" ek belgesinde açıklanmıştır.
62	ApplErrCtrlError2	
63	ApplErrCtrlError3	
64	ApplErrCtrlError4	
65	ApplErrCtrlError5	
66	ApplErrCtrlError6	
67	ApplErrCtrlError7	
68	ApplErrCtrlError8	
69	ApplErrStartProgram	Uygulama programının başlatılması mümkün değil
70	ApplErrSysRestart	Uygulama programının / sisteminin (yeniden) başlaması
71	ApplErrPowerFail	Gerilim hatası: Besleme geriliminde kesilme
90	ApplErrTemperature	Sıcaklık hatası: Fren direnci sıcaklık çok yüksek
91	ApplErrLowVoltage	Gerilim hatası: Besleme gerilimi (L1 veya L2) çok düşük
92	ApplErrHighVoltage	Gerilim hatası: Besleme gerilimi (L1 veya L2) çok yüksek

## Arıza durumunda yardım

No.	Kısa metin	Açıklama
93	ApplErrMotorVoltage	Gerilim hatası: Motor gerilimi eksik
94	ApplErrOvcOverloaded	Fren direnci aşırı yüklenmesi
95	ApplErrRemoteEmergency	Aktarım komşusundan acil durdurma
101	ApplErrInvalidStateTblConf	Uygulama programı yüklenirken hata oluştu
102	ApplErrNewStateTable	Yeni uygulama programı yüklendi
103	ApplErrInvalidErrConf	Seçilen uygulama programı için geçersiz yapılandırma
104	ApplErrInvalidTeachParams	Öğretme prosedürü için geçersiz parametreler
105	ApplErrPapSaveConfig	Komşu iletişiminin bağlantı ayarlarının kaydedilmesi mümkün değil
106	ApplErrPapReadConfig	Komşu iletişiminin bağlantı ayarlarının okunması mümkün değil



## 9 İşletim dışı bırakma ve imha etme



### DİKKAT

Usulüne uygun olmayan işlemler nedeniyle yaralanma tehlikesi!

- İşletim dışı bırakma sadece yetkili uzman personel tarafından yapılmalıdır.
- MultiControl sadece akımsız durumdayken işletim dışı bırakılmalıdır.
- MultiControl gerilimsiz duruma getirilmeli ve istem dışı açılmaya karşı emniyete alınmalıdır.

### 9.1 İşletim dışı bırakma

- Tüm kablolar MultiControl'den sökülmelidir.
- MultiControl'ün taban plakasına bağlandığı vidaları gevşetin ve MultiControl'ü çıkarın.
- MultiControl tamamen sökülecekse, taban plakasını taşıyıcı çerçeveye sabitleyen vidaları da gevşetin ve taban plakasını taşıyıcı çerçeveden çıkarın.

### 9.2 İmha etme



MultiControl'ün usulüne uygun şekilde imha edilmesinden işletmeci sorumludur. Bu sırada, MultiControl imhasına ve paketlemesine yönelik sektöre özgü ve yerel talimatlara dikkat edilmelidir.

**10 Ek****10.1 Aksesuar**

Ürün	Ürün numarası
Şerit kablo dağıtıcılar	S-1115717
Gerilim beslemesi için şerit kablo (25 m)	S-1004030
High Performance şebeke ünitesi HP 5424	S-1113899
High Performance şebeke ünitesi HP 5448	S-1113900
Manyetik anahtar	S-64100210
MultiControl Y hattı	S-1104460
MultiControl iletişim hattı (3 m)	S-1104438
MultiControl kör tapaları	S-1104466
Paket: 3 x RollerDrive M8 takılabilir 3 x sensör M8 vidalanabilir 1 x iletişim M12 vidalanabilir	
RollerDrive EC310 uzatma kablosu (2 m)	S-1004033
RollerDrive EC5000 uzatma kablosu (2 m)	S-1113897
Şerit kablo için kablo köprüsü	S-1004028
İzolasyon için kablo köprüsü	S-1113876

## 10.2 Orijinal uygunluk beyanının tercümesi

### EU Uygunluk beyanı

EMV direktifi 2014/30/EU

RoHS direktifi 2011/65/EU

#### Burada

Interroll Engineering GmbH  
Höferhof 16  
D-42929 Wermelskirchen  
Almanya

- **Interroll MultiControl AI - model numarası 1103563**
- **Interroll MultiControl BI - model numarası 1103564**

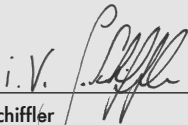
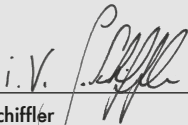
**ilgili makinenin yukarıda belirtilenlere uygun olarak ilgili yönetmeliklere ve ilgili CE işaretine uygun olduğunu beyan eder.**

Uygulanan uyumlu hale getirilmiş standartlar listesi:

EN 61326-1:2013  
EN 61000-3-2:2014  
EN 61000-3-3:2013  
EN 50581:2012

Teknik belgeleri derlemek için yetkili:

Interroll Engineering GmbH, Höferhof 16, D-42929 Wermelskirchen

  
i.v.   
Jörg Schiffler  
Ürün Uygunluk Görevlisi  
Interroll Engineering GmbH  
Wermelskirchen 08.01.2019

---

# INSPIRED BY EFFICIENCY

TR | 12/2019 | Version 1.6