

Beschreibung

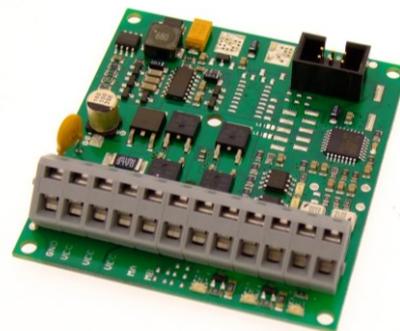
Frei programmierbare Industriesteuerung mit integriertem Atmel® ATmega8 Mikroprozessor für Gleichstrommagnete bis 400 W oder Elektromotoren bis 200 W (rechts-links-Lauf).

Auf Hochleistung getrimmtes Layout für logische Schaltvorgänge im Industriebereich bis hin zur komplexen PWM-Taktung. Servicefreundlich da noch in verbautem Zustand programmierbar.

Hohe Impulsbelastbarkeit und integriertes Sicherheitskonzept. Zahlreiche Bestückungsoptionen, z.B. RS232-Schnittstelle, I²C-Bus. Zwei unabhängig schaltbare Ausgänge für „An/Aus“ Betätigung oder für Umkehrpolung „Rechts-/Links-Lauf“.

Maschinen- und Schaltschrankinbau per Hutschienenmontage (Hutschienträger erforderlich).

Durch vorinstalliertes Standardprogramm sofort einsatzbereit.



Funktionen

- Ausgang: 2 x An/Aus oder 1 x Umkehrpolung
- PWM für Über- und Untersteuerung
- SPS-kompatibel
- vibrationsfeste Klemmverbinder
- optionaler Kommunikationsport (RS232, I²C) für externe Taster, PC-Anschluss etc.
- Trimpoti für Programmwerteneinstellung
- Sicherheitskonzept über interne Messwertfassung

Anwendung

- Zeit- und/oder Signal-gesteuerte Programmabläufe
- Steigerung von Kraft und Hubweg
- Reduzierung der Erwärmung
- Eliminierung der Remanenz (Elektrohaftmagnete)
- Sanftanlauf
- Reduzierung des Anschlaggeräusches
- Beschleunigung des Anzugsverhaltens

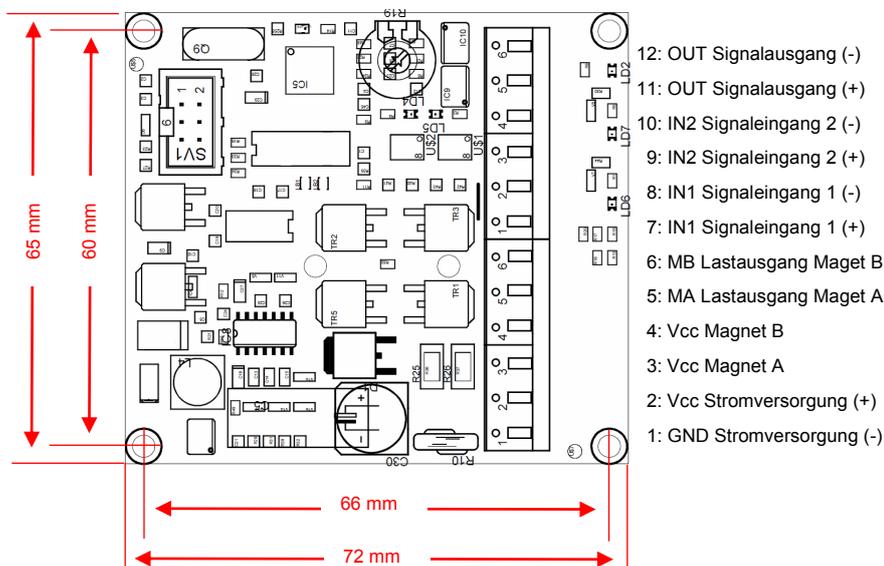
Elektrische Werte

- Stromversorgung: 7 VDC (min.) – 24 VDC
- Schaltleistung: ca. 400 W (max)
- Schaltleistung: 2 x 8 A / 24 VDC
- Signalausgänge: 100 mA / 24 VDC (max., Klemmleiste)
- Signaleingang: 8 mA / 5-24 VDC (max., Klemmleiste)
- Ruhestrom: 24 mA (24VDC), 40 mA (7 VDC)

Technische Werte

- Länge: 72 mm
- Breite: 65 mm
- Gewicht: ca. 45 g
- Temperaturbereich: +5 ... + 60 °C
- Befestigung: 4 x M3 Kunststoffschrauben
- Hutschienenmontage: ja (optional, Zubehör)
- RoHS: ja

Zeichnung



Detailbeschreibung

Einleitung

Die MST-1630 ist eine hochkompakte und durch den integrierten Mikroprozessor äußerst flexible Treibersteuerung für Elektromagnete, Elektromotoren und ohmsche Lasten wie LED's. Der integrierte Atmel® ATmega8 ist per ISP-Sockel nach Atmel®-Standard frei programmierbar und erlaubt damit die exakte und leistungsstarke anwendungsspezifische Ansteuerung.

Typische Anwendung bei Hubmagneten: Vergrößerung des Hubweges, Steigerung der Kräfte (insbesondere im Anzugsmoment), Verringerung der Betriebstemperatur.

Eine vibrationsfeste Klemmleiste umfasst alle wesentlichen Anschlüsse sowohl für Stromversorgung, Leistungsausgänge als auch Signalein- und Ausgänge.

Im Auslieferungszustand ist ein Standardprogramm für die unabhängige Ansteuerung von zwei einfach wirkenden Hubmagneten vorinstalliert.

Sicherheitskonzept

Interne Messwerte (ADC) ermöglichen einem Programm auf grundlegende Fehlfunktionen der angeschlossenen Magnete bzw. Motoren oder auch der Stromversorgung zu reagieren:

- Spannung der angelegten Stromversorgung
- Erwärmung der Treiberstufe
- Stromfluss der Treiberstufe

Geeignete Elektromagnete

Geeignete Elektromagnete sind nahezu alle marktüblichen Gleichstrommagnete mit ein oder zwei Spulen:

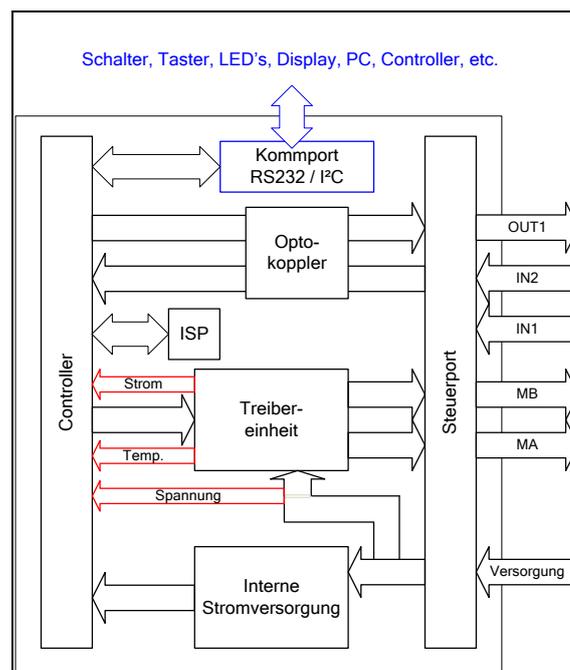
- 2 x monopolare, einpolige Elektromagnete (getrennt schaltbar, z.B. ZMF-3258)
- 1 x monopolarer, einpoliger Elektromagnet mit Parallelschaltung der Steuerausgänge für maximale Leistung
- 1 x einpoliger, bipolare Elektromagnet (mit Umkehrpolung, z.B. HMA-2622)
- 1 x zweispuliger Elektromagnet (ohne Umkehrpolung)

Optionen

Die MST-1630 ist für eine Reihe optionaler Erweiterungen und Anpassungen vorbereitet:

- Kommunikationsport: direkte Portanschlüsse sowie RS-232 und I²C Schnittstelle, z.B. für Schalter, Taster, Displays, Controller, PC-Anschluss
- Trimpoti: zur Einstellung von Softwareparametern, z.B. Dauer von Sanftanlauf oder Übererregungszeit
- Kühlblech: zur Steigerung der Dauer- und Impulsleistung
- Hutschienhalterung
- Signalein-/Ausgänge: Umstellung von potentialfrei auf internes Potential

Blockschema



Erste Inbetriebnahme

Einleitung

Die Steuerung enthält bei Auslieferung ein vorinstalliertes Standardprogramm. Dieses Programm deckt den am häufigsten benötigten Anwendungsfall für monopolare Betätigungsmagnete ab.

Der Programmablauf:

1. Anzugsphase: 100% Betriebsspannung (Dauer über das Trimpoti einstellbar)
2. Haltephase: 25% Betriebsspannung (solange Taster gedrückt ist)

Die Lastausgänge MA und MB reagieren unabhängig voneinander über IN1 und IN2. MA wird angesteuert durch ein Signal an IN1, MB wird angesteuert durch ein Signal an IN2.

Benötigtes Material

- zwei Elektromagnete (z.B. Serie ZMF-3258xxx)
- zwei Taster
- eine Stromversorgung 24 VDC
- Anschlusskabel
- Schraubenzieher (flach, zum Öffnen der Klemmverbinder)

Funktionstest

Nach Erhalt und vor erstem Einsatz:

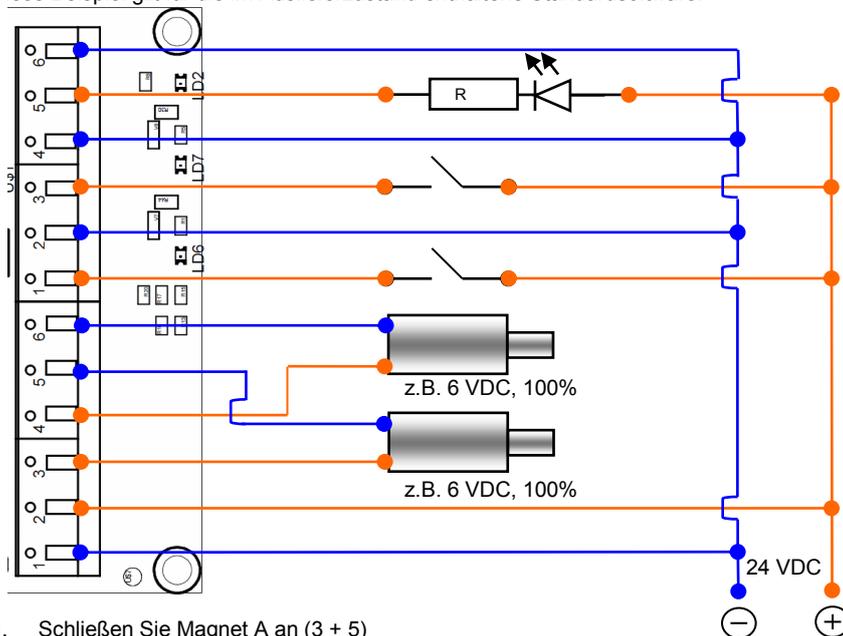
1. Schließen Sie 12 VDC mit 0,5 A Strombegrenzung polrichtig an Vcc und GND
2. Schalten Sie die Stromversorgung ein

Funktionstest Kontrolle

Verhalten	Ursache	Maßnahme
Grüne LED blinkt (ca 1Hz)	Interne Diagnose erfolgreich	keine, Steuerung i.O.
Grüne LED blinkt hektisch	Kurzschluss bzw. Überlast bei den angeschlossenen Lasten an MA und / oder MB	Kurzschluss bzw. Ursache für Überlast beseitigen
Grüne LED bleibt dunkel	Anschlussfehler in der Stromversorgung	z.B. Vcc und GND richtig gepolt anschließen

Beispielschaltung

Diese Beispiel gilt für die im Auslieferungszustand enthaltene Standardsoftware:



1. Schließen Sie Magnet A an (3 + 5)
2. Schließen Sie Magnet B an (4 + 6)
3. Schließen Sie einen Taster/Schalter an Signaleingang IN1 an (7 + 8)
4. Schließen Sie einen Taster/Schalter an Signaleingang IN2 an (9 + 10)
5. Schließen Sie die Stromversorgung an (1 + 2)
6. Betätigen Sie die Taster

Beschreibung der Klemmleiste: Signalein-/ausgang

Einleitung

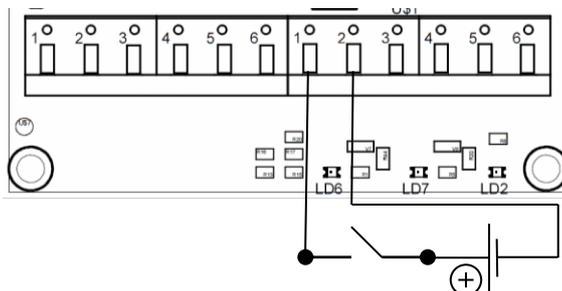
Die Klemmleiste ist der Anschluss für:

- Stromversorgung
- Leistungsausgang MA (Magnet A)
- Leistungsausgang MB (Magnet B)
- Signaleingänge IN1 und IN2
- Signalausgang OUT

Signaleingänge

Die Signaleingänge IN1 und IN2 der Klemmleiste sind über Optokoppler potentialfrei getrennt und damit z.B. SPS-kompatibel. Sie können verwendet werden um Programmfunktionen durch externe Signale zu aktivieren, z.B. Start/Stop-Signal.

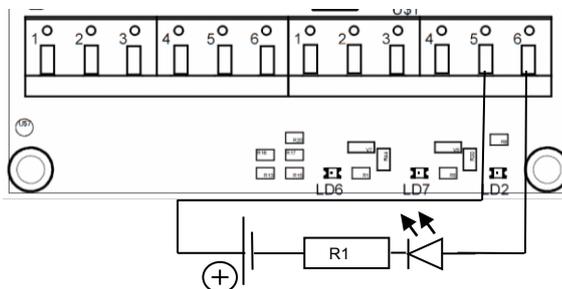
Beispiel für einen Taster an Signaleingang IN1:



Signalausgänge

Der Signalausgang OUT ist über einen Optokoppler galvanisch getrennt. Dieser Ausgang kann z.B. dazu verwendet werden eine Rückmeldung an eine SPS zu liefern.

Beispiel für den Anschluss einer LED an OUT:



Elektrische Werte

Signalausgang:

- OUT: 100 mA / 24VDC max.

Signaleingang:

- IN1: 1,5 mA @ 5VDC / 9,0 mA @ 24VDC
- IN2: 1,5 mA @ 5VDC / 9,0 mA @ 24VDC

Umstellung auf internes Potential

Die Signalein- und Ausgänge können durch Bestücken der Widerstandsbrücken auf ein internes Potential gezogen werden. Empfohlene Richtwerte:

IN1:	IN2:	OUT:
R16 = 1,8 kΩ	R17 = 1,8 kΩ	R20=1,8KΩ
R13 = 22 Ω	R15 = 22 Ohm	

Siehe Schaltplanauszug im Anhang.

Beschreibung der Klemmleiste: Lastausgänge MA und MB

Einleitung

Die Lastausgänge MA und MB sind die Anschlüsse für die Elektromagnete. Bitmuster und Beschaltung bestimmen die Anwendung der Anschlüsse:

- 2 getrennt schaltbare Ein/Aus- Ausgänge
- 1 gemeinsamer Ausgang mit Umkehrpolung
- 1 gemeinsamer Ausgang mit gleichgerichteter Polung für doppelte Ausgangsleistung. In diesem Modus PB1 und PB2 unbedingt im gleichen Prozessorzyklus setzen!

Anwendung der Treiberausgänge:

1. **Aktivieren** der Treiberausgänge: **Port PD7** (MagnetA) und **Port PB0** (MagnetB)
2. **Schalten** der Treiberausgänge: **Port PB2** (MagnetA) und **Port PB1** (MagnetB)

Logiktablelle

Standardschaltung: Magnete an die vorgesehenen Vcc Klemmbuchsen 2 und 3 angeschlossen.

PortB		An/Aus-Schaltung		Umkehrschaltung	Potential der Ausgänge			
PB2	PB1	Magnet „A“	Magnet „B“	Magnet „A“	3	4	5	6
1	1	Aus	Aus	Aus	+	+	+	+
1	0	Aus	Ein	Rechts*	+	+	+	-
0	1	Ein	Aus	Links*	+	+	-	+
0	0	Ein	Ein	Aus	+	+	-	-

* abhängig vom jeweiligen Elektromagnet ggf. umgekehrt



Lastwerte PWM-Betrieb

Werte bei 30kHz PWM / 90% rel ED.

Spitzenleistung

- 10A, max. 1 Sek. (1 x pro Minute) je Kanal, allseitige Luftzirkulation
- 8A, max. 10 Sek. (1 x pro Minute) je Kanal, allseitige Luftzirkulation

Dauerleistung:

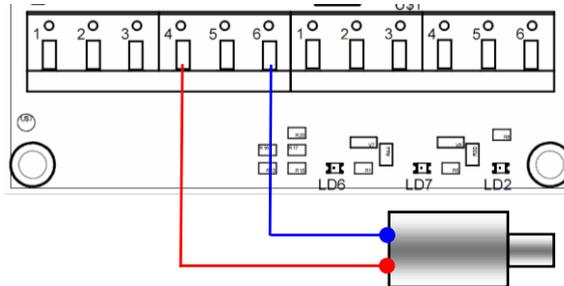
- 6A je Kanal, Kühlblech
- 4A je Kanal, allseitige Luftzirkulation
- 3A je Kanal, ungekühlt und eingebaut (z.B. Hutschienenhalter)

Die Angaben sind Richtwerte gemessen bei 35°C Umgebungstemperatur und variieren je nach Software und angeschlossenen Lasten.

Beschreibung der Klemmleiste: Schaltbeispiele

Anschluss eines einfach wirkenden Hubmagneten

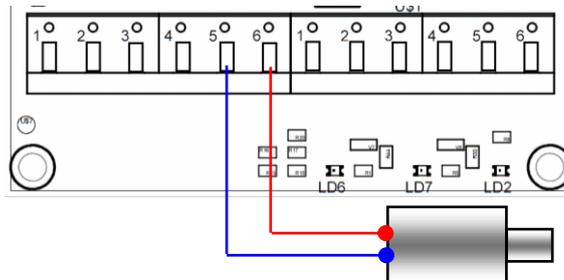
Anschluss an Steuerausgang „MA“. Anschluss eines zweiten Hubmagneten an MB erfolgt analog.



Diese Schaltung ist u.a. geeignet für

- einspule Elektromagnete und Hubmagnete (z.B. Serie HMF, ZMF, IZM, GTO-®)
- Elektromotoren bei einer Laufrichtung
- die präzise Ansteuerung von Lichtleisten mit monochromen LED's

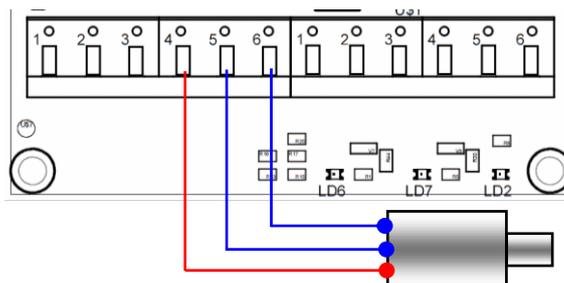
Anschluss eines Umkehrhubmagneten



Diese Schaltung ist u.a. geeignet für

- einspule Umkehrhubmagnete
- bistabile / arretierende Hubmagnete (Serie HMA und HMB)
- Elektromotoren mit Rechts-/Links-Lauf sowie Schnellstopp

Anschluss eines zweisepuligen Hubmagneten



Diese Schaltung ist u.a. geeignet für

- einspule Umkehrhubmagnete
- bidirektionale Hubmagnete (z.B. Serie ZM2)
- 2-Farben-LED's zur nahezu stufenlosen Farbmischung

Beschreibung des Kommunikationsports („Kommport“)

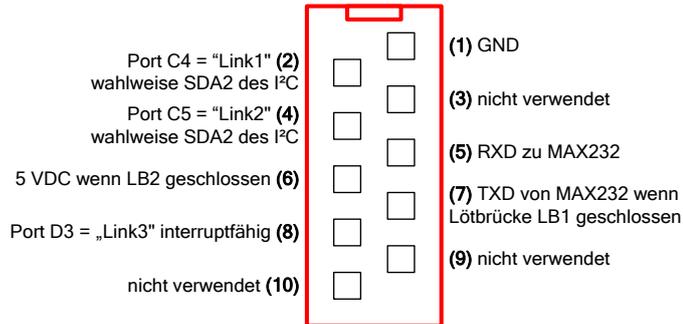
Einleitung

Der Kommunikationsport ist eine optional verwendbare Schnittstelle

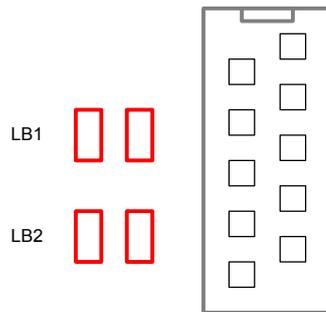
- für externe elektronische Komponenten wie z.B. Taster, Schalter, LED's, Controller, Display sowie Erweiterungsmodule der Serie „MSE-“.
- für eine I²C-Bus oder RS232-Datenkommunikation.
- Steckertyp: Micromatch (TE Connectivity)

Pin 2, 4, 8 sind direkt mit dem Prozessor verbunden.

Anschlussbelegung

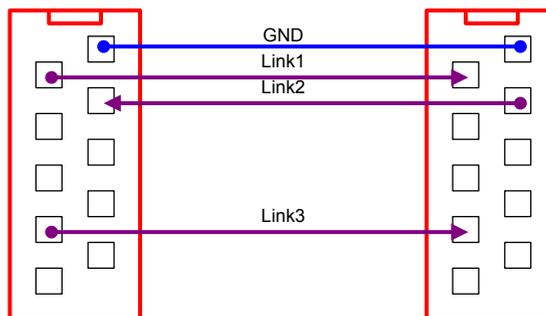


Lötbrücken



Beispiel

Einfache Koppelung zweier MST-1630:



Erweiterungsmodule

Für den Kommport gibt es verschiedene Erweiterungsmodule für zusätzliche Schnittstellen wie z.B. Trimpotis, Analogeingänge für externe Steuerspannungen, weitere Digitaleingänge etc.



Beispiel:

- Erweiterungsmodule MSE-2AI.001
- Hutschienenträger Serie UMK (Phoenix Contact)

Über die zwei zusätzlichen Analogstellern können weitere Programmparameter eingestellt werden:

- Jumper gezogen: externe Potis (dreipolige Stiftwannen)
- Jumper gesteckt: die beiden Potis auf dem Erweiterungsmodule.

Analogsignal: Link1 und Link2.

Programmierung: Grundlagen

Einleitung

Sämtliche Ein- und Ausgänge der MST-1630 sind über einen integrierten Controller frei programmierbar. Damit lassen sich beliebige Ansteuerungen realisieren. Über den ISP-Steckanschluss wird der Controller dazu direkt programmiert.

Die Programmierung kann auch noch im verbauten Zustand erfolgen. Das ermöglicht Ihnen ein hohes Maß an Service gegenüber Ihren Kunden durch Anpassungs- und Änderungsmöglichkeiten vor Ort.

Hinweis

Es ist nicht Sinn und Zweck eines Datenblattes eine Schulung und Anleitung zum Programmieren von Mikroprozessoren zu bieten. Diese und die folgende Seite sind eine allererste Starthilfe für diejenigen, die mit unserer Magnetsteuerung in die Welt der industriekompatiblen Prozessorsteuerungen einsteigen wollen.

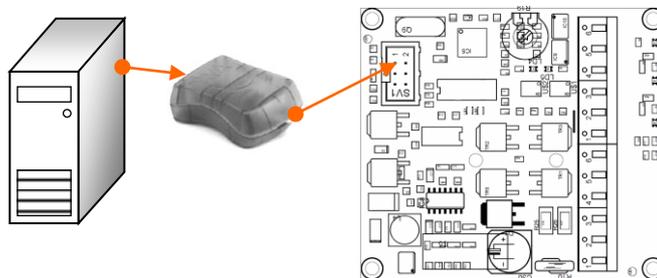
Voraussetzungen

- Kenntnisse in der Programmierung von Controllern.
- Grundkenntnisse der Elektrotechnik
- Programmierumgebung (Compiler, z.B. AVR-Studio)
- Programmiergerät
- regelbares Netzteil mit Strombegrenzung

Vorgehensweise

1. Installieren Sie Ihren Compiler
2. Erstellen Sie Ihr Programm
3. Verbinden Sie Ihr Programmiergerät mit Ihrem Computer
4. Verbinden Sie den ISP-Adapter des Programmiergerätes mit dem ISP-Stecker auf der Steuerung
5. Schließen Sie die Stromversorgung an
6. Überspielen Sie Ihr Programm
7. Setzen Sie die Programmierereinstellungen (Fuse Bits, etc.)
8. Entfernen Sie den ISP-Adapter aus dem Stecker der Steuerung

Anschlussbeispiel mit dem „AVRISP mkII In System Programmer“ von Atmel®:



Programmierung: Grundlagen

Einleitung

Folgendes Beispiel dient zum ersten Einstieg in die Programmierung der MST-1630: Magnet A (MA) schaltet je nach Schaltstellung an Signaleingang IN1 ein oder aus. Anschlüsse:

MA: Magnet

IN1: Taster oder Schalter

Quellcode in C

```
#define __AVR_ATmega8__ 1
#include <avr/io.h>

int main( void )
{
//***** Initialisierung der Ein- und Ausgänge *****
    DDRD &= ~(1<<2);           //Pin IN1 als Eingang definieren

    DDRD |= (1<<7);           //PD7 Ausgang schalten
    PORTD|= (1<<7);          //Gatetreiber für MA aktivieren

    DDRB |= (1<<2);           //PB2 auf Ausgang schalten (für Magnet A)
    PORTB|= (1<<2);          //PB2=1 => Magnet A=aus

    DDRD |= (1<<4);           //LifeLED Port D4 auf Ausgang

//*****Hauptschleife*****
do {
    if((PIND & (1<<2)))       //Eingang IN1 abfragen
    {
        PORTB &= ~(1<<2);    //lo, Magnet an
        PORTD |= (1<<4);     //LifeLED Port D4 hi, LED an
    }
    else
    {
        PORTB |= (1<<2);     //hi, Magnet aus
        PORTD &= ~(1<<4);    //LifeLED Port D4 lo, LED aus
    }
    } while ( 1);
}
//***** Ende der Hauptschleife*****
```

Programmierung: Portbeschreibung

Einleitung

Die Ports sind die Ein- und Ausgänge des Controllers. Die Ports sind in der Programminitialisierung zu definieren.

Port B

Port	Anschluss	Funktion	Beschreibung	Definition als...
PB0	Treiberstufe	MB	Aktiviert Treiber für Magnet B wenn = 1	Ausgang
PB1	Klemmleiste	MB	Schaltet MB auf „-“ wenn = 0 (Magnet B zieht an)	Ausgang
PB2	Klemmleiste	MA	Schaltet MA auf „-“ wenn = 0 (Magnet A zieht an)	Ausgang
PB3	ISP	MOSI	Prozessorprogrammierung	
PB4	ISP	MISO	Prozessorprogrammierung	
PB5	ISP	SCK	Prozessorprogrammierung	
PB6	intern	XTAL2	nicht verwenden	
PB7	intern	XTAL1	nicht verwenden	

Port C

Port	Anschluss	Funktion	Beschreibung	Definition als...
PC0	Intern	ADC0	Spannungs-Messung: Versorgungsspannung	Analogeingang
PC1	Intern	ADC1	Interne Verwendung	Eingang
PC2	Intern	ADC2	Interne Verwendung	Eingang
PC3	R19	ADC3	Spannungsmessung: Poti (frei verwendbar)	Analogeingang
PC4	Kommpport	Link1	frei verwendbar, alternativ SDA des I ² C	nach Bedarf
PC5	Kommpport	Link2	frei verwendbar, alternativ SCL des I ² C	nach Bedarf
PC6	intern	ADC6	Strommessung MA und MB	Analogeingang
PC7	intern	ADC7	Temperaturmessung nahe der Treiberstufe	Analogeingang

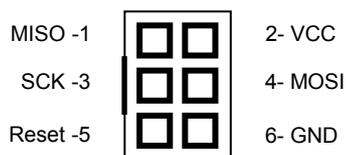
Port D

Port	Anschluss	Funktion	Beschreibung	Definition als...
PD0	Kommpport	RXD	RS232 Eingang	Automatisch bei Aktivierung des UART
PD1	Kommpport	TXD	RS232 Ausgang	Automatisch bei Aktivierung des UART
PD2	Klemmleiste	IN1	Signaleingang	Eingang
PD3	Kommpport	Link3	frei verwendbar	nach Bedarf
PD4	intern	LifeLED	Grüne Signal-LED am Prozessor	Ausgang
PD5	Klemmleiste	OUT1	Signalausgang OUT1	Ausgang
PD6	Klemmleiste	IN2	Signaleingang	Eingang
PD7	Treiberstufe	MA	Aktiviert Treiber für Magnet A wenn = 1	Ausgang

Programmierung: Programmierschnittstelle

ISP-Stecker

Der ISP Stecker ist die Schnittstelle zum Programmiergerät. Die Belegung entspricht dem von Atmel ® empfohlenen Standard. In der Ansicht von oben:



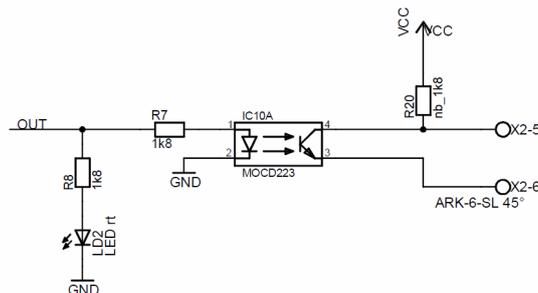
Anhang

Varianten

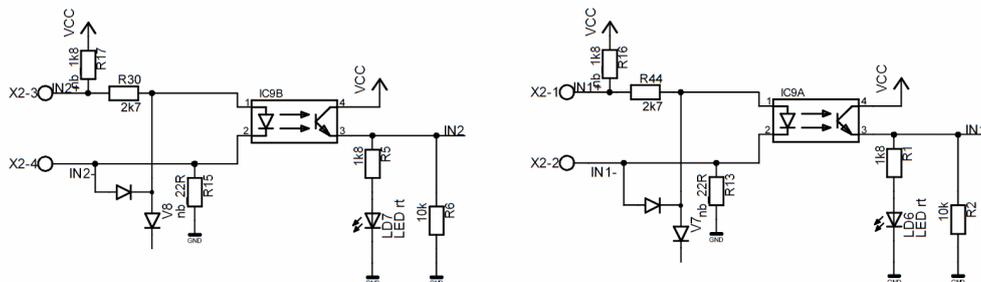
Die Serie MST-1630 existiert in zahlreichen Varianten mit unterschiedlichen Funktionen. Die Basismodelle .001, .002, .003 unterscheiden sich wie folgt:

Bezeichnung	I max	U max	Poti	Kommport	RS232	Hutschienenträger im Lieferumfang
MST-1630.001	16 A	7-30VDC	X	X		
MST-1630.002	16 A	7-30VDC	X	X	X	X
MST-1630.003	16A	7-30VDC	X	X		X

Schaltplan Signalausgang (OUT)



Schaltplan Signaleingänge (IN1, IN2)



Poti R19

Bauteil: R19. Empfohlener Richtwert: 5kΩ ... 10kΩ

Konformitätserklärung

DIN EN 61000-6-2; VDE 0839-6-2:2006-03 Norm 2006-03 Elektromagnetische Requirement Verträglichkeit (EMV) - Teil 6-2: Fachgrundnormen - Störfestigkeit für Industriebereiche (IEC 61000-6-2:2005); Deutsche Fassung EN 61000-6-2:2005

DIN EN 61000-6-4; VDE 0839-6-4:2011-09 Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 6-4: Fachgrundnormen - Störaussendung für Industriebereiche (IEC 61000-6-4:2006 + A1:2010); Deutsche Fassung EN 61000-6-4:2007 + A1:2011

Die Elektromagnetische Verträglichkeit ist abhängig von den Einsatz- und Betriebsbedingungen. Für Folgen von Veränderungen, die nicht durch die Tremba GmbH erfolgen, ist der Anwender/die Anwenderin verantwortlich.

Urheberschutz und Haftung

Diese Dokumentation

- verwendet Begriffe Dritter, wie z.B. „Atmel“ und „Micromatch“. Diese Begriffe sind nicht Eigentum der Tremba GmbH und unterliegen u.U. dem Marken- und/oder Urheberrecht. Die Rechte dieser Dritten sind zu wahren
- unterliegt dem Urheberrecht

Haftungsansprüche erlöschen bei zweckfremder Anwendung, Anwendung außerhalb der spezifizierten Parameter sowie dem unbestätigten Einsatz in Bereichen die Einfluss auf Leben und Gesundheit haben. Haftungsgrundlage ist ausschließlich das aktuell gültige Datenblatt.

Anwendungshinweise

- Schützen Sie die Steuerung vor Feuchtigkeit
- Vermeiden Sie eine unzulässige Erwärmung
- Achten Sie auf trockene Lagerung
- Schützen Sie die Steuerung vor elektrostatischer Entladung bei Montage, Handhabung und Betrieb
- Entsorgung gemäß gesetzlicher Bestimmungen. Nicht in den Rest- oder Hausmüll gelangen lassen

