INTRODUZIONE

I sensori utilizzano la tecnologia RFID per il controllo sicuro di protezioni e ripari

presenti nei macchinari industriali. Tali sensori sono privi di contatti meccanici, quindi garantiscono una lunga durata di funzionamento in sistemi soggetti a frequenti aperture/chiusure e operanti in condizioni

Inoltre forniscono un elevato grado di protezione contro le manipolazioni, grazie all'univocità del codice trasmesso dall'attuatore.

1.1 ATTENZIONE

Attenzione durante e dopo l'installazione:

- L'installazione deve essere eseguita esclusivamente da personale qualificato.
- Il sensore viene fornito abbinato univocamente all'attuatore presente nell'imballo.
 Alimentare il sensore e gli altri dispositivi di sicurezza ad esso connessi da un'unica sorgente di tipo PELV o SELV con isolamento sicuro ed in conformità con le relative
- Si consiglia di alimentare il sensore di sicurezza utilizzando una sorgente separata da quella del macchinario.
- Verificare che la tensione di alimentazione sia corretta prima di accendere il dispositivo
- Prima della messa in servizio e periodicamente verificare la corretta commutazione delle uscite e il corretto funzionamento del sistema composto dal sensore e dal modulo di sicurezza associato.
- Non utilizzare il sensore come arresto meccanico.
- Rispettare le distanze di intervento (s_{ao}) e di rilascio assicurate (s_{ar}). Si consiglia di effettuare le regolazioni mediante il diagramma riportato alla sezione distanze di commutazione.
- Per le regolazioni non utilizzare un martello. Non montare il sensore e l'azionatore in forti campi magnetici.
- La categoria di sicurezza del sistema comprendente il sensore dipende anche dai dispositivi esterni e dal loro collegamento. Per applicazioni a bassa frequenza di utilizzo è necessario effettuare una verifica
- annuale di funzionamento.

Urti, vibrazioni e usura:

- Evitare collisioni con il sensore. Urti e vibrazioni eccessive potrebbero non garantire un corretto funzionamento del sensore stesso.
- L'azionatore non deve urtare il sensore.
 In caso di danneggiamenti o di usura si deve sostituire il dispositivo completo, incluso l'azionatore (nelle versioni non programmabili).

Attenzione durante il cablaggio:

- Mantenere il carico sotto il valore indicato nella categoria d'impiego.
- Togliere tensione prima di accedere alle connessioni del sensore.
- Scaricare l'elettricità statica prima di maneggiare il prodotto, toccando una massa metallica connessa a terra. Scariche ESD potrebbero danneggiare il sensore. Collegare e scollegare il connettore M12 dal sensore solamente in assenza di

1.2 LIMITI DI UTILIZZO

- Il sensore può essere utilizzato come dispositivo di sicurezza (EN 60204) associato ad un riparo mobile e al relativo modulo di sicurezza, secondo la normativa EN
- Il sensore può essere utilizzato come componente in un sistema di categoria di sicurezza 4 / PLe secondo EN ISO 13849-1 e livello di integrità SIL CL 3 secondo FN 62061
- Utilizzare il dispositivo seguendo le istruzioni, attenendosi ai suoi limiti di funziona-
- Unizzare il dispositivo seguendo le istruzioni, atteriendosi ai suoi limiti di funzionamento e impiegandolo secondo le norme di sicurezza vigenti.
 L'impiego conforme alla destinazione d'uso implica il rispetto delle vigenti norme relative all'installazione e all'esercizio, in particolare: EN 60947-5-3 / A1, EN ISO 13849-1, EN 62061, EN 60204-1, EN 1088, EN ISO 12100-1, EN ISO 12100-2.
 La responsabilità del costruttore è esclusa in caso di:
- Impiego non conforme alla destinazione.
- Mancato rispetto delle istruzioni di sicurezza
- Montaggio e riparazioni non eseguiti da persone specializzate e autorizzate.
- Omissione delle prove funzionali.
 Nei casi sotto elencati contattare il Supporto (punto 2):
- In centrali nucleari, treni, aeroplani, automobili, inceneritori, dispositivi medici o comunque in applicazioni nelle quali la sicurezza di due o più persone dipenda dal corretto funzionamento del dispositivo.
- Casi non citati nel foglio d'istruzioni.

1.3 DEFINIZIONI

Stati del sensore:

OFF: il sensore è spento, non alimentato.

POWER ON: stato immediatamente successivo all'accensione nel quale il sensore compie dei test interni.

RUN: stato nel quale il sensore è in funzionamento normale. ERROR: stato di sicurezza nel quale le uscite vengono disattivate. Indica la presenza di un guasto interno al sensore, un cortocircuito tra le uscite sicure (OS1, OS2), un cortocircuito tra un'uscita sicura e massa oppure un cortocircuito tra un'uscita sicura e la tensione di alimentazione. Per uscire da questo stato è necessario riavviare il

PROGRAMMING: stato di programmazione nel quale le uscite sono disattive. Stato previsto solo per le versioni programmabili.

1.4 FUNZIONAMENTO

Dopo esser stato correttamente installato seguendo le presenti istruzioni, il sensore può esser alimentato. Lo schema sottostante rappresenta le 4 funzioni logiche che niteragiscono all'interno del sensore.

Nello stato iniziale di "POWER ON" la funzione f0 del sensore esegue un'autodiagnosi

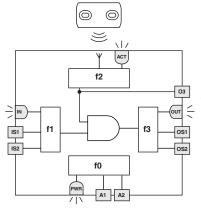
interna che, se terminata con successo, porta il dispositivo nello stato "RUN". Se il test non è superato a causa di un guasto interno, il sensore entra nello stato di "ERROR". Lo stato "RUN" è di funzionamento normale: la funzione f1 valuta lo stato degli ingressi IS1, IS2 e contemporaneamente la funzione f2 verifica la presenza dell'attuatore nell'area di attivazione sicura.

36063 MAROSTICA (VI) Via Torino, 1

Telefono 0424.470.930 0424.470.955 Fax

e-mail info@pizzato.com www.pizzato.it

Al verificarsi di gueste due condizioni, la funzione f3 del sensore attiva le uscite sicure OS1 e OS2. Gli ingressi del sensore ST sono monitorati oltre che per il loro stato, anche per la loro coerenza: normalmente gli ingressi sono azionati in modo simulta-neo. In caso di disattivazione di uno solo dei due ingressi, il sensore disattiva le uscite sicure e segnala una condizione di non coerenza degli ingressi mediante il lampeggio verde/arancio del LED IN. Entrambi gli ingressi devono essere disattivati, per poi essere riattivati, affinché le uscite sicure possano essere nuovamente attive. Durante lo stato di RUN, la funzione f0 esegue ciclicamente dei test interni al fine di evidenziare



eventuali guasti. Il rilevamento di un qualsiasi errore interno porta il sensore nello stato "ERROR" (LED PWR rosso fisso) che prevede la disattiva-zione immediata delle uscite sicure. Lo stato di "ERROR" può essere raggiunto anche nel caso si verifichino dei cortocircuiti tra le uscite sicure (OS1, OS2) oppure il cortocircuito di un'uscita verso massa o verso la tensione di alimentazione. Anche in questo caso la funzione f3 disattiva le uscite sicure e lo stato di errore viene segnalato dal lampeggio rosso del LED OUT. L'uscita di segnalazione O3 si attiva durante lo stato di "RUN" in corrispondenza del rilevamento dell'attuatore all'interno dell'area di attivazione, indipendentemente dallo stato degli ingressi IS1 e IS2. Lo sta-to di questa uscita viene visualizzato mediante il LED ACT.

Distanze di commutazione

Portando l'azionatore all'interno della zona sicura di azionamento (area grigio scuro), il sensore abilita le uscite (LED OUT e LED ACT acceso verde).

All'uscita dell'azionatore dalla zona sicura, il sensore mantiene abilitate le uscite, ma mediante il LED ACT (lampeggiante arancio/verde) segnala l'ingresso dell'azionatore nella zona limite di azionamento (area grigio chiaro).

All'uscita dell'azionatore dalla zona limite di azionamento, il sensore disabilita le uscite

e spegne il LED OUT e il LED ACT. ATTENZIONE!

Le distanze di attuazione/rilascio del dispositivo possono essere influenzate dalla presenza di materiale conduttivo o magnetico nelle vicinanze del sensore. Le distanze utili di attuazione e rilascio devono sempre essere verificate dopo il montaggio.



Distanza di sgancio s_n (mm)

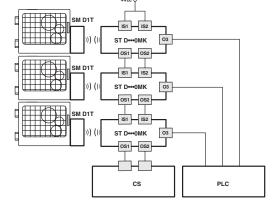
Nota: L'andamento delle aree di attivazione è indicativo.

Connessione in serie con moduli di sicurezza E' possibile installare più sensori connessi in cascata fino ad un massimo di 32 unità, mantenendo al categoria di sicurezza 4 / PLe secondo EN ISO 13849-1 e il livello di integrità SIL CL 3 secondo EN 62061.

Verificare che il valore di PFH ed MTTFd del sistema costituito dalla cascata di sensori e il modulo di sicurezza soddisfi ai requisiti del livello SIL/PL richiesto dall'applicazio-

Con questa modalità di collegamento si devono rispettare le seguenti avvertenze:

- Collegare gli ingressi del primo sensore della catena alla tensione di alimentazione.
 Le uscite dell'ultimo sensore della catena devono essere valutate da un modulo di sicurezza
- Utilizzare la cascata di sensori solo con i moduli di sicurezza indicati.
- Rispettare le distanze di posizionamento tra i sensori.
- Rispettare i limiti sulla capacità parassita delle linee d'uscita, indicati nelle caratteristiche elettriche.
- Verificare che il tempo di risposta della cascata rispetti i requisiti della funzione di sicurezza da realizzare.
- Il tempo di risposta della catena deve essere calcolato tenendo conto che il tempo di risposta all'allontanamento dell'attuatore è diverso dal tempo di risposta alla disattivazione degli ingressi. Se per esempio, osservando lo schema seguente, supponiamo che sia il primo riparo della catena ad aprirsi, allora il tempo di risposta totale della serie di sensori sarà al massimo: 150 ms + 12 ms + 12 ms = 174 ms.



1 INTRODUCTION

The sensors use RFID technology for safe control of the guards present in industrial machinery

The said sensors have no mechanical contacts, therefore can guarantee long working life for systems subject to frequent opening/closing manoeuvres and operating in hostile environmental conditions.

Moreover, they provide a high level of protection against tampering, thanks to the univocal code transmitted by the actuator.

1.1 WARNING

Warning during and after the installation:

- The installation must be performed by qualified staff only
- · The sensor is supplied as univocally combined with the actuator found in the packing.
- The sensor and the other connected safety devices must be powered from a single PELV or SELV type source having safe insulation and conforming to the relevant standards.
- It is recommended to supply the safety sensor using a source separate from the machinery source.
- Before switching on the device, check that the power supply is correct.
- Before installation and at regular intervals, check the right outputs switching and the system operation of the sensor and the associated safety module.

- Do not use the sensor as a mechanical stop.
 Verify the assured operating (s_{ac}) and release distances (s_{ac}).
 It is advisable to make adjustment observing the diagram reported in the switching distances section.
- · Do not use a hammer to carry out adjustments.
- Do not install the sensor and the actuator on strong magnetic field.
 The safety category for the system including the sensor also depends on the external devices and their connection.
- For applications using low working frequency, it is necessary to carry out an operational test once a year.

Shock, vibrations and wear:

- Do avoid impact with the sensor. Excessive shock and vibrations could not guarantee
- the right working of the sensor. The actuator must not strike sensor.
- In case of damages or wear is necessary to change the whole device, included the actuator (for non programmable versions).

Warning during the wiring:

- Warning during the wiring:

 Keep the load under the value given in the utilization category.

 Turn off the power supply before accessing the sensor connection contacts.

 Before handling the product, discharge any static electricity by touching a metallic mass connected to earth. Electrostatic discharges (ESD) could damage the sensor.

 The M12 connector must only be connected and disconnected with the power supply
- switched off

1.2 UTILIZATION LIMITS

- The sensor can be used as a safety device (EN 60204) associated with a mobile guard and respective safety module, according to EN 60947-5-3 / A1 standards.
 The sensor can be used as a component in a safety category with 4 / PL e system according to the EN ISO 13849-1 standard, and with SIL CL 3 integrity level according to the EN 62061 standard.
- ing to the EN 62061 standard.

 Use the device by following its instructions, observing its operation limits and using it according to the safety standards in force.

 The utilization conformed to the final use, implies the respect of standards in force regarding the installation and the operation, in detail: EN 60947-5-3 / A1, EN 13849-1, EN 62061, EN 60204-1, EN 1088, EN ISO 12100-1, EN ISO 12100-2.

 The manufacturer responsibility is excluded in case of:

 Utilization not according to final destination

 Not observing of the safety instructions

 Installation and reparations not performed by qualified and authorized staff.

 Omission of functional tests

- Omission of functional tests
- In following applications please beforehand contact Support (point 2)
 In nuclear power plants, trains, air crafts, cars, incinerators, medical devices or in
- any applications where the safety of two or more persons depends on the right operation of the device.
- Applications which are not contemplated in the instructions sheet.

1.3 DEFINITIONS

Sensor states:

OFF: the sensor is switched off, not powered. POWER ON: state immediately following switching on, when the sensor carries out

RUN: state of the sensor in normal operation.

ERROR: safety state in which the outputs are deactivated. Indicates the presence of a fault inside the sensor, a short circuit between the safety outputs (OS1 and OS2), a short circuit between a safety output and the ground or a short circuit between a safety output and the power supply. To come out of this state, it is necessary to restart the

PROGRAMMING: programming state in which the outputs are deactivated. This state is contemplated for programmable versions only.

1.4 USE INSTRUCTIONS

After correct installation has been carried out following these instructions, the sensor

After correct installation has been carried out following these instructions, the sensor can be supplied with power supply.

The diagram below represents the four logic functions that interact within the sensor. In the initial "POWER ON" state, the f0 function of the sensor carries out an internal self-diagnosis which, if successfully completed, brings the device to the "RUN" state. If the test is not passed due to an internal fault, the sensor enters the "ERROR" state. The "RUN" state refers to normal operation: the function f1 evaluates the state of the IS1 and IS2 inputs and simultaneously the f2 checks the presence of the actuator in the safe activation area

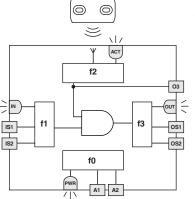
When these two conditions occur, the f3 function activates the OS1 and OS2 safety

36063 MAROSTICA (VI) ITALY Via Torino, 1

Phone +39.0424.470.930 +39.0424.470.955

E-mail info@pizzato.com www.pizzato.com

The sensor inputs are not only monitored for their state but also for their coherence: the inputs are normally activated in a simultaneous way. In the case where only one of the two inputs is deactivated, the sensor deactivates the safety outputs and signals a non-coherent input condition by making the IN LED green/orange light blink. Both inputs must be deactivated, and then reactivated for the safety inputs to become ac-



tive again.

During the RUN state, the f0 function carries out cyclical internal tests in order to show up any fault. When any internal error is detected, the sensor is brought to the "ERROR" state (PWR LED with red fixed light) causing the safety out-

puts to be immediately deactivated. The "ERROR" state can also be reached in case of short circuits oc-curring between the safety outputs (OS1 and OS2) or a short circuit of an output occurring towards ground or towards supply voltage.

Also in this case, the f3 function deactivates the safety outputs and the

error state is signalled by the OUT LED red light blinking.

The O3 signalling output is activated during the "RUN" state in correspondence with the actuator being detected within the activation area, independently from the IS1 and IS2 input state. The state of this output is displayed by the LED ACT.

Switching distances

When the actuator is brought inside the safe activation zone (dark grey area), the sensor enables the outputs (LED OUT and LED ACT on, green).
When the actuator leaves the safe zone, the sensor keeps the outputs enabled; however, by means of the LED ACT (blinking, orange/green), it indicates that the actuator is entering the limit activation zone (light grey area).
When the actuator leaves the limit activation zone, the sensor disables the outputs and switches off the LED OUT and LED ACT.

switches off the LED OUT and LED ACT. WARNING!

Device's actuation/release distances may be affected by the presence of conductive or magnetic material close to the sensor. Actuation and release distances must be verified after installation.



Deactivation distance s (mm) Note: The drawing of the activation areas is indicative.

Connecting with safety modules

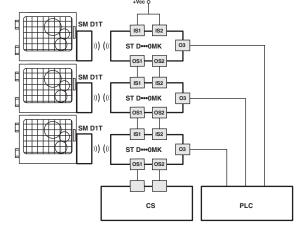
Connecting with safety modules
It is possible for several sensors to be installed in cascade connection up to a maximum number of 32 units, while maintaining the safety category 4 / PL e according to the EN ISO 13849-1 standard, and the SIL CL 3 integrity level according to the EN 62061 standard. Verify that the PFH and MTTFd value of the system, composed of sensors chain and safety module, complies with the SIL/PL level requested by the application.

- with this connection method, the following instructions must be observed:

 Connect the inputs of the first sensor in the chain to the power supply.

 The outputs of the last sensor in the chain must be evaluated by means of a safety
- module.

 Use a sensor cascade only with the safety modules specified.
- Respect the positioning distances between the sensors.
 Respect the limits on the stray capacity of the output lines, specified in the electrical characteristics.
- Check that the cascade response time respects the requirements of the safety function to be obtained.
- The chain response time must be calculated while keeping into account that the response time following the actuator being moved away is different from the response time following the inputs being deactivated. If for example, looking at the following diagram, we assume that the first guard of the chain is to open, then the total response time of the ST series sensors will be at its maximum value: 150 ms + 12 ms + 12 ms = 174 ms.



1.5 MODALITÀ DI PROGRAMMAZIONE

La versione programmabile è dotata di un ingresso dedicato per poter programmare il sensore affinchè riconosca il codice contenuto in un nuovo attuatore. Questa operazione risulta ripetibile un numero illimitato di volte. A programmazione avvenuta il sensore riconoscerà solo il codice dell'attuatore corrispondente all'ultima programmazione effettuata.

Avvertenze

- Il costruttore della macchina deve permettere di accedere alla modalità di programmazione del sensore solamente al personale abilitato.
- Rispettare tutti i punti di avvertenza generale.
- Rispettare le avvertenze riportate nella sezione ISTRUZIONI DI MONTAGGIO E COLLEGAMENTO.
- Ad operazione effettuata eseguire un controllo del riconoscimento del nuovo attuatore programmato e di funzionamento del sensore.

Procedura di programmazione

- Alimentare il sensore alla tensione nominale. Il sensore esegue dei test interni (1).
 L'operazione di programmazione è eseguibile sia con gli ingressi sicuri non attivi (2) sia con gli ingressi sicuri attivi (3).
- Attivare l'ingresso di programmazione 13 portandolo alla tensione di 24 V. II LED IN inizia a lampeggiare con colore arancio ad indicare l'attesa del nuovo codice da memorizzare (4).
- Appoggiare il nuovo attuatore al sensore allineando le tacche di riferimento con simbolo 🕏. Il LED ACT a programmazione conclusa emette quattro lampeggii di colore verde (5).
- La programmazione è andata a buon fine allo spegnimento del LED ACT (6). Disattivare quindi l'ingresso di programmazione 13.
- Il sensore si riavvia automaticamente e riesegue dei test interni (7) per poi portarsi nello stato di "RUN".

PWR LED	OUT LED	IN LED	ACT LED	Stato sensore	Descrizione
arancio	/	/	/	POWER ON (1)	Test interni all'accensione
verde	/	/	/	RUN (2)	Sensore in attesa degli ingressi
verde	/	verde	/	RUN (3)	Presenza degli ingressi, in attesa dell'azionatore
verde	/	arancio lampeg- giante	/	PROGRAM- MING (4)	Ingresso di programmazione attivo, in attesa del nuovo azionatore da programmare
verde	/	arancio	verde lampeg- giante x 4	PROGRAM- MING (5)	Ingresso di programmazione attivo. Memorizzazione del nuovo codice avvenuta con successo
verde	/	arancio	/	PROGRAM- MING (6)	Ingresso di programmazione attivo. Programmazione terminata.
arancio	/	/	/	POWER ON (7)	Riavvio automatico e test interni

1.6 STATI DI FUNZIONAMENTO

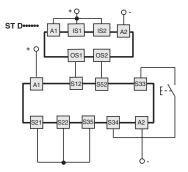
PWR LED	OUT LED	IN LED	ACT LED	Stato sensore	Descrizione	
/	/	/	/	OFF	Sensore spento.	
arancio	/	/	/	POWER ON	Test interni all'accensione.	
verde	*	/	*	RUN	Sensore con gli ingressi non attivi.	
verde	*	verde	*	RUN	Attivazione degli ingressi.	
verde	*	verde / arancio lampeg- giante	*	RUN	Non coerenza degli ingressi. Azione consigliata: controllare la presenza degli ingressi e/o il loro cablaggio.	
verde	*	*	verde	RUN	Attuatore in area sicura. Uscita di segnalazione O3 attiva.	
verde	*	*	verde / arancio lampeg- giante	RUN	Attuatore in zona limite, O3 attiva. Azione consigliata: riportare il sensore all'interno dell'area sicura.	
verde	verde	verde	verde	RUN	Attivazione degli ingressi. Attuatore in area sicura e uscite sicure attive.	
verde	rosso lampeg- giante	*	*	ERROR	Errore sulle uscite. Azione consigliata: verifica- re eventuali cortocircuiti tra le uscite, uscite e massa o uscite ed alimentazione e riavviare il sensore.	
rosso	*	*	*	ERROR	Errore interno. Azione consigliata: riavviare il sensore. Al persistere del guasto sostituire il sensore.	

1.7 COLLEGAMENTO CON MODULI DI SICUREZZA

Utilizzare i sensori di sicurezza ed azionatore in abbinamento con i moduli di sicurezza indicati. Il sensore collegato al modulo di sicurezza può essere classificato come dispositivo per circuito di comando fino a PDF-M (EN 60947-5-3 / A1).

Collegamenti con i moduli di sicurezza CS AR-08 ****

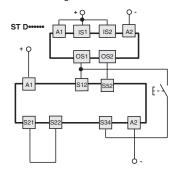
Configurazione ingressi con start controllato 2 canali / Categoria 4 / fino a SIL 3 / PL e



Collegamenti con i moduli di sicurezza CS AR-05*** / CS AR-06***

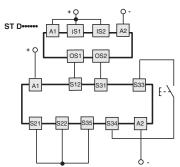
Configurazione ingressi con start manuale (CS AR-05***) o start controllato (CS AR-06 ----)

2 canali / Categoria 4 / fino a SIL 3 / PL e



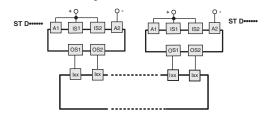
Collegamenti con i moduli di sicurezza CS AT-0 --- / CS AT-1 ----

Configurazione ingressi con start controllato 2 canali / Categoria 4 / fino a SIL 3 / PL e



Collegamenti con i moduli di sicurezza CS MF****0, CS MP****0

Le connessioni variano in funzione del programma del modulo Categoria 4/ fino a SIL 3 / PL



1.5 PROGRAMMING MODE

The sensor is provided with a dedicated input, which enables programming of the sensor in order to recognise the code contained in a new actuator. This operation can be repeated for an unlimited number of times. After programming has been completed, the sensor will only recognise the actuator code corresponding to the last programming operation.

Warnings

- The machine manufacturer must allow qualified personnel only to access the sensor programming mode.

 • Observe all general directions.
- Observe all directions contained in the section for INSTALLATION AND CONNEC-TION INSTRUCTIONS.
- · After completing the operation, check for new programmed actuator recognition and for sensor operation.

Programming procedure

- Supply the sensor with the rated voltage. The sensor carries out internal tests (1).
- The programming operation can be carried out with non-active safety inputs (2) as well as with active safety inputs (3).
- Activate the I3 programming input by bringing it to a 24 V voltage. The IN LED starts blinking with an orange light to indicate that it is waiting for the new code to be memorized (4).
- Put the new actuator against the sensor, aligning the reference notches with the symbol ক্ট. After programming has been completed, the ACT LED emits four green blinks (5)
- When the ACT LED (6) switches off, it means that the programming operation has been successful. At this point deactivate the I3 programming input.
- The sensor automatically reactivates and power on self-tests (7) before being brought to the "RUN" state.

PWR LED	OUT LED	IN LED	ACT LED	Sensor state	Description
orange	/	/	/	POWER ON (1)	Internal tests on activation
green	/	/	/	RUN (2)	Sensor waiting for inputs
green	/	green	/	RUN (3)	Presence of inputs, waiting for the actuator
green	/	orange blink- ing	/	PROGRAM- MING (4)	Programming input active, waiting for the new actuator to be programmed
green	/	orange	green blink- ing x 4	PROGRAM- MING (5)	Programming input active. New code memorization successfully completed
green	/	orange	/	PROGRAM- MING (6)	Programming input active. Programming completed
orange	/	/	/	POWER ON (7)	Automatic restart and internal tests

.6 OPERATIONAL STATES

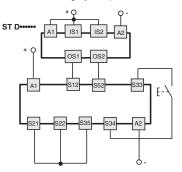
PWR LED	OUT LED	IN LED	ACT LED	Sensor state	Description
/	/	/	/	OFF	Sensor off.
orange	/	/	/	POWER ON	Internal tests on activation.
green	*	/	*	RUN	Sensor inputs not active.
green	*	green	*	RUN	Inputs activation.
green	*	green / orange blinking	*	RUN	Inputs inconsistency. Recommended action: check the inputs and / or their wiring.
green	*	*	green	RUN	Actuator in the safe activation zone Auxiliary output O3 active.
green	*	*	green / orange blinking	RUN	Actuator in the limit activation zone. Recommended action: bring the sensor within the safe activation zone.
green	green	green	green	RUN	Inputs activation. Actuator in the safe activation zone and safety outputs active.
green	red blinking	*	*	ERROR	Outputs error. Recommended action: check for short circuits between outputs, outputs and ground, or outputs and power supply; restart the sensor.
red	*	*	*	ERROR	Internal error. Recommended action: restart the sensor. If the fault persists, replace the sensor.

1.7 CONNECTION WITH SAFETY MODULES

Use safety sensor with the actuator linking together with Pizzato Elettrica safety modules. The sensor connected to the safety module could be classified as control circuit device up to PDF-M (EN 60947-5-3 / A1).

Connections with safety modules CS AR-08 ****

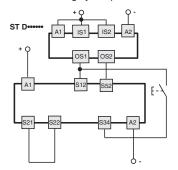
Inputs configuration with monitored start 2 channels / Category 4 / up to SIL 3 / PL e



Connections with safety modules CS AR-05*** / CS AR-06***

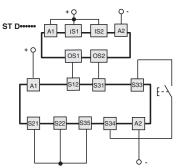
Inputs configuration with manual start (CS AR-05***) or monitored start (CS AR-06 ****)

2 channels / Category 4 / up to SIL 3 / PL e



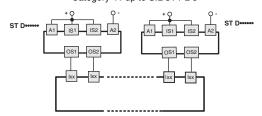
Connections with safety modules CS AT-0 ---- / CS AT-1 ----

Inputs configuration with monitored start 2 channels / Category 4 / up to SIL 3 / PL e



Connections with safety modules CS MF **** 0, CS MP **** 0

Connections change depending on the program running on the module Category 4 / up to SIL 3 / PL



1.8 ISTRUZIONI DI MONTAGGIO E COLLEGAMENTO

Direzioni d'azionamento



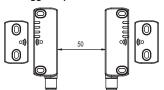
Le tacche centrali di riferimento del sensore e dell'azionatore devono essere contrapposte.

Fissaggio del sensore e dell'azionatore



- Fissare le viti con una coppia di serraggio di 0,8 ... 2 Nm.
- Fissare il sensore e l'azionatore in modo irremovibile al dispositivo di sicurezza (viti antisvitamento, rivetti, ecc).
- Fissare il sensore soltanto su superfici piane, per evitare possibili distorsioni che potrebbero lesionare il sensore oppure alterare le distanze di commutazione.
- I sensori e gli azionatori vengono forniti con appositi tappi per la copertura delle asole di alloggiamento delle viti di fissaggio.

Montaggio di più sistemi sensore-azionatore



La distanza minima di montaggio fra sistemi sensore-azionatore deve essere almeno di 50 mm, in tutte le direzioni.

Collegamenti interni connettore

ST D•3••MK M12	con co (8 pin		ST D•4••MK con connettore M12 (8 pin)		
2 1 7 6 3 4 8 5	pin 1 2 3 4 5 6 7 8 con	A1 IS1 A2 OS1 O3 IS2 OS2 non	2 3 4 8	pin 1 2 3 4 5 6 7 8	A1 IS1 A2 OS1 O3 IS2 OS2 I3

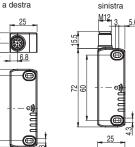
Sensore ST DL *** MK

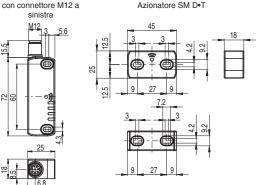
Legenda A1-A2 alimentazione IS1-IS2 ingressi sicuri OS1-OS2 uscite sicure О3 uscita di segnalazione 13 ingresso di programmazione

Dimensioni d'ingombro



2/2





1.9 CARATTERISTICHE TECNICHE

Caratteristiche meccaniche

Grado di protezione: Tipo di connettore: Materiale: Grado d'inquinamento: Resistenza agli urti: Resistenza alle vibrazioni: Temperatura di esercizio: Temperatura di immagazzinamento e

trasporto: Coppia di serraggio viti: Lunghezza massima dei cavi di collegamento: IP67 e IP69K M12 – 8 poli Poliammide PA66 30 gn; 11 ms secondo EN 60068-2-27 10 gn; (10...55 Hz) EN 60068-2-6 -25...+70 °C

-25...+85 °C 0,8 ... 2 Nm

50 m (la lunghezza del cavo e la sua sezione alterano gli impulsi di disattivazione sulle uscite sicure. Verificare che la capacità tra i conduttori del cavo di collegamento sia inferiore a quella ammessa nelle caratteristiche elettriche delle uscite sicure)

Caratteristiche elettriche

24 Vdc -15%...+10% Tensione nominale d'impiego Ue 0,25 A Corrente nominale d'impiego le: 0.25 A Corrente termica Ith: Corrente minima d'impiego 0,5 mA Carico massimo commutabile: 6 W < 1W Assorbimento alla tensione Ue: 32 V Tensione nominale di isolamento Ui: Tensione di tenuta ad impulso nominale Uimp: Fusibile di protezione interno 1,5 kV ripristinabile(OS1+OS2+O3): 0,75 A Fusibile di protezione esterno: 1 A Categoria di sovratensione: Ш

Caratteristiche elettriche ingressi IS1/IS2/I3

Tensione nominale d'impiego Ue1: 24 Vdc Corrente nominale assorbita 5 mA

Caratteristiche elettriche uscite sicure OS1/OS

Tensione nominale d'impiego Ue1: 24 Vdc Tipo di uscita: 0.25 A Corrente massima per uscita le1:

Categoria d'impiego: DC12; Ue=24 Vdc, Ie=0,25 A Rilevamento cortocircuiti:

Protezione contro sovracorrenti: Durata degli impulsi di disattivazione sulle

uscite sicure: Capacità ammessa tra uscita e uscita: < 200 nF Capacità ammessa tra uscita e massa < 200 nF

Caratteristiche elettriche uscita di segnalazione O3

Tensione nominale d'impiego Ue1: 24 Vdc Tipo di uscita: PNP Corrente massima per uscita le1: 0,1 A Rilevamento cortocircuiti: Ν'n Protezione contro sovracorrenti: Sì

Caratteristiche d'azionamento

Distanza d'intervento assicurata s_{ao}: 10 mm Distanza di rilascio assicurata s 16 mm Distanza d'intervento nominale s_n: 12 mm Distanza di rilascio nominale \mathbf{s}_{nr} Precisione della ripetibilità: 14 mm ≤ 10 % s_n Corsa differenziale: ≤ 20 % s Frequenza massima di commutazione: 1 Hz Distanza tra due sensori: min. 50 mm

Tempo di risposta alla disattivazione degli

ingressi: Tipico: 7 ms Massimo: 12 ms Tempo di risposta all'allontanamento

dell'attuatore:

Massimo: 150 ms

Altre caratteristiche

Conformità agli standard:

IEC 61508-1, IEC 61508-2, IEC 61508-3, IEC 61508-4, EN 954-1, SN 29500, EN ISO 13849-1, EN ISO 13849-2, EN 62061, EN 60947-5-3 / A1, EN 60947-5-2, EN 60947-1, EN 61326-1, EN 61326-3-1, EN 61326-3-2, ETSI 301 489-1, ETSI 301 489-3, ETSI 300 330-2

Conformità alle direttive: 2006/95/CE, 2006/42/CE, 2004/108/CE,

This device complies with part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two FCC Part 15 Statements

conditions: (1) This device may not cause harmful interference, and (2) this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

Omologazione TUV SUD: Z10 12 11 75157 004 Omologazione UL: E131787 POCC IT AB24 B04512

Omologazione GOST: Livello SIL (SIL CL): fino a SIL 3 secondo EN 62061:2005 Performance Level (PL):

fino a PL e secondo EN ISO 13849-1: 2008 fino a 4 secondo EN ISO 13849-1: 2008 Categoria di sicurezza: PFHd 1.20E-11

MTTFd (single channel): 4077 anni High Tempo di vita/Mission time: PDF-M

1.10 SMALTIMENTO

Il prodotto deve essere smaltito correttamente a fine vita

2 SUPPORTO

Per informazioni e supporto contattare l'ufficio tecnico: telefono 0424.470.930 - fax 0424.470.955 - e-mail tech@pizzato.com

2.1 STRUTTURA CODICE

ST DD310MK-D1T

Verso di uscita connessioni D uscita a destra uscita a sinistra Ingressi e uscite ingressi d program-mazione l ingressi sicuri IS 2 2

completo di azionatore SM D0T distanza di azionamento 12 mm completo di azionatore SM D1T distanza di azionamento 12 mm

Tipo di cavo integrato o connettore MK connettore M12 a 8 poli

Programmazione codice univoco e fisso programmabile (solo articolo

2.2 DICHIARAZIONE CE DI CONFORMITÀ

Il sottoscritto, rappresentante il seguente costruttore :

Pizzato Elettrica s.r.l., Via Torino, 1 - 36063 Marostica (VI) - Italy

dichiara qui di seguito che il prodotto risulta in conformità con quanto previsto dalla Direttiva macchine 2006/42/CE. La versione completa della dichiarazione di conformità è disponibile su sito www.pizzato.com

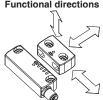
Ing. Pizzato Giuseppe

Disclaimer:

Disclaimer:
Con riserva di modifiche senza preavviso e salvo errori. I dati riportati in questo foglio sono accuratamente controllati e rappresentano tipici valori della produzione in serie. Le descrizioni del dispositivo e le sue applicazioni, i contesti di impiego, i dettagli su controlli esterni, le informazioni sull'installazione e il funzionamento sono forniti al meglio delle nostre conoscenze. Ad ogni modo ciò non significa che dalle caratteristiche descritte possano derivare responsabilità legali che si estendano oltre le "Condizioni Generali di Vendita" come dichiarato nel catalogo generale di Pizzato Elettrica. Il cliente/utente non è assolto dall'obbligo di esaminare le nostre informazioni e raccomandazioni e le normative tecniche pertinenti prima di usare i prodotti per i propri scopi.

1.8 INSTALLATION AND CONNECTION INSTRUCTIONS

Functional directions



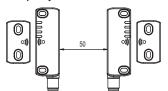
The sensor and actuator central reference marks must be opposed.

Sensor and actuator fixing



- Fasten the screws with a max tightening torque of 0.8 ... 2 Nm · Fasten steadfastly the sensor and the actuator to the safety device (by means of rivets, tamper-proof screws, etc.).
- · Fasten the sensor on plane surface only, in order to avoid possible distortions that could damage the sensor or alter switching distances.
- Sensors and actuators are supplied with appropriate caps for covering the slots housing the fixing screws

Multiple systems sensor-actuator assembly



The minimum mounting gap between sensoractuator systems must be at least 50 mm, in any directions.

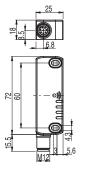
Internal connector connections

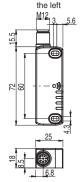
ST D•3••N		ST D•4••MK with M12 connector (8 pin)			
2 1 7 6 3 4 8 5	pin 1 2 3 4 5 6 7 8 con	A1 IS1 A2 OS1 O3 IS2 OS2 not	2 3 4 8 6 8	pin 1 2 3 4 5 6 7 8	A1 IS1 A2 OS1 O3 IS2 OS2 I3

Legend A1-A2 power supply IS1-IS2 safety inputs OS1-OS2 safety outputs О3 auxiliary output 13 programming

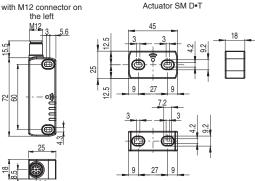
Overall dimensions

Sensor ST DD ••• MK with M12 connector on the right





Sensor ST DL ••• MK



1.9 TECHNICAL DATA

Mechanical data

Protection degree Type of connector: Material Pollution degree: Shock resistance: Vibrations resistance: Operating temperature: Storage and transport temperature: Max screws tightening torque: Maximum connection cable length:

IP67 and IP69K M12 - 8 poles Polyamide PA66

30 gn; 11 ms according to EN 60068-2-27 10 gn; (10...55 Hz) EN 60068-2-6

-25...+70 °C -25...+85 °C 0,8 ... 2 Nm

50 m (the cable length and cross section alter deactivation impulses on safety outputs. Check that the capacity between connection cable leads is lower that the one admitted in the electrical characteristics for safety outputs)

Electrical data

Rated operational voltage Ue: Rated operational current le: 24 Vdc -15%...+10% 0,25 A Thermal current Ith: Rated minimum current: 0.25 A 0,5 mA 6 W Max switching load: Power consumption (Ue): < 1W Rated insulation voltage Ui: Rated impulse withstand voltage Uimp: 32 V 1,5 kV Internal restorable protection fuse (OS1+OS2+O3): 0,75 A Protection fuse: 1 A Over-voltage category: Ш

Input circuits IS1/IS2/I3

Rated operational voltage Ue1: 24 Vdc Absorbed rated current: 5 mA

Safety output circuits OS1/OS2

Rated operational voltage Ue1: 24 Vdc Signal type: Max current for output le1: PNP 0.25 A

Utilization category: DC12; Ue=24 Vdc, Ie=0,25 A Short circuits detection: yes

< 300 us

Protection against short circuits: Time for deactivation impulses on safety outputs

Capacity admitted between one output and < 200 nF the next Capacity admitted between output and ground: < 200 nF

Output circuit O3

Rated operational voltage Ue1: 24 Vdc Signal type: Max current for output le1: PNP 0,1 A Short circuits detection: Nο Protection against short circuits: yes

Actuating data

Assured operating distance s_{ao}: 10 mm Assured release distance s_{ar} 16 mm Rated operating distance s 12 mm Rated release distance s 14 mm Repeat accuracy: ≤ 10 % s_n ≤ 20 % s Differential travel: Maximum frequency of operating cycles: Distance between two sensors: 1 Hz min. 50 mm Response time after input deactivation: Standard: 7 ms Maximum: 12 ms Response time after actuator removal:

Standard: 80 ms

Others data

Conforms to the standards:

IEC 61508-1, IEC 61508-2, IEC 61508-3, IEC 61508-4, EN 954-1, SN 29500, EN ISO 13849-1, EN ISO 13849-2, EN 62061, EN 60947-5-3 / A1, EN 60947-5-2, EN 60947-1, EN 61326-1, EN 61326-3-1, EN 61326-3-2, ETSI 301 489-1, ETSI 301 489-3, ETSI 300 330-2

Conforms to the directives: 2006/95/EC, 2006/42/EC, 2004/108/EC,

1995/05/EC FCC Part 15 Statements

This device complies with part 15 of the FCC Rules. Operation is subject to the following two conditions: (1) This device may not cause harmful interference, and (2) this device must accept any interference received, including interference that may cause undesired operation.

Approvals TUV SUD: Z10 12 11 75157 004 Approvals UL:

E131787 POCC IT.AB24.B04512 Approvals GOST

up to SIL 3 according to EN 62061:2005 up to PL e according to EN ISO 13849-1: 2008 up to category 4 according to EN ISO 13849-1: 2008 SIL level (SIL CL): Performance Level (PL): Safety category: 1,20E-11

PFHd: MTTFd (single channel): 4077 years High Mission time: 20 years PDF-M

1.10 DISPOSAL

At the end of service life product must be disposed of properly

For further information and support please contact the technical departement: ph. 0039.0424.470.930 - fax 0039.0424.470.955 - e-mail tech@pizzato.com

2.1 CODE STRUCTURE

ST DD310MK-D1T

Connection output direction D output from right output from left Inputs and outputs program ming inputs safety outputs OS outputs inputs

2

	Actuator				
	complete with SM D0T actuation distance 12 mm				
	D1T	complete with SM D1T actuator actuation distance 12 mm			
Type of cable or connector					

MK 8 poles M12 connector rogramming unique fixed code programmable (only article ST D•420MK)

2.2 EC DECLARATION OF CONFORMITY

The undersigned, representing the following manufacturer:

Pizzato Elettrica s.r.l., Via Torino, 1 - 36063 Marostica (VI) - Italy herewith declares that the product is in conformity with the Machinery directive

2006/42/CE. The complete EC Declaration of Conformity is available on www.pizzato.com

Ing. Pizzato Giuseppe

Disclaimer:
Technical modifications and errors reserved. The data quoted in this sheet are carefully checked and

represent typical series values.

Descriptions of device and its applications, the control contexts, details on external controls, installation and operating information are given to the best of our knowledge. This does not mean however that any assured properties or other claims under liability law that extend beyond the "General Sales Terms" as stated in the Pizzato Elettrica general catalogue may be derived. The user is not absolved of his obligation to examine our information and recommendations before using them for his own purposes