

Allgemeine Informationen

SIMA² Master Station zur Steuerung und Überwachung von AUMA Stellantrieben und zur Vereinfachung der Integration in übergeordnete Automatisierungssysteme (Host).

Ausstattung und Funktionen

Gehäuse	Standard:	Gehäuse zur Installation in 19" Systeme Abmessungen: 4 HE/84 TE Integrierter 7" Multi-Touchscreen als Bedienschnittstelle
	Optionen:	Gehäuse zur Montage auf Schaltschrankmontageplatte Abmessungen (B x H x T): 483 x 177 x 340 mm Tischgehäuse mit Frontgriffen und Stellfüßen
Spannungsversorgung Netzfrequenz	Standard:	Wechselstrom: 110 – 240 V AC +/-10 %, 50/60 Hz +/-10 %
	Option:	Gleichstrom: 24 V DC, ca. 1 A
Anschlusstechnik	Standard:	Anschluss über IEC Gerätestecker (Typ C14) an der Rückseite des Gehäuses
	Option:	Platzierung des IEC-Gerätesteckers (Typ C14) an der Seite Erforderlich bei Montage auf Schaltschrankmontageplatte
Leistungsaufnahme	ca. 20 W pro SIMA ² Subsystem Bei redundanter Ausführung (Hot-Standby Systemredundanz) ca. 2 x 20 W	
Unterstützte Feldgeräte	<p>Folgende AUMA Stellantriebe können an die SIMA² angeschlossen werden:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Drehantriebe (SA .2, SAR .2, SAV .2, SARV .2) bzw. Schwenkantriebe (SQ .2, SQR .2) in Verbindung mit der Stellantriebs-Steuerung AC 01.2 bzw. ACV 01.2 • Drehantriebe (SAEx .2, SAREx .2, SAVEx .2, SARVEx .2) bzw. Schwenkantriebe (SQEx .2, SQREx .2) in Verbindung mit der Stellantriebs-Steuerung ACExC 01.2 bzw. ACVExC 01.2 • Drehantriebe der Baureihe TIGRON • Drehantriebe der Baureihe iMatic (DiM(Ex), DiMR(Ex)) sowie Schwenkantriebe der Baureihe DPiM(Ex) • Drehantriebe der Baureihe SEVEN • Ventilantriebe der Baureihe SVC und SVM • Schwenkantriebe der Baureihe SGC und SGM • Stellantriebe der Baureihe PROFOX <p>Weitere Feldgeräte mit Profibus DP Schnittstelle auf Anfrage</p>	
Kommunikation zu den Feldgeräten	<p>Die Kommunikation zu den Stellantrieben erfolgt über RS-485 mit Profibus DP</p> <ul style="list-style-type: none"> • Verwendung von verdrehter, geschirmter RS-485 Kupferleitung nach IEC 61158 • RS-485 Anschlüsse sind von der Frontseite zugänglich (verdeckt durch die aufklappbaren Fronttüren) <p>Profibus DP:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Anschluss der RS-485 Kommunikationsleitungen über SUB-D9 Profibusstecker, mit zuschaltbarem Feldbusabschluss • Profibus DP Kommunikationsparameter: <ul style="list-style-type: none"> - Unterstützte Baudrate: 9,6 – 1 500 kbit/s 	
	Optionen:	<p>Die SIMA² unterstützt bis zu zwei verschiedene, galvanisch und logisch getrennte Profibus DP Feldnetzwerke zu den Stellantrieben mit jeweils den folgenden Eigenschaften:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Zwei einkanalige Linientopologien bzw. eine redundante Linientopologie <ul style="list-style-type: none"> - Leitungslänge: ohne Repeater max. 1,2 km, mit Repeater ca. 10 km - Anzahl der Stellantriebe: ohne Repeater max. 32, mit Repeater max. 126

Ausstattung und Funktionen		
Kommunikation zwischen SIMA ² und Host	Standard:	Ohne Integration in ein übergeordnetes Automatisierungssystem (Stand-alone Betrieb): Die SIMA ² wird im Stand-alone Betrieb eingesetzt, hierbei werden die Fahrbefehle für die AUMA Stellantriebe manuell vom Bedienpersonal über die Bedienschnittstelle eingegeben.
	Optionen:	<p>Modbus RTU in einkanaliger bzw. redundanter Ausführung</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die Kommunikation zur Leittechnik erfolgt über RS-485 mit Modbus RTU • Aktivierbarer Feldbusabschluss an den RS-485 Kommunikationsschnittstellen • Verwendung von verdrehter, geschirmter RS-485 Kupferleitung nach IEC 61158 • Anschluss der RS-485 Kommunikationsleitungen über Federzugklemmen; von der Frontseite zugänglich (verdeckt durch aufklappbare Fronttüren) <p>Anschlussquerschnitt der Federzugklemmen:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Eindrähtig: 0,08 – 2,5 mm² - Feindrähtig: 0,25 – 2,5 mm², mit Aderendhülsen bis 1,5 mm² <p>Die Konfiguration der Modbus RTU Kommunikationsparameter (Baudrate, Übertragungsformat, Slaveadresse) erfolgt über das HMI</p> <p>Unterstützte Baudraten: 0,3 – 115,2 kbit/s</p> <p>Unterstützte Übertragungsformate: 8 Datenbits, 1 oder 2 Stop Bits; Parity: Even, Odd oder None.</p> <p>Unterstützte Modbus Funktionscodes:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 01 Read Coil Status • 02 Read Input Status • 03 Read Holding Registers • 04 Read Input Registers • 05 Force Single Coils • 06 Preset Single Registers • 15 (0x0F) Force Multiple Coils • 16 (0x10) Preset Multiple Registers • 08 Diagnostics <ul style="list-style-type: none"> - 00 00 Loopback - 00 10 (0AHex) Clear Counters and Diagnostic Register - 00 11 (0BHex) Return Bus Message Count - 00 12 (0CHex) Return Bus Communication Error Count - 00 13 (0DHex) Return Bus Exception Error Count - 00 14 (0EHex) Return Slave Message Count - 00 15 (0FHex) Return Slave No Response Count - 00 16 (10Hex) Return Slave NAK Count - 00 17 (11Hex) Return Slave Busy Count - 00 18 (12Hex) Return Character Overrun Count <p>Modbus TCP/IP in einkanaliger oder redundanter Ausführung</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die Kommunikation zur Leittechnik erfolgt über Ethernet, 10 Base-T, bzw. 100 Base-T (IEEE 802.3) mit Modbus TCP/IP • bis zu vier gleichzeitige Modbus TCP/IP Verbindungen • 10/100 Mbit/s <p>Die Konfiguration der Modbus TCP/IP Kommunikationsparameter (IP Adresse und Subnetzmaske, Port sowie Unit ID) erfolgt über das HMI</p> <p>Kommunikation im Modbus Datenformat über TCP/IP Protokoll</p> <p>Bei redundanter Ausführung: Anschluss an identischen oder auch an unterschiedlichen Subnetzen möglich (optionale Ausstattung).</p> <p>Unterstützte Modbus Funktionscodes:</p> <ul style="list-style-type: none"> • 01 Read Coil Status • 02 Read Input Status • 03 Read Holding Registers • 04 Read Input Registers • 05 Force Single Coils • 06 Preset Single Registers • 15 (0x0F) Force Multiple Coils • 16 (0x10) Preset Multiple Registers
Systemschnittstelle		Die Anzahl der verfügbaren RS-485 und Ethernet Schnittstellen ist abhängig von der Anzahl der Feldbusnetzwerke, der Kommunikationsart zum Host und der gewählten Redundanz. Mindestens ein Ethernet Port (RJ45) steht für Diagnosezwecke bzw. zur Integration des optional verfügbaren OPC UA Servers in ein Automatisierungsnetzwerk zur Verfügung, zwei weitere USB Anschlüsse dienen zur Übermittlung von Konfigurations- und Diagnoseinformationen.

Ausstattung und Funktionen	
Bedienen und Beobachten	Anzeige- und Bedienfunktionen des HMI: <ul style="list-style-type: none"> Ansteuerung und Statusanzeige der angeschlossenen AUMA Stellantriebe Statusanzeige der Kommunikation zu den Stellantrieben und zur Leittechnik Bedienung, Konfiguration und Diagnose der SIMA² und deren Schnittstellen
	Standard: Bediensprache Deutsch und Englisch (umschaltbar im laufenden Betrieb)
	Die SIMA ² bietet unterschiedliche Zugriffsmöglichkeiten auf das HMI.
	Standard: Bedienung über den integrierten 7" Multi-Touchscreen Eigenschaften: <ul style="list-style-type: none"> Auflösung: WVGA, 800 x 480 Pixel Farben: 16,7 Mio. Helligkeit: typisch 500 cd/m² Kontrast: typisch 600:1 Betrachtungswinkel: typisch 60 – 70°
Option:	Zugriff auf das webbasierte HMI mit Hilfe von Remote-Geräten via Ethernet (Netzwerkanschluss: RJ45 Port), dies ermöglicht den Anschluss von folgenden Komponenten: <ul style="list-style-type: none"> externen Workstations, PCs, Laptops via LAN Verbindung externen Tablets, Smartphones, etc. via WLAN Verbindung Das responsive Webdesign des HMI ist für den Einsatz in Verbindung mit Google Chrome und Mozilla Firefox optimiert.
Kühlung	Passive Kühlung ohne Lüfter (Wartungsfrei)

Funktionen der SIMA ² Software	
Webbasierte Bedienschnittstelle zur Bedienung und Beobachtung der SIMA ²	Automatische Darstellung der wichtigsten Statusinformationen der SIMA ² , sowie der angeschlossenen Stellantriebe unmittelbar nach dem Einschalten (nach erstmaliger Inbetriebnahme und Festlegung der Systemkonfiguration).
	Passwortgeschützter Zugang zu den Einstellungen und zur Eingabe von manuellen Fahrbefehlen für die Stellantriebe.
	Ansteuerung der angeschlossenen Stellantriebe.
	Visualisierung der Rückmeldungen der angeschlossenen Stellantriebe.
Identifikation der Stellantriebe über die Bedienstelle	Optionale Festlegung einer individuellen Bezeichnung für jeden Stellantrieb.
Anpassung der Kommunikationseigenschaften über das HMI	Einstellung der Kommunikation zwischen der SIMA ² und den Stellantrieben (z. B. Redundanz, Baudrate, Parität, Anzahl der Stellantriebe, höchste Feldgeräteadresse).
	Einstellung der Kommunikation zwischen der SIMA ² und der Leittechnik (Baudrate, Parität, Anzahl der Stop Bits, Adresse, Überwachungszeit, IP Adresse, Submaske, Port, Unit ID).
Überwachung der Kommunikation	Überwachung und Visualisierung des Kommunikationsstatus zur Leittechnik
	Bei redundanter Kommunikation zur Leittechnik: Zwei Kommunikationskanäle mit gleicher Zugriffsberechtigung.
Redundanzfunktionen	Unterstützung, Überwachung und Verwaltung der redundanten Kommunikation zur Leittechnik (Option) und der redundanten Kommunikation zu den Stellantrieben (Option). Bei einem Fehler wird die Funktion unmittelbar und rückwirkungsfrei vom redundanten Kommunikationskanal bzw. vom redundanten System übernommen.
Gatewayfunktion	Umsetzung zwischen unterschiedlichen Kommunikationsprotokollen von Leittechnik und Stellantrieben (z. B.: Modbus TCP/IP bzw. Modbus RTU <-> Profibus DP)
	Umsetzung von unterschiedlichen Lösungen der Kommunikation zur Leittechnik und der Kommunikation zu den Stellantrieben (z. B.: einkanalige Kommunikation zur Leittechnik <-> redundante Linientopologie zu den Stellantrieben)

Datenschnittstelle zum Host	
Ausgangsdaten von der Leittechnik zur SIMA ²	Ausgangsdaten (Fahrbefehle) zu den an der SIMA ² angeschlossenen Stellantrieben
Eingangsdaten von der SIMA ² zur Leittechnik	Eingangsdaten (Rückmeldungen) von den angeschlossenen Stellantrieben sowie zusätzliche Statusinformationen der SIMA ² : <ul style="list-style-type: none"> • Status der Kommunikation zu den Stellantrieben • Status der Kommunikation zur Leittechnik • Anzahl der aktuell verfügbaren Stellantriebe • Abweichung von der projektierten Anzahl der Stellantriebe

Einsatzbedingungen	
Schutzart nach EN 60529	IP20 (höhere Schutzart auf Anfrage)
Umgebungstemperatur	-20 °C bis +50 °C (höhere Umgebungstemperaturen auf Anfrage)
Luftfeuchte	5 % bis 90 % (nicht kondensierend)

Optionen und Zubehör	
RS-485 Überspannungsschutz	Schutz der RS-485 Kommunikationsschnittstelle gegen Überspannungen
Digitale Eingänge	6 oder 12 Eingänge Nennspannung 24 V DC, Typ 1 Eingangscharakteristik (nach EN 61131-2), Stromaufnahme ca. 3,75 mA. Geeignet z. B. für diskrete Steuersignale zur Aktivierung der ESD-Funktion, für Schaltschranküberwachungsfunktionen oder Freigabe des HMI etc.)
Digitale Ausgänge	2 Wechsler, 240 V AC/5 A, 24 V DC/5 A Geeignet z. B. für konfigurierbaren Alarmausgang
Frontgriffe und Stellfüße	Geeignet für 19" Ausziehsysteme und Tischgehäuse
Projektspezifischer Schaltschrank	Basis Rittal IT, 19" System (800 x 800 x 2200 mm)
Projektspezifische Softwareprogrammierung	Auf Anfrage
Projektierung	Auf Anfrage

Sonstiges	
Gewicht	Ca. 9 kg
EU-Richtlinien	Niederspannungsrichtlinie 2014/35/EU EMV-Richtlinie 2014/30/EU
Referenzunterlagen	Maßblatt SIMA ² Master Station