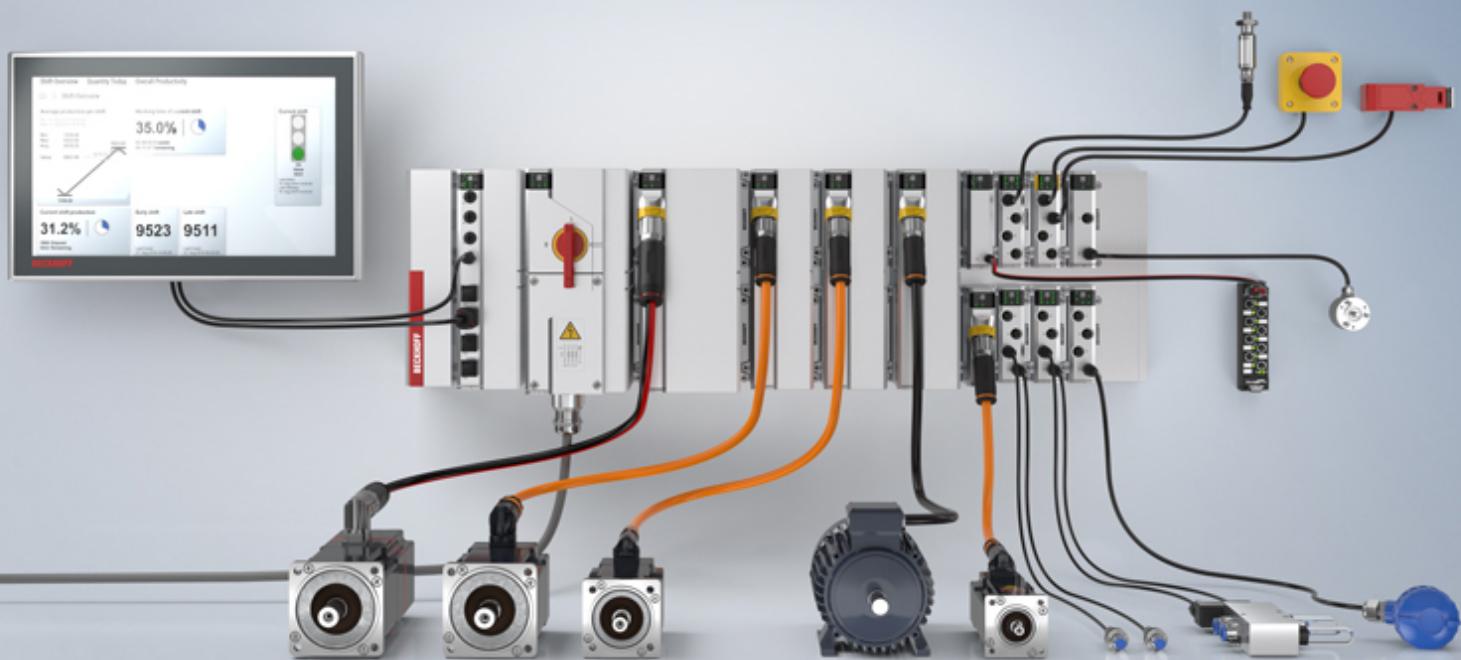


Handbuch | DE

# MS4625-1011-2245

EtherCAT-Leistungsabgang, austauschbare Sicherungen, EtherCAT, 24 V DC/10 A, 400/480 V AC/25 A, B23





# Inhaltsverzeichnis

<b>1 Vorwort.....</b>	<b>5</b>
1.1 Hinweise zur Dokumentation .....	5
1.2 Zu Ihrer Sicherheit.....	6
1.3 Bestimmungsgemäße Verwendung .....	7
<b>2 Produktübersicht .....</b>	<b>8</b>
2.1 Produktfunktionen .....	10
2.2 Blockschaltbild .....	11
2.3 Typenschlüssel .....	12
2.4 Status-Anzeige.....	13
2.5 Abmessungen .....	14
<b>3 Technische Daten .....</b>	<b>15</b>
<b>4 Software-Funktionen.....</b>	<b>17</b>
<b>5 Mechanische Installation.....</b>	<b>18</b>
5.1 Vorbereitung.....	18
5.2 Platzierung des Moduls auf der Baseplate.....	19
5.3 Modul montieren .....	20
<b>6 Anschluss .....</b>	<b>21</b>
<b>7 Inbetriebnahme und Betrieb.....</b>	<b>22</b>
7.1 Voraussetzungen .....	22
7.2 Inbetriebnahme .....	22
7.3 Während des Betriebs.....	22
7.4 Austauschen der Sicherungen .....	23
<b>8 Außerbetriebnahme .....</b>	<b>25</b>
8.1 Demontage.....	25
8.2 Entsorgung .....	25
<b>9 Anhang.....</b>	<b>26</b>
9.1 Handbuch-Versionshistorie .....	26
9.2 Support und Service.....	27
9.3 Zubehör.....	28



# 1 Vorwort

## 1.1 Hinweise zur Dokumentation

Diese Beschreibung wendet sich ausschließlich an ausgebildetes Fachpersonal der Steuerungs- und Automatisierungstechnik, das mit den geltenden nationalen Normen vertraut ist.

Zur Installation und Inbetriebnahme der Komponenten ist die Beachtung der Dokumentation und der nachfolgenden Hinweise und Erklärungen unbedingt notwendig.

Das Fachpersonal ist verpflichtet, stets die aktuell gültige Dokumentation zu verwenden.

Das Fachpersonal hat sicherzustellen, dass die Anwendung bzw. der Einsatz der beschriebenen Produkte alle Sicherheitsanforderungen, einschließlich sämtlicher anwendbaren Gesetze, Vorschriften, Bestimmungen und Normen erfüllt.

### Disclaimer

Diese Dokumentation wurde sorgfältig erstellt. Die beschriebenen Produkte werden jedoch ständig weiterentwickelt.

Wir behalten uns das Recht vor, die Dokumentation jederzeit und ohne Ankündigung zu überarbeiten und zu ändern.

Aus den Angaben, Abbildungen und Beschreibungen in dieser Dokumentation können keine Ansprüche auf Änderung bereits gelieferter Produkte geltend gemacht werden.

### Marken

Beckhoff®, ATRO®, EtherCAT®, EtherCAT G®, EtherCAT G10®, EtherCAT P®, MX-System®, Safety over EtherCAT®, TC/BSD®, TwinCAT®, TwinCAT/BSD®, TwinSAFE®, XFC®, XPlanar® und XTS® sind eingetragene und lizenzierte Marken der Beckhoff Automation GmbH.

Die Verwendung anderer in dieser Dokumentation enthaltenen Marken oder Kennzeichen durch Dritte kann zu einer Verletzung von Rechten der Inhaber der entsprechenden Kennzeichnungen führen.



EtherCAT® ist eine eingetragene Marke und patentierte Technologie, lizenziert durch die Beckhoff Automation GmbH, Deutschland.

### Copyright

© Beckhoff Automation GmbH & Co. KG, Deutschland.

Weitergabe sowie Vervielfältigung dieses Dokuments, Verwertung und Mitteilung seines Inhalts sind verboten, soweit nicht ausdrücklich gestattet.

Zuwiderhandlungen verpflichten zu Schadenersatz. Alle Rechte für den Fall der Patent-, Gebrauchsmuster- oder Geschmacksmustereintragung vorbehalten.

### Fremdmarken

In dieser Dokumentation können Marken Dritter verwendet werden. Die zugehörigen Markenvermerke finden Sie unter: <https://www.beckhoff.com/trademarks>.

## 1.2 Zu Ihrer Sicherheit

### Sicherheitsbestimmungen

Lesen Sie die folgenden Erklärungen zu Ihrer Sicherheit.

Beachten und befolgen Sie stets produktspezifische Sicherheitshinweise, die Sie gegebenenfalls an den entsprechenden Stellen in diesem Dokument vorfinden.

### Haftungsausschluss

Die gesamten Komponenten werden je nach Anwendungsbestimmungen in bestimmten Hard- und Software-Konfigurationen ausgeliefert. Änderungen der Hard- oder Software-Konfiguration, die über die dokumentierten Möglichkeiten hinausgehen, sind unzulässig und bewirken den Haftungsausschluss der Beckhoff Automation GmbH & Co. KG.

### Qualifikation des Personals

Diese Beschreibung wendet sich ausschließlich an ausgebildetes Fachpersonal der Steuerungs-, Automatisierungs- und Antriebstechnik, das mit den geltenden Normen vertraut ist.

### Signalwörter

Im Folgenden werden die Signalwörter eingeordnet, die in der Dokumentation verwendet werden. Um Personen- und Sachschäden zu vermeiden, lesen und befolgen Sie die Sicherheits- und Warnhinweise.

### Warnungen vor Personenschäden

#### **GEFAHR**

Es besteht eine Gefährdung mit hohem Risikograd, die den Tod oder eine schwere Verletzung zur Folge hat.

#### **WARNUNG**

Es besteht eine Gefährdung mit mittlerem Risikograd, die den Tod oder eine schwere Verletzung zur Folge haben kann.

#### **VORSICHT**

Es besteht eine Gefährdung mit geringem Risikograd, die eine mittelschwere oder leichte Verletzung zur Folge haben kann.

### Warnung vor Umwelt- oder Sachschäden

#### **HINWEIS**

Es besteht eine mögliche Schädigung für Umwelt, Geräte oder Daten.

### Information zum Umgang mit dem Produkt



Diese Information beinhaltet z. B.:  
Handlungsempfehlungen, Hilfestellungen oder weiterführende Informationen zum Produkt.

## 1.3 Bestimmungsgemäße Verwendung

### Bestimmungsgemäße Verwendung eines MX-Systems

Anwendung in Maschinen und Anlagen im industriellen Umfeld und ausschließlich in Gebäuden.

Die elektrische Verdrahtung muss als Permanentverdrahtung erfolgen.

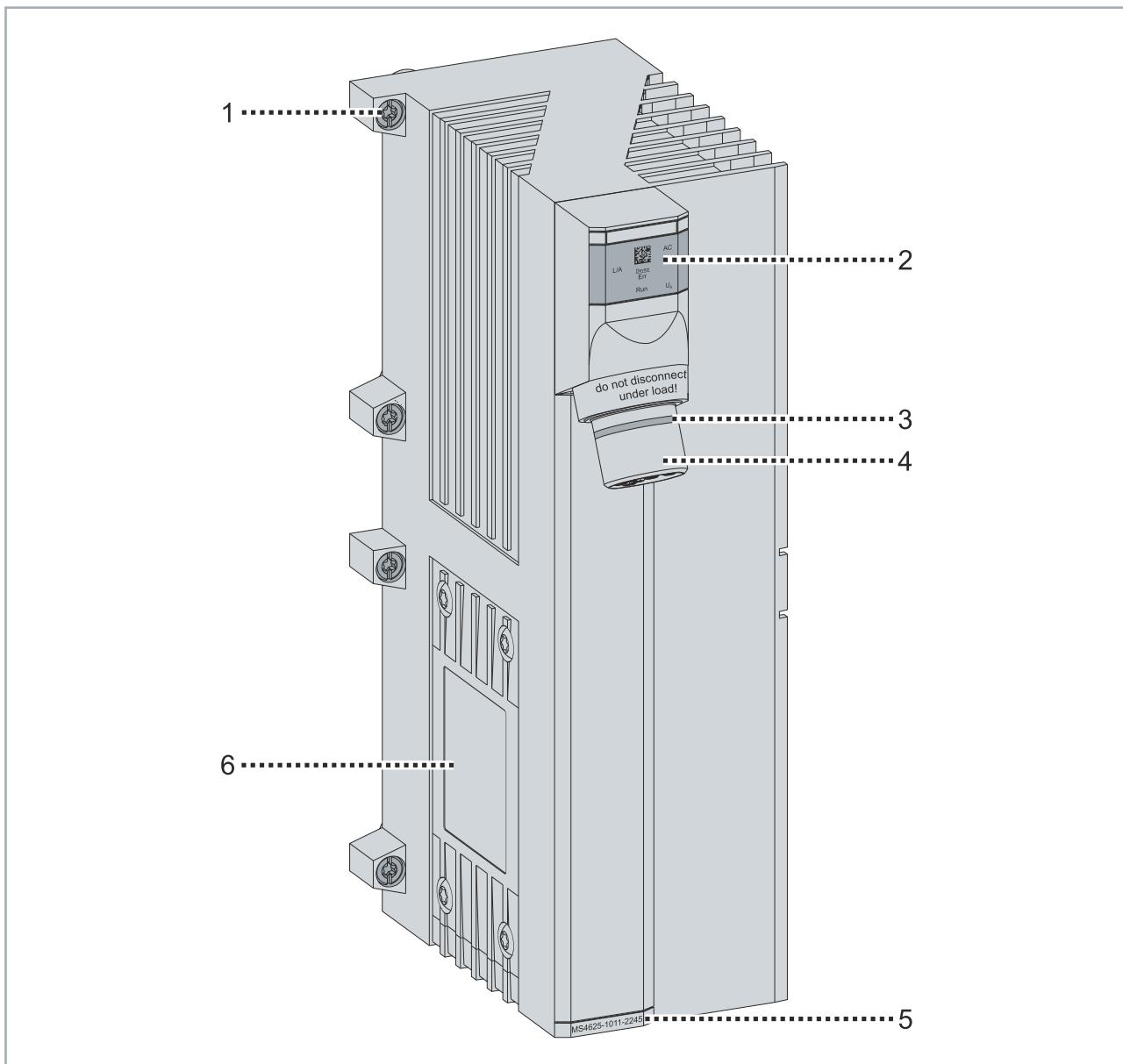
### Nicht Bestimmungsgemäße Verwendung

Nicht bestimmungsgemäße Verwendung ist unzulässig und bewirkt den Haftungsausschluss der Beckhoff Automation GmbH & Co. KG.

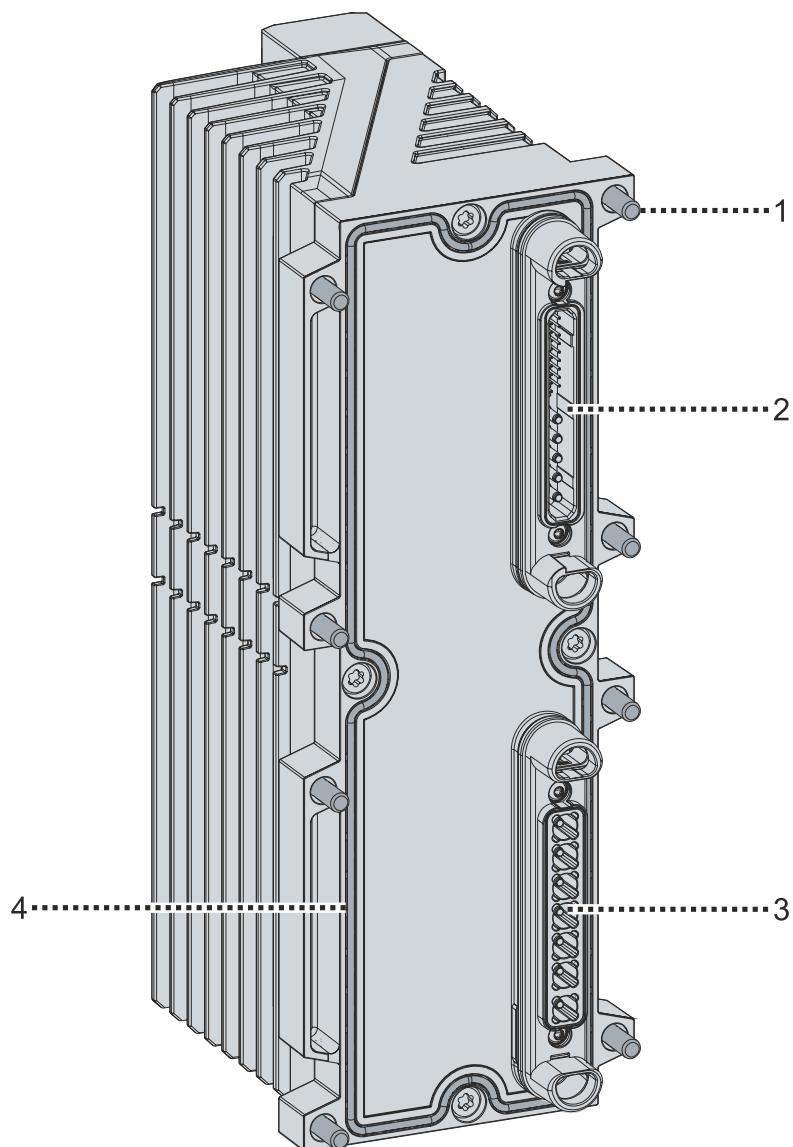
## 2 Produktübersicht

Das EtherCAT-Leistungsabgangsmodul MS4625-1011-2245 stellt 400/480 V AC und bis zu 25 A beziehungsweise 24 V DC und bis zu 10 A sowie EtherCAT für zusätzliche Abnehmer zur Verfügung. Die Versorgung erfolgt über einen hybriden Steckverbinder.

Die Sicherungen für den Leitungsschutz sind über eine seitliche Sicherungsklappe zugänglich und austauschbar.



Position	Bezeichnung
1	Befestigungsschraube, unverlierbar, 8 x
2	Status-Anzeige
3	Dichtung
4	EtherCAT-Leistungsabgang
5	Modul-Bezeichnung
6	Sicherungsklappe



Position	Bezeichnung
1	Befestigungsschraube, unverlierbar, 8 x
2	Datensteckverbinder
3	Leistungssteckverbinder
4	Dichtung

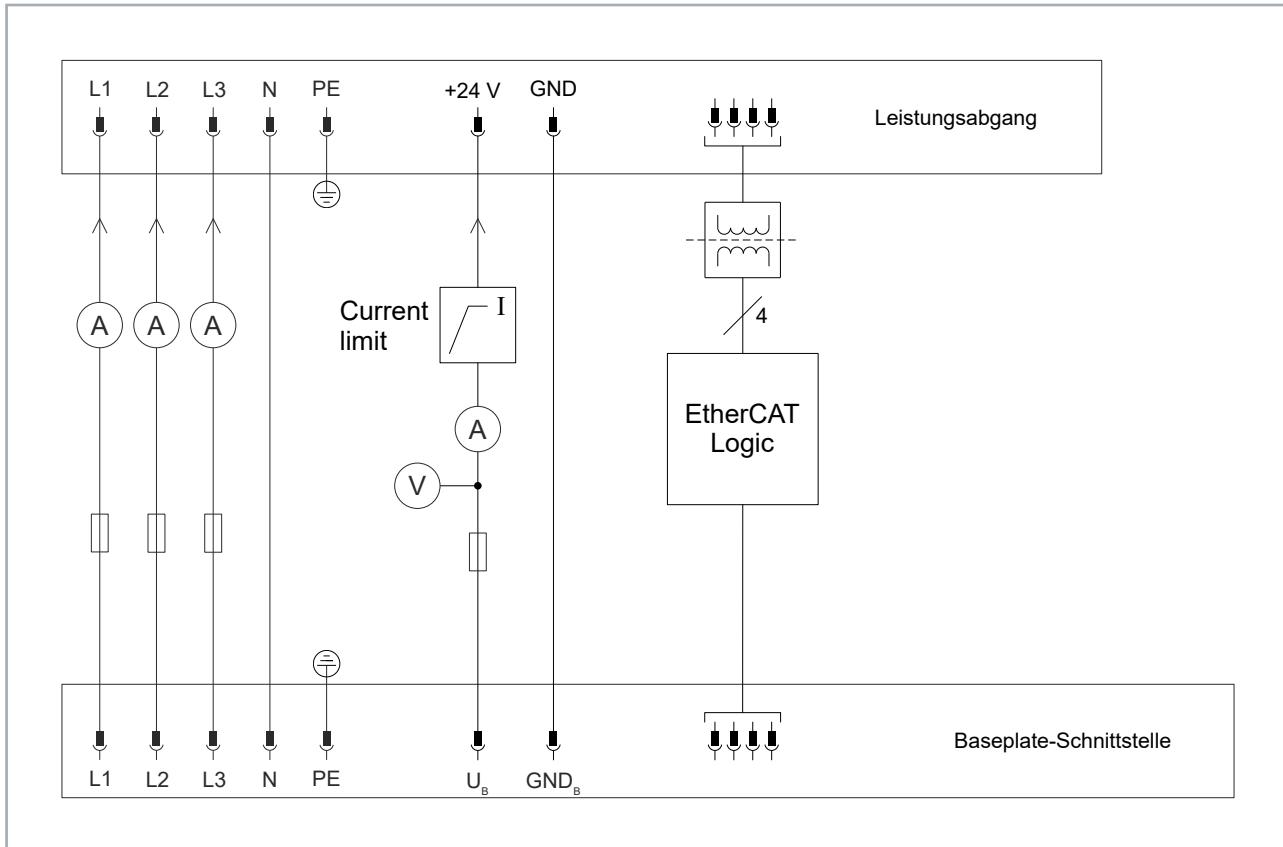
## 2.1 Produktfunktionen

### 2.1.1 Schmelzsicherungen

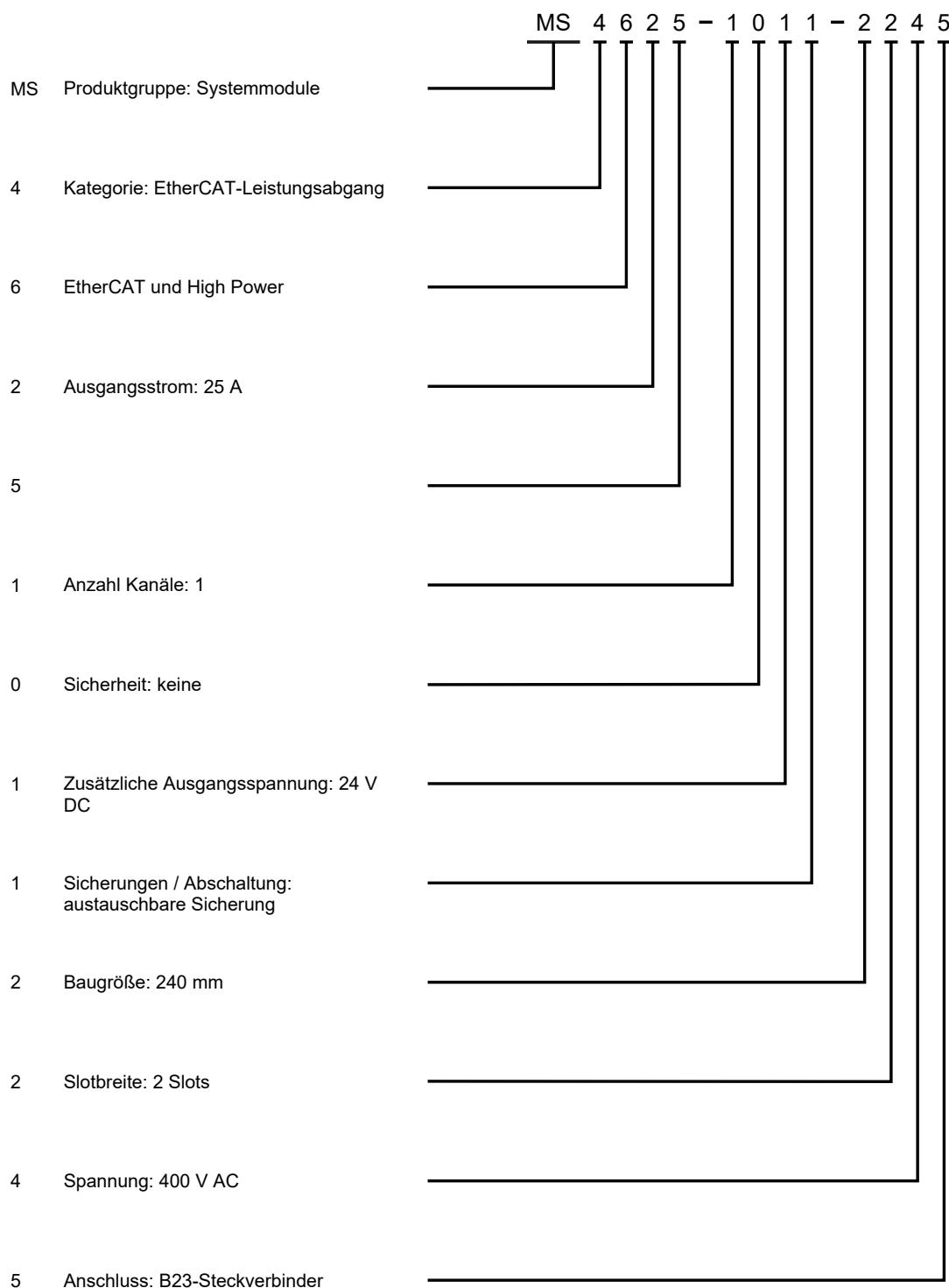
Das Modul hat am Leistungseingang für jede Phase eine Schmelzsicherung. Die Schmelzsicherungen können vom Anwender ausgewechselt werden. Weitere Informationen dazu finden Sie im Kapitel [Austauschen der Sicherungen \[▶ 23\]](#).

Die Schmelzsicherungen reagieren träger als die Sicherungen in Modulen, die aus der eingespeisten Leistung versorgt werden, beispielsweise Servoverstärker-Module. So ist sichergestellt, dass bei Überlast am Ausgang eines solchen Moduls nur der jeweilige Ausgang abgeschaltet wird. Die Schmelzsicherungen der Leistungseinspeisung lösen noch nicht aus und das MX-System funktioniert weiter.

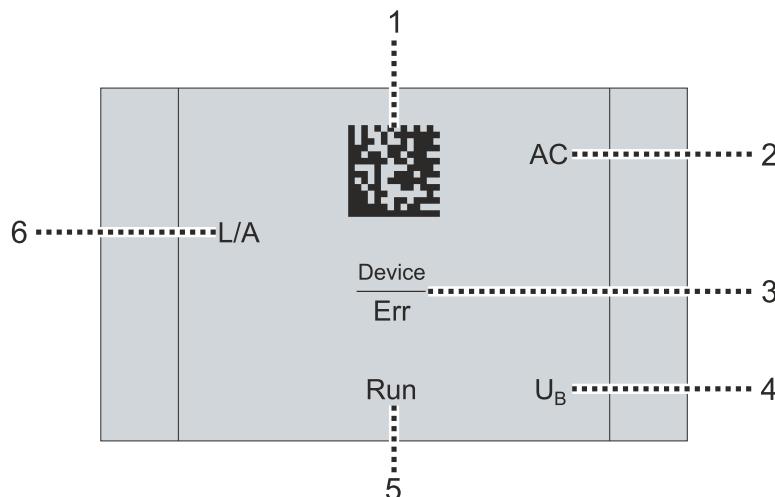
## 2.2 Blockschaltbild



## 2.3 Typenschlüssel



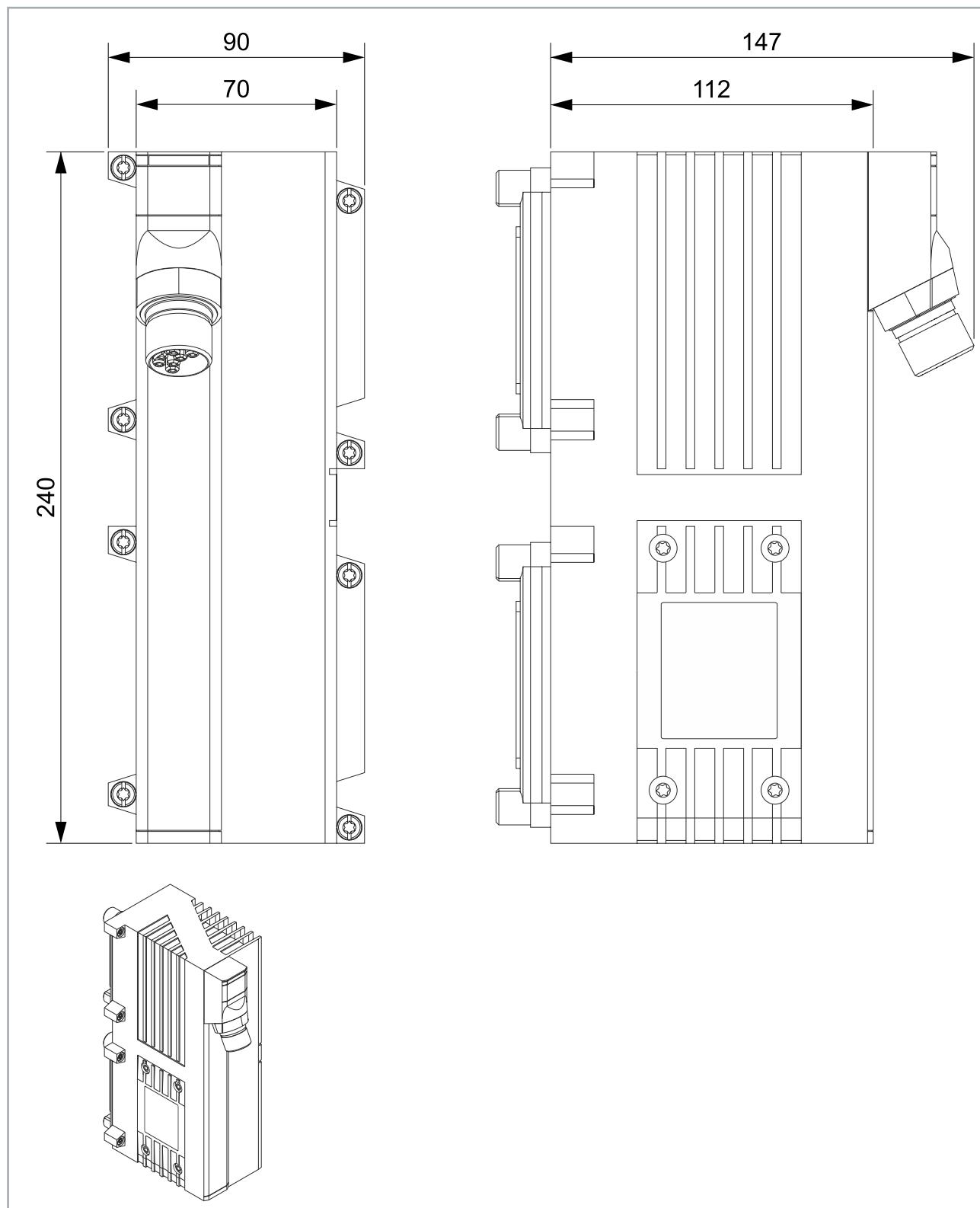
## 2.4 Status-Anzeige



Position	Status-Anzeige	Status	Erläuterung
1	-	-	Beckhoff Identification Code als DataMatrix-Code
2	AC	aus	Keine Netzspannung vorhanden
		leuchtet grün	Netzspannung vorhanden
3	Device   Err	aus	Keine Fehler vorhanden
		leuchtet rot	Fehler-Sammel-LED
4	U <sub>B</sub>	aus	Keine Versorgungsspannung vorhanden
		leuchtet grün	Versorgungsspannung eingeschaltet
5	Run	aus	Die EtherCAT State Machine vom Modul ist im Initialisierungszustand
		blinkt grün	Die EtherCAT State Machine vom Modul ist im Zustand <i>Pre-Operational</i>
		Einzelblitz grün	Die EtherCAT State Machine vom Modul ist im Zustand <i>Safe-Operational</i>
		leuchtet grün	Die EtherCAT State Machine vom Modul ist im Zustand <i>Operational</i>
		flackert grün	Firmware wird geladen
6	L/A	aus	Keine Verbindung auf dem ankommenden EtherCAT-Strang
		leuchtet grün	Vorhergehender EtherCAT-Teilnehmer angeschlossen
		blinkt grün	Kommunikation mit vorhergehendem EtherCAT-Teilnehmer

## 2.5 Abmessungen

Alle Angaben in mm



### 3 Technische Daten

Alle Werte sind typische Werte über den gesamten Temperaturbereich, wenn nicht anders angegeben.

<b>Baseplate-Schnittstelle</b>	
Steckverbinder	1 Datensteckverbinder 1 Leistungssteckverbinder
Hot Swap	Nein
EtherCAT	ohne distributed clocks im Modul

<b>Spannungs- und EtherCAT-Abgang X1</b>	
Anschluss	1 x B23-Hybridsteckverbinder, 7-polig, 4-poliges Datenelement
Ausgangsnennspannung AC	400...480 V AC (-15 % ... + 10 %)
Ausgangsnennfrequenz AC	50...60 Hz ( $\pm 10\%$ )
Ausgangsnennstrom AC	22,5 A bis 40 °C Derating: 1%/K oberhalb von 40 °C Umgebungstemperatur
Absicherung AC	Schmelzsicherung je Phase, austauschbar
Absicherung AC Typ	Schmelzsicherung 25 A gRL 10.3x38 Fein 25A 600VAC gRL (IEC/UL) SIBA 60 034 34.25
Ausgangsnennspannung DC	24 V DC (-15 % ... +10 %)
Ausgangsnennstrom DC	10 A
Absicherung DC	Elektronische Absicherung (10 A) Schmelzsicherung (16 A, nicht wechselbar)
Feldbus	EtherCAT
Feldbus, max. Leitungslänge	100 m

<b>Gehäusedaten</b>	
Breite (Steckplätze)	2
Höhe (Reihen)	2
Abmessungen B × H × T	90 mm × 240 mm × 147 mm 90 mm × 240 mm × 112 mm (nur Gehäuse)
Material	Zinkdruckguss und Aluminiumdruckguss
Kühlung	Konvektion
Gewicht	-
Einbaulage	Vertikal. Siehe Systemhandbuch, Kapitel „Einbaubedingungen“.

<b>Normen, Zulassungen</b>	
Gerätesicherheit	gemäß EN 61010-2-201
EMV-Festigkeit/-Aussendung	gemäß EN IEC 61000-6-2 / EN IEC 61000-6-4
Schwingungs-/Schockfestigkeit	gemäß EN 60068-2-6 / EN 60068-2-27
Zulassungen	CE, UL in Vorbereitung

<b>Umgebungsbedingungen</b>	
Betriebstemperatur	0 ... 50 °C
Lagertemperatur	-25 ... +60 °C
Luftfeuchtigkeit	95 % ohne Betauung
Schutzart	IP20 als separates Modul IP65 / IP67 als Teil eines vollständig und korrekt montierten MX-Systems
Verschmutzungsgrad	2
Überspannungskategorie	III 300 V
Maximale Aufstellhöhe	2000 m

## 4 Software-Funktionen

Software-Funktionen sind die Funktionen der Firmware eines Moduls, auf die eine Steuerung über EtherCAT zugreifen kann.

### Funktionsumfang

Die folgenden Beschreibungen dokumentieren den vollen Funktionsumfang der Software-Funktionen zum Zeitpunkt der Veröffentlichung dieses Handbuchs. Der tatsächlich nutzbare Funktionsumfang ist abhängig von der Firmware-Version eines Moduls.

## 5 Mechanische Installation



### Benötigtes Werkzeug

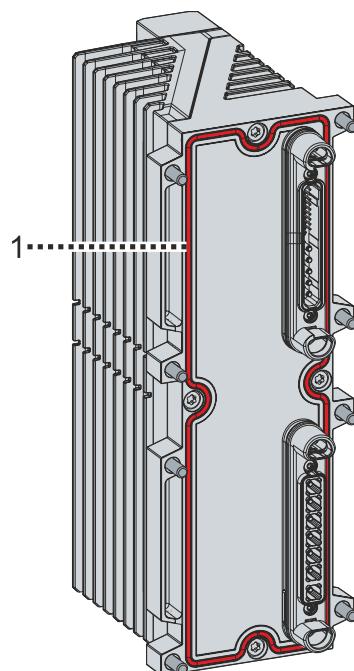
- Schraubendreher Torx T25
- Drehmomentschlüssel 5 Nm

### 5.1 Vorbereitung

#### HINWEIS

##### Modul auf Beschädigungen kontrollieren

Wenn die Dichtung verschlissen oder beschädigt ist, können Flüssigkeiten und Schmutz eindringen und das MX-System beschädigen. Die Schutzart IP67 wird bei verschlissenen und beschädigten Dichtungen nicht erfüllt.

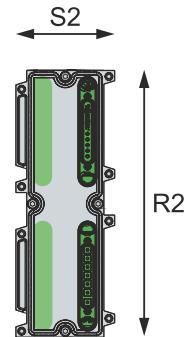
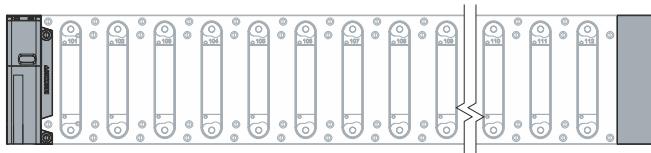


1. Dichtung [1] des Moduls auf Verschleiß und Beschädigungen kontrollieren
2. Verschlissene und beschädigte Dichtungen ersetzen

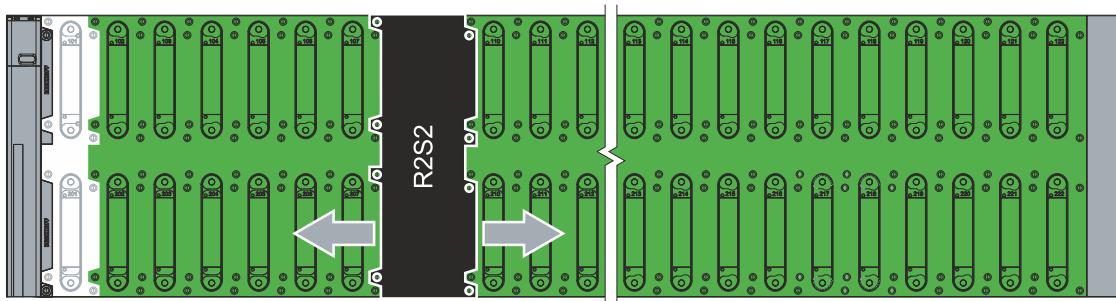
## 5.2 Platzierung des Moduls auf der Baseplate

Das Modul kann in den folgenden grün markierten Bereichen aufgesteckt werden:

MB11xx-0000-0000



MB21xx-0000-0000

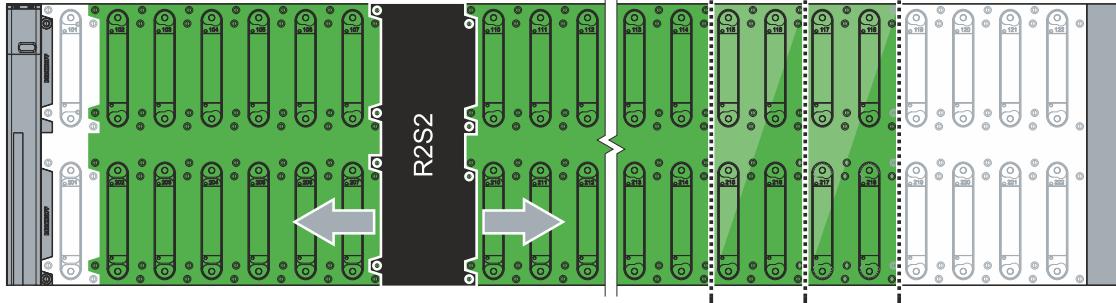


MB21xx-0000-x000

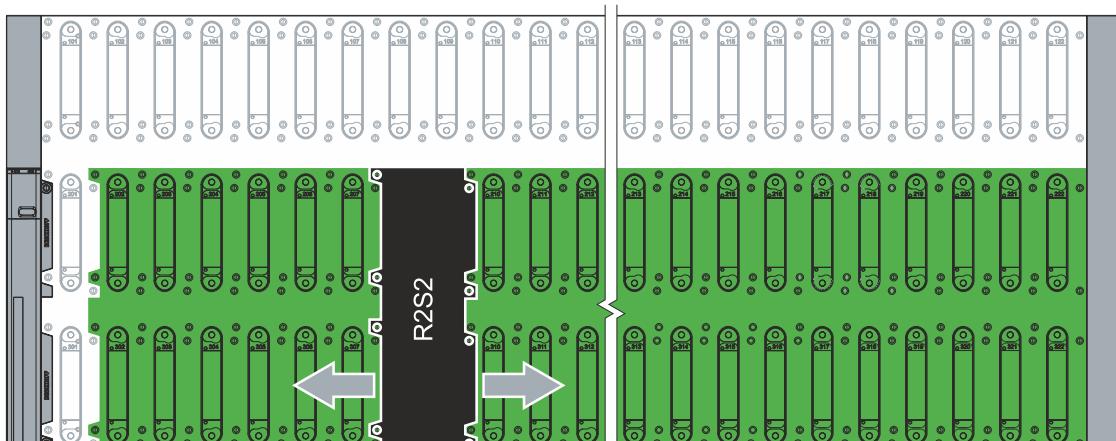
→ MB21xx-0000-4000

→ MB21xx-0000-6000

→ MB21xx-0000-8000



MB31xx-0000-0000



## 5.3 Modul montieren

### ⚠ VORSICHT

#### Gefahr durch hohes Gewicht einer bestückten Baseplate

Montieren Sie zunächst die Baseplate und anschließend die Module an der Baseplate. Wenn Sie zuerst die Module an der Baseplate montieren, erhöht sich das Gesamtgewicht des MX-Systems. Zum Transportieren und für die Montage einer bestückten Baseplate wird eine weitere Person benötigt.

- Persönliche Schutzausstattung tragen.
- Bestückte Baseplate zu zweit transportieren und montieren.

### HINWEIS

#### Auf korrekte Montage achten

Wenn das Modul nicht korrekt montiert wird, können Flüssigkeiten und Schmutz eindringen und das MX-System beschädigen. Die Schutzart IP67 wird bei mangelhafter Montage nicht erfüllt.

### HINWEIS

#### Begrenzte Anzahl an Steckzyklen

Das Modul darf maximal 25 Mal gesteckt werden, um es an der Baseplate zu befestigen. Wenn das Modul mehr als 25 Mal an die Baseplate gesteckt wird, kann keine sichere Verbindung zwischen dem Modul und der Baseplate gewährleistet werden.

- Zulässige Anzahl der Steckzyklen beachten.
- Modul austauschen, wenn die Anzahl der Steckzyklen überschritten wird.
- Baseplate austauschen, wenn die Anzahl der Steckzyklen überschritten wird.

Das Modul kann an einer beliebigen Position an einem Datensteckplatz und einem darunterliegenden Leistungssteckplatz einer Baseplate gesteckt werden. Bauartbedingt wird jeweils ein weiterer freier Datensteckplatz und Leistungssteckplatz benötigt. Der Steckplatz 101 darf nicht verwendet werden.

1. Modul auf die Baseplate stecken
2. Alle Schrauben festdrehen
3. Anzugsdrehmomente beachten:

Komponenten	Anzugsdrehmoment [Nm]
Schrauben	5

Weitere Informationen zur Montage finden Sie im Systemhandbuch im Kapitel „Montage“.

## 6 Anschluss

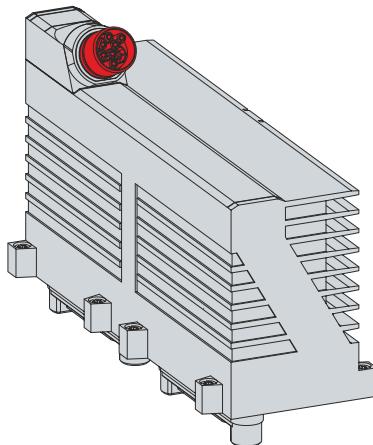
### HINWEIS

#### Defekt durch Hot Plug

Wenn Leitungen im Betrieb angeschlossen oder getrennt werden, sind Sachschäden möglich.

- Leitungen nur anschließen oder trennen, wenn alle Versorgungsspannungen abgeschaltet sind.

#### Leistungsausgang



Der Leistungsausgang ist ein 7-poliger B23-Steckverbinder mit Kodierung 3 und 4-poligem Datenelement.

#### Pinbelegung

B23-Steckverbinder	Pin	Symbol	Funktion
	1	TX+	EtherCAT-Datenleitung
	2	RX+	EtherCAT-Datenleitung
	3	RX-	EtherCAT-Datenleitung
	4	TX-	EtherCAT-Datenleitung
	5	PE	Schutzerde
	6	24 V DC	U <sub>B</sub> 24 V DC Ausgang
	7	0 V	GND zu Pin 6
	8	N	U <sub>D</sub> 400 V AC Ausgang N
	9	L1	U <sub>D</sub> 400 V AC Ausgang L1
	10	L2	U <sub>D</sub> 400 V AC Ausgang L2
	11	L3	U <sub>D</sub> 400 V AC Ausgang L3

## 7 Inbetriebnahme und Betrieb

### HINWEIS

#### Gefahr bei Betrieb in ungeeigneter Umgebung

Sachschäden sind möglich.

- Vor der Inbetriebnahme sicherstellen, dass die Umgebungsbedingungen am Ort der Inbetriebnahme und des Betriebs zu jedem Zeitpunkt eingehalten werden. Weitere Informationen dazu finden Sie im Kapitel [Technische Daten \[▶ 15\]](#).

### 7.1 Voraussetzungen

- Komponenten weisen keine Beschädigungen auf
- Verschraubungen der Komponenten sind korrekt angezogen
- Verdrahtungen und Leitungen sind korrekt montiert

### 7.2 Inbetriebnahme

### HINWEIS

#### Versorgungsspannung aktiviert das Netzteil

Sobald die externe Versorgungsspannung anliegt, ist das Netzteil automatisch aktiv und gibt UB = 24 V DC an die Baseplate aus. Dieses Verhalten ist nicht einstellbar.

- Externe Versorgungsspannung einschalten
- Bei Bedarf die Funktionen des Moduls parametrieren

### 7.3 Während des Betriebs

- Angaben für die Umgebung und den Betrieb einhalten
- Wartungsintervalle einhalten
- System ausschalten, wenn
  - eine untypische Geräuschentwicklung auftritt
  - eine Rauchentwicklung auftritt
  - eine untypische Temperaturentwicklung auftritt

## 7.4 Austauschen der Sicherungen

### ⚠️ WARNUNG

#### Lebensgefahr durch elektrischen Schlag

Tod oder schwere Verletzungen sind möglich.

- Die fünf Sicherheitsregeln der Elektrotechnik anwenden, bevor Sie eine Sicherung austauschen.



#### Benötigtes Werkzeug

- Schraubendreher Torx T25
- Drehmomentschlüssel 5 Nm
- Zange



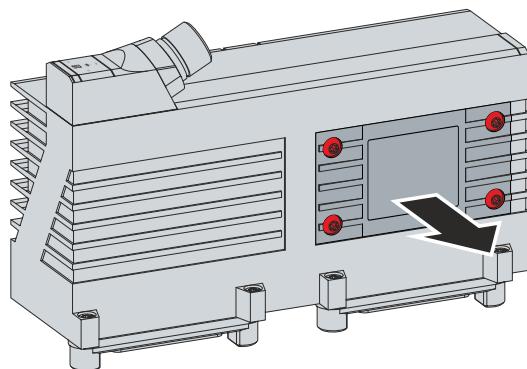
#### Benötigte Ersatzsicherungen mit folgenden Spezifikationen

- Nennstrom: 25 A
- Nennspannung: 600 V AC
- Charakteristik: gRL
- Abmessungen: 10,3 x 38 mm
- Typen-Beispiel: SIBA 60 034 34.25

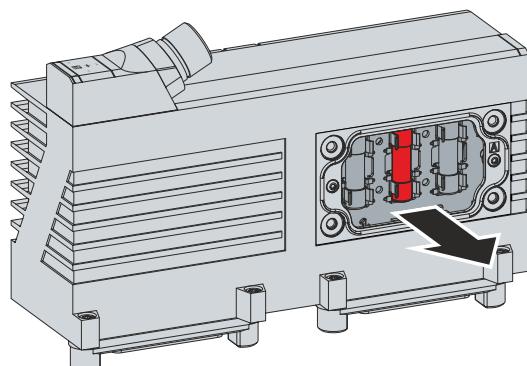
## Sicherungen austauschen

1. Montageschrauben des Moduls lösen
2. Modul von der Baseplate entfernen

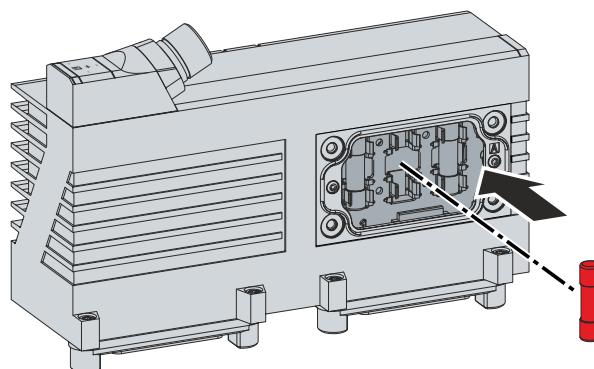
Weitere Informationen dazu finden Sie im Systemhandbuch im Kapitel „Demontage“.



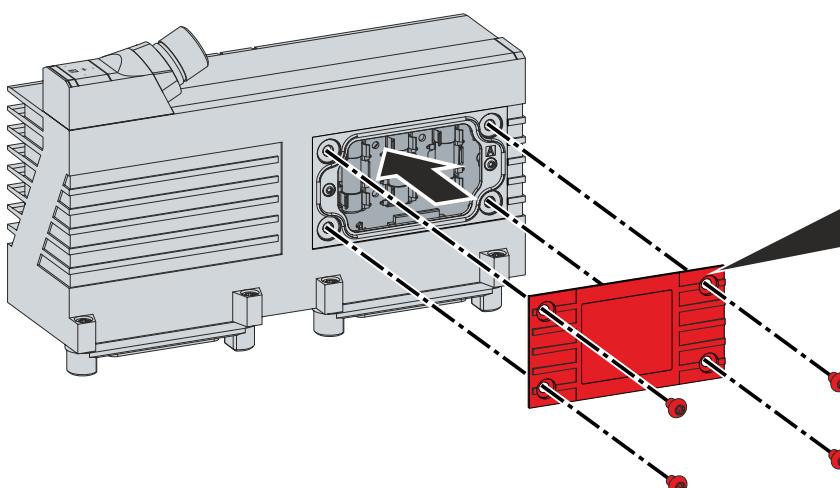
3. Schrauben entfernen
4. Sicherungsklappe entfernen



5. Alte Sicherungen mit einer Zange entfernen



6. Neue Sicherungen von Hand einsetzen



7. Sicherungsklappe mit der Rastnase nach oben einsetzen

8. Schrauben einsetzen und festdrehen

9. Anzugsdrehmomente beachten:

Komponenten	Anzugsdrehmoment [Nm]
Schrauben	5 Nm

## 8 Außerbetriebnahme

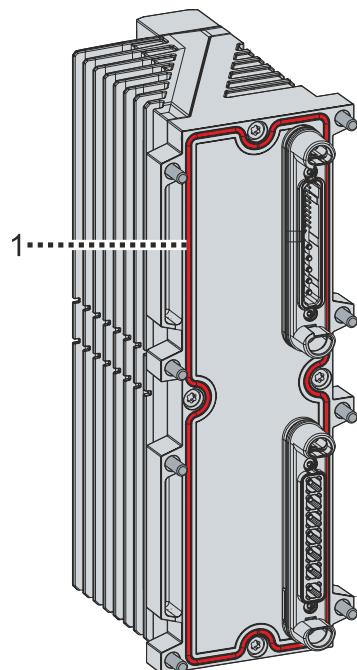
### 8.1 Demontage

Die Demontage darf nur von qualifiziertem und ausgebildetem Fachpersonal durchgeführt werden.

Weitere Informationen dazu finden Sie im Kapitel [Hinweise zur Dokumentation \[▶ 5\]](#).

1. ENP-Leitung entfernen
2. Montageschrauben des Moduls lösen
3. Modul von der Baseplate entfernen
4. Modul zum Arbeitsplatz oder Lagerplatz transportieren

Weitere Informationen dazu finden Sie im Kapitel [Technische Daten \[▶ 15\]](#) und im Systemhandbuch im Kapitel „Demontage“.



1. Dichtung [1] des Moduls auf Verschleiß und Beschädigungen kontrollieren
2. Verschlissene oder beschädigte Dichtungen ersetzen

Weitere Informationen dazu finden Sie im Kapitel [Zubehör \[▶ 28\]](#).

### 8.2 Entsorgung



Die mit einer durchgestrichenen Abfalltonne gekennzeichneten Produkte dürfen nicht in den Hausmüll. Das Gerät gilt bei der Entsorgung als Elektro- und Elektronik-Altgerät. Die nationalen Vorgaben zur Entsorgung von Elektro- und Elektronik-Altgeräten sind zu beachten.

## 9 Anhang

### 9.1 Handbuch-Versionshistorie

Die folgende Tabelle zeigt die Versionshistorie des vorliegenden Handbuchs.

Version	Kommentar
1.0	<ul style="list-style-type: none"><li>• Erste Veröffentlichung</li></ul>

## 9.2 Support und Service

Beckhoff und seine weltweiten Partnerfirmen bieten einen umfassenden Support und Service, der eine schnelle und kompetente Unterstützung bei allen Fragen zu Beckhoff Produkten und Systemlösungen zur Verfügung stellt.

### Downloadfinder

Unser Downloadfinder beinhaltet alle Dateien, die wir Ihnen zum Herunterladen anbieten. Sie finden dort Applikationsberichte, technische Dokumentationen, technische Zeichnungen, Konfigurationsdateien und vieles mehr.

Die Downloads sind in verschiedenen Formaten erhältlich.

### Beckhoff Niederlassungen und Vertretungen

Wenden Sie sich bitte an Ihre Beckhoff Niederlassung oder Ihre Vertretung für den lokalen Support und Service zu Beckhoff Produkten!

Die Adressen der weltweiten Beckhoff Niederlassungen und Vertretungen entnehmen Sie bitte unserer Internetseite: [www.beckhoff.com](http://www.beckhoff.com)

Dort finden Sie auch weitere Dokumentationen zu Beckhoff Komponenten.

### Beckhoff Support

Der Support bietet Ihnen einen umfangreichen technischen Support, der Sie nicht nur bei dem Einsatz einzelner Beckhoff Produkte, sondern auch bei weiteren umfassenden Dienstleistungen unterstützt:

- Support
- Planung, Programmierung und Inbetriebnahme komplexer Automatisierungssysteme
- umfangreiches Schulungsprogramm für Beckhoff Systemkomponenten

Hotline: +49 5246 963-157

E-Mail: support@beckhoff.com

### Beckhoff Service

Das Beckhoff Service-Center unterstützt Sie rund um den After-Sales-Service:

- Vor-Ort-Service
- Reparaturservice
- Ersatzteilservice
- Hotline-Service

Hotline: +49 5246 963-460

E-Mail: service@beckhoff.com

### Beckhoff Unternehmenszentrale

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG

Hülshorstweg 20  
33415 Verl  
Deutschland

Telefon: +49 5246 963-0

E-Mail: [info@beckhoff.com](mailto:info@beckhoff.com)

Internet: [www.beckhoff.com](http://www.beckhoff.com)

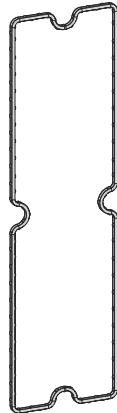
## 9.3 Zubehör

Passendes Zubehör finden Sie auf der Produkt-Website:

[www.beckhoff.com/ms4625-1011-2245](http://www.beckhoff.com/ms4625-1011-2245)

Für den Austausch von verschlissenen Teilen stehen außerdem die folgenden Artikel zur Verfügung:

### MX Dichtung S2R2



Die Dichtung S2R2 steht zum Austausch von verschlissenen und beschädigten Dichtungen an einem 2-reihigen MX-Modul mit zwei Slots zur Verfügung.

## **Trademark statements**

Beckhoff®, ATRO®, EtherCAT®, EtherCAT G®, EtherCAT G10®, EtherCAT P®, MX-System®, Safety over EtherCAT®, TC/BSD®, TwinCAT®, TwinCAT/BSD®, TwinSAFE®, XFC®, XPlanar® and XTS® are registered and licensed trademarks of Beckhoff Automation GmbH.

Mehr Informationen:  
**[www.beckhoff.com/ms4625-1011-2245](http://www.beckhoff.com/ms4625-1011-2245)**

Beckhoff Automation GmbH & Co. KG  
Hülsorstweg 20  
33415 Verl  
Deutschland  
Telefon: +49 5246 9630  
[info@beckhoff.com](mailto:info@beckhoff.com)  
[www.beckhoff.com](http://www.beckhoff.com)

