

	DIN EN 62061 Berichtigung 1 (VDE 0113-50 Berichtigung 1)	
	Diese Norm ist zugleich eine VDE-Bestimmung im Sinne von VDE 0022. Sie ist nach Durchführung des vom VDE-Präsidium beschlossenen Genehmigungsverfahrens unter der oben angeführten Nummer in das VDE-Vorschriftenwerk aufgenommen und in der „etz Elektrotechnik + Automation“ bekannt gegeben worden.	
<p>Vervielfältigung – auch für innerbetriebliche Zwecke – nicht gestattet.</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 10px; margin: 10px auto; width: 60%;"> <p>Es wird empfohlen, auf der betroffenen Norm einen Hinweis auf diese Berichtigung zu machen.</p> </div> <p>ICS 13.110; 25.040.40; 29.020</p> <p>Sicherheit von Maschinen – Funktionale Sicherheit sicherheitsbezogener elektrischer, elektronischer und programmierbarer elektronischer Steuerungssysteme (IEC 62061:2005); Deutsche Fassung EN 62061:2005, Berichtigungen zu DIN EN 62061 (VDE 0113-50):2005-10</p> <p>Safety of machinery – Functional safety of safety-related electrical, electronic and programmable electronic control systems (IEC 62061:2005); German version EN 62061:2005, Corrigenda to DIN EN 62061 (VDE 0113-50):2005-10</p> <p>Sécurité des machines – Sécurité fonctionnelle des systèmes de commande électriques, électroniques et électroniques programmables relatifs à la sécurité (CEI 62061:2005); Version allemande EN 62061:2005, Corrigenda à DIN EN 62061 (VDE 0113-50):2005-10</p> <p style="text-align: right;">Gesamtumfang 2 Seiten</p> <p style="text-align: center;">DKE Deutsche Kommission Elektrotechnik Elektronik Informationstechnik im DIN und VDE Normenausschuss Sicherheitstechnische Grundsätze (NASG)</p>		

DIN EN 62061 Ber 1 (VDE 0113-50 Ber 1):2006-06

Für diese Berichtigung ist das nationale Arbeitsgremium K 225 „Elektrotechnische Ausrüstung und Sicherheit von Maschinen und maschinellen Anlagen“ der DKE Deutsche Kommission Elektrotechnik Elektronik Informationstechnik im DIN und VDE (<http://www.dke.de>) zuständig.

In DIN EN 62061 (VDE 0113-50):2005-10 ist zu berichtigen:

Seite 50

Abschnitt 6.7.8.2.4 Basis-Teilsystemarchitektur C: Nullfehlertoleranz mit Diagnosefunktion.

Die Formel (C) ist zu ersetzen durch:

$$\lambda_{DssC} = \lambda_{Del}(1 - DC_1) + \dots + \lambda_{Den}(1 - DC_n) \quad (C)$$

$$PFH_{DssC} = \lambda_{DssC} \times 1 h$$

Seite 51

Abschnitt 6.7.8.2.5 Basis-Teilsystemarchitektur D: Einfehlertoleranz mit Diagnosefunktion(en).

Die Formel (D.1) ist zu ersetzen durch:

$$\lambda_{DssD} = (1 - \beta)^2 \left\{ \left[\lambda_{Del} \times \lambda_{De2} \times (DC_1 + DC_2) \right] \times T_2 / 2 + \left[\lambda_{Del} \times \lambda_{De2} \times (2 - DC_1 - DC_2) \right] \times T_1 / 2 \right\} + \beta \times (\lambda_{Del} + \lambda_{De2}) / 2 \quad (D.1)$$

$$PFH_{DssD} = \lambda_{DssD} \times 1 h$$