SIEMENS

SINUMERIK

SINUMERIK 828D, SINAMICS S120 Alarmlar

Diagnoz kitabı

Giriş 1

Temel güvenlik uyarıları 2

Alarmların açıklaması 3

NC alarmları 4

Çevrim alarmları 5

HMI alarmları 6

SINAMICS Alarmları 7

Çevre Alarmları 8

PLC alarmları 9

Sistem reaksiyonları 10

Stop Conditions 11

Ek A

Şunun için geçerlidir:
Kumanda
SINUMERIK 828D
Yazılım
CNC yazılımı, versiyon 4.95
SINAMICS S120, versiyon 5.2 SP3

07/2021
6FC5398-8BP40-6VA2

Промэлектроника, sales@prom-elec.com

Yasal bilgi ve uyarılar

İkaz bilgisi konsepti

Bu kullanma kılavuzu, kendi güvenliğiniz ve mal kaybı veya zarar oluşmasını önlemek için dikkat etmeniz gereken bilgi ve uyarılar içermektedir. Kişisel güvenliğiniz ile ilgili bilgi ve uyarılar bir ikaz üçgeni ile belirtilmiştir, genel mal hasarı ile ilgili bilgi ve uyarılar için ise ikaz üçgeni kullanılmamıştır. Tehlike kademesine bağlı olarak, ikaz bilgi ve uyarıları, en önemliden daha az önemlilere göre, aşağıdaki şekilde sıralanmıştır.

⚠ TEHLİKE
eğer bildirilen dikkat etme önlemlerine uyulmazsa, ölüm veya ağır yaralanma **olacağı** anlamına gelir.

⚠ İKAZ
eğer bildirilen dikkat etme önlemlerine uyulmazsa, ölüm veya ağır yaralanma **olabileceği** anlamına gelir.

⚠ DİKKAT
eğer bildirilen dikkat etme önlemlerine uyulmazsa, hafif yaralanma olabileceği anlamına gelir.

DİKKAT
eğer bildirilen dikkat etme önlemlerine uyulmazsa, mal hasarı olabileceği anlamına gelir.

Birden fazla tehlike derecesinin aynı anda ortaya çıkması halinde, en yüksek tehlike derecesine ait uyarı bilgisi kullanılır. Eğer ikaz üçgenli bir uyarı bilgisinde insanlara zarar gelebileceği hususuna dikkat çekiliyorsa, aynı ikaz bilgisine ayrıca bir mal hasarı ile ilgili uyarı da eklenmiş olabilir.

Yetkili personel

Bu dokümantasyon içinde açıklanan ürünü/sistemi sadece ilgili görev için uygun nitelikte olan **kalifiye personel** kullanabilir. Ürünün/Sistemin kullanımı esnasında ilgili göreve ilişkin dokümantasyona ve özellikle bu dokümantasyon içinde belirtilen güvenlik ve uyarı bilgilerine dikkat edilecektir. Kalifiye personel, gerekli eğitime ve deneyime sahip olduğundan bu ürünleri/sistemleri kullanırken riskleri fark edebilecek ve olası tehlikeleri önleyebilecek bilgiye sahiptir.

Siemens ürünlerinin amaca uygun kullanımı

Lütfen şunlara dikkat ediniz:

⚠ İKAZ
Siemens ürünleri sadece katalogda ve ilgili teknik dokümantasyonda öngörülmüş kullanım durumları için kullanılmalıdır. Eğer yabancı ürünler ve yabancı bileşenler kullanılırsa, bu ürün ve bileşenler Siemens tarafından tavsiye edilmiş ya da kullanımına izin verilmiş olmalıdır. Ürünlerin kusursuz ve güvenli kullanımı için, gerektiği şekilde taşınması, gerektiği şekilde depolanması, yerleştirilmesi, montajı, kurulması, devreye sokulması, kullanılması ve muhafaza edilmesi ya da onarılması şarttır. İzin verilen çevre koşullarına uyulmalıdır. İlgili dokümantasyonlarda verilen bilgi ve uyarılara dikkat edilmelidir.

Markalar

Tescil ibaresi ® ile işaretlenmiş tüm isim ve tanımlar, tescil edilmiş Siemens AG markalarıdır. Bu yazıdaki diğer isim ve tanımlar, üçüncü kişiler tarafından kendi amaçları için kullanılmaları halinde sahiplerinin haklarına tecavüz edilmiş olması söz konusu olabilecek markalar olabilir.

Sorumluluk üstlenmeme mesuliyeti

Bu yazının içeriğini, tarif edilen donanım ve yazılıma uygunluğu açısından kıyasladık. Yine de farklılıklar ve sapmalar olabilir ve bu nedenle tamamen uyumluluk hususunda herhangi bir sorumluluk üstlenmiyoruz ve garanti vermiyoruz. Bu yazıda verilen bilgiler muntazam aralıklar ile kontrol edilmektedir ve gerekli düzeltmeler yazının müteakip baskılarına işlenmektedir.

Siemens AG
Digital Industries
Postfach 48 48
90026 NÜRNBERG
ALMANYA

Doküman sipariş numarası: 6FC5398-8BP40-6VA2
Ⓟ 08/2021 Değişiklikler yapma hakkımız saklıdır

Copyright © Siemens AG 2009 - 2021.
Tüm Hakları Saklıdır

İçindekiler

1 Giriş 5

1.1 SINUMERIK hakkında 5

1.2 Bu dokümantasyon hakkında 6

1.3 İnternetteki dokümantasyon 8

1.3.1 SINUMERIK kumanda bileşenleri dokümantasyon genel bakışı 8

1.4 Teknik dokümantasyon hakkında geribildirim 9

1.5 mySupport dokümantasyon 10

1.6 Servis ve destek 11

1.7 Önemli ürün bilgileri 13

2 Temel güvenlik uyarıları 15

2.1 Genel güvenlik uyarıları 15

2.2 Uygulama örnekleri için garanti ve sorumluluk 16

2.3 Security (güvenlik) notları 17

3 Alarmların açıklaması 19

3.1 Alarm açıklamalarının yapısı 19

3.2 Alarm numarası aralıkları 23

4 NC alarmları 25

5 Çevrim alarmları 425

6 HMI alarmları 581

7 SINAMICS Alarmları 591

8 Çevre Alarmları 1195

9 PLC alarmları 1205

10 Sistem reaksiyonları 1213

10.1 SINUMERIK alarmlarındaki sistem reaksiyonları 1213

10.2 Alarmları silme kriterleri 1215

10.3 SINAMICS alarmlarındaki sistem reaksiyonları 1216

11 Stop Conditions 1219

A Ek 1229

A.1 Kısaltmalar listesi 1229

Endeks 1235

Giriş

1

1.1 SINUMERIK hakkında

CNC kumanda ünitesi SINUMERIK, basit CNC standart tezgahlardan standartlaştırılmış tezgahlara ve modüler Premium tezgah konseptlerine kadar her tezgah için uygun çözümü bulur. İster tek parça ister seri üretim, ister basit ister karmaşık iş parçaları – SINUMERIK, numune ve takım üretiminden kalıp üretimine ve büyük ölçekli üretime kadar tüm üretim alanları için yüksek verimli otomasyon çözümüdür.

Daha fazla bilgi için internet sayfasını ziyaret edebilirsiniz SINUMERIK (https://www.siemens.com/sinumerik).

1.2 Bu dokümantasyon hakkında

Hedef kitle

Mevcut yazı şu kişilere yöneliktir:

- Proje sahipleri
- Devreye alan
- Tezgah operatörleri
- Servis ve bakım personeli

Amaç

Arıza Teşhis El Kitabı'nda NC, HMI, PLC ve SINAMICS alanından alarmlara / bildirimlere yer verilmiştir. Bu kitap başvuracağınız bir kaynak olarak kullanılmalıdır ve operatöre takım tezgahında şu imkanları sağlar:

- Tezgahın işletimi esnasında yaşanan özel durumları doğru değerlendirmek.
- Tesisin özel duruma nasıl tepki vereceğini öğrenmek.
- Özel durum sonrasında işe devam etmek için olanaklardan yararlanmak.
- Diğer evraklardaki açıklamaları takip etmek.

Kullanım

Arıza Teşhis El Kitabı hata göstergelerini değerlendiren ve uygun şekilde hareket eden ilgili hedef kitlesine ilişkindir.

Hedef kitle Arıza Teşhis El Kitabı'nın yardımıyla çeşitli arıza teşhis olanakları ve arıza teşhis aletleri hakkında genel bir bakış elde ederler.

Standart kapsam

Bu dokümantasyonda standart kapsamın işlevselliği açıklanmıştır. Bu durum, teslim edilen sistemin işlevsellik kapsamından farklı olabilir. Teslim edilen sistemin fonksiyonları, sadece sipariş belgelerinde görülebilir.

Sistemde, bu dokümantasyonda bahsedilmeyen fonksiyonlar bulunuyor olabilir. Ancak yeni teslimlerde veya servis durumunda bu işlevlere ilişkin bir istek yoktur.

Bu dokümantasyon genel durumu açıklamak için düzenlendiğinden, ürünün tüm tipleri için tüm ayrıntılı bilgileri içeremez. Ayrıca bu dokümantasyon olası her türlü kurulum, işletim ve bakım durumunu içermez

Tezgah üreticisi tarafından ürüne uygulanan tamamlama veya değişiklik işlemler, tezgah üreticisi tarafından belgelendirilir.

Üçüncü kişilerin web sayfaları

Bu doküman, üçüncü kişilerin web sayfalarına yönlendiren köprü bağlantıları içerebilir. Siemens bu web sayfalarının içeriklerine ve içeriklerinin uygunluğuna yönelik hiçbir sorumluluk kabul etmemektedir. Bu web sayfalarında bulunan bilgiler Siemens tarafından kontrol edilmemiştir ve buralardaki mevcut içeriklere ve bilgilere karşı sorumluluk kabul edilmez. Bunlarının kullanılmasının tehlikesi, kullanıcıyı ilgilendirir.

1.3 İnternetteki dokümantasyon

1.3.1 SINUMERIK kumanda bileşenleri dokümantasyon genel bakışı

SINUMERIK kumanda bileşenleri ile ilgili ayrıntılı dokümanları SINUMERIK kumanda bileşenleri dokümantasyon genel bakışı (https://support.industry.siemens.com/cs/document/109783841/technische-dokumentation-zu-sinumerik-bedienkomponenten?dti=0&lc=en-WW) altında bulabilirsiniz.

Bu dokümanları görüntüleyebilir veya PDF ve HTML5 formatında indirebilirsiniz.

Bu dokümantasyon aşağıdaki kategorilere ayrılmıştır:

- Kumanda paneli
- Tezgah kontrol paneli
- Tezgah basmalı tuş paneli
- El ünitesi/mini el cihazı
- Diğer kumanda bileşenleri

"SINUMERIK" içeriğiyle ilgili en önemli dokümanları, makaleleri ve linkleri SINUMERIK genel bakış içerik sayfası (https://support.industry.siemens.com/cs/document/109766201/sinumerik-an-overview-of-the-most-important-documents-and-links?dti=0&lc=en-WW) altında bulabilirsiniz.

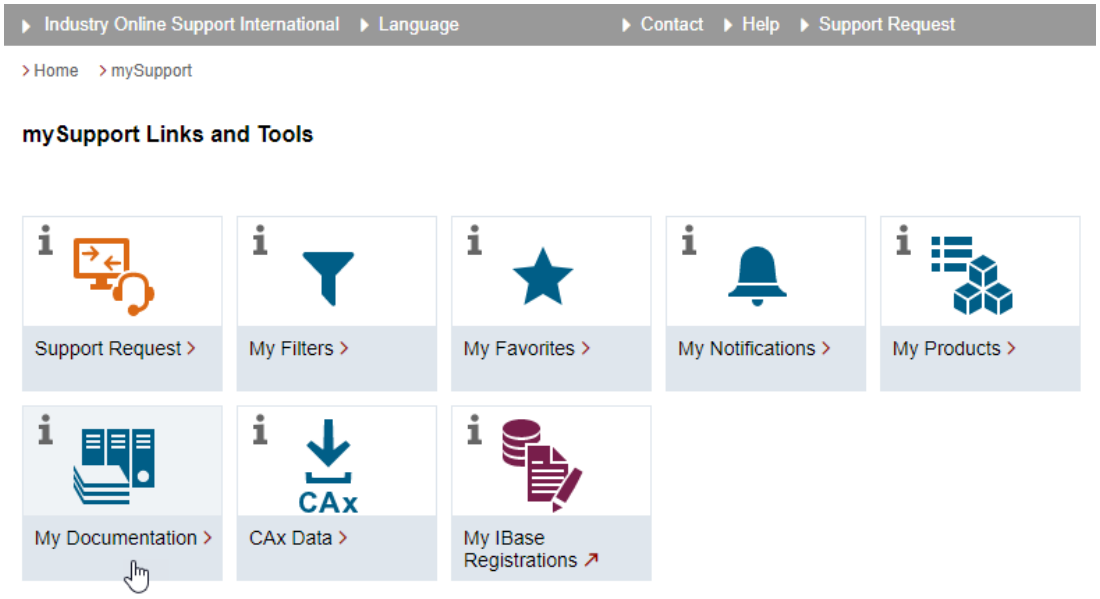
1.4 Teknik dokümantasyon hakkında geribildirim

Siemens Industry Online Support'ta yayınlanan teknik dokümantasyona yönelik sorularınız, önerileriniz veya düzeltmeleriniz için ilgili makalenin sonundaki "Geribildirim gönder" bağlantısını kullanabilirsiniz.

1.5 mySupport dokümantasyon

Web tabanlı "mySupport dokümantasyon" sistemi sayesinde dokümantasyonunuzu Siemens içeriklerine göre özel olarak bir araya getirebilir ve kendi tezgah dokümantasyonunuza uyarlayabilirsiniz.

Uygulamayı mySupport ana sayfasındaki (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/en/my) "Benim dokümantasyonum" deseninden başlatabilirsiniz:



Yapılandırılmış işletme kitabının dışa aktarımı RTF, PDF veya XML formatında mümkündür.

Not

mySupport dokümantasyon uygulamasını destekleyen Siemens içeriklerini, "Yapılandırma" bağlantısının olup olmamasından ayırt edebilirsiniz.

1.6 Servis ve destek

Ürün Destek

Ürünle ilgili daha fazla bilgiyi internette bulabilirsiniz:

Ürün destek (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/en/)

Bu adreste şunları bulabilirsiniz:

- Güncel ürün bilgileri (ürün duyuruları)
- SSS (sıkça sorulan sorular)
- İşletme kitapları
- İndirmeler
- Ürünlerinizle ilgili en yeni bilgilerin bulunduğu bülten
- Kullanıcı ve uzmanlar için dünya çapında bilgi ve deneyim alışverişi için forum
- Yetkili kişi veri tabanımız üzerinden yerinde yetkili kişi (→ "İrtibat")
- Yerinde servis, onarımlar, yedek parçalar ve çok daha fazlası hakkında bilgiler (→ "Servisler")

Teknik Destek

Teknik danışmanlık için ülkelere özel telefon numaralarını internette, şu adresteki (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/en/sc/4868) "İrtibat" bölümünde bulabilirsiniz.

Teknik bir soru sormak için "Support Request" bölümündeki çevrimiçi formu kullanın.

Training

SITRAIN ile ilgili bilgileri aşağıdaki adreste (https://www.siemens.com/sitrain) bulabilirsiniz. SITRAIN, tahrik ve otomasyon teknolojisindeki Siemens ürünleri, sistemleri ve çözümleri için eğitim teklifleri sunar.

Mobil Siemens Desteği

"Siemens Industry Online Support" ödüllü uygulaması ile Siemens Industry ürünlerine ilişkin 300.000'in üzerinde belgeye her yerden erişim sağlayabilirsiniz. Uygulama, sizi aşağıdaki alanlarda destekler:

- Proje uygulamasında sorunların çözümü
- Arızaların giderilmesi
- Bir tesisin geliştirilmesi veya yeniden planlanması

Ayrıca, uzmanlarımızın sizin için hazırladığı Teknik Forum'a ve diğer yardımlara da erişim sağlarsınız:

- SSS
- Kullanım örnekleri
- İşletme kitapları
- Sertifikalar
- Ürün bildirimleri ve daha fazlası

"Siemens Industry Online Support" uygulaması, Apple iOS ve Android platformlarında mevcuttur.

Tip etiketi üzerindeki veri matrisi kodu

Tip etiketi üzerindeki veri matrisi kodu, cihaza ait spesifik verileri içerir. Bu kod, tüm akıllı telefonlarla okunabilir; "Industry Online Support" mobil uygulamasıyla ilgili cihaza ait teknik bilgiler görüntülenebilir.

1.7 Önemli ürün bilgileri

OpenSSL kullanımı

Bu ürün, aşağıdaki yazılımları içerebilir:

- OpenSSL araç kitinde kullanılmak üzere OpenSSL Projesi tarafından geliştirilen yazılım
- Eric Young tarafından oluşturulan şifreleme yazılımı
- Eric Young tarafından geliştirilen yazılım

Daha fazla bilgiyi internette bulabilirsiniz:

- OpenSSL (https://www.openssl.org)
- Cryptsoft (https://www.cryptsoft.com)

Veri güvenliği genel düzenlemesine uyulması

Siemens veri güvenliği temel prensiplerine, özellikle de veri minimizasyonu (privacy by design) konusundaki yasaklara uyar.

Bu, ürün için şu anlama gelir:

Ürün teknik fonksiyon bilgileri dışında (örn. zaman damgası) herhangi bir kişisel bilgi işlemez veya kaydetmez. Kullanıcı bu verileri diğer verilerle (örneğin vardiya planları) bağlantılandırırsa veya kişisel verileri aynı ortamda (örneğin sabit disk) saklarsa ve böylece kişisel referanslara olanak sağlarsa, veri güvenliği yasasının düzenlemelerine uymak için gereken önlemleri kendisi almak zorundadır.

Temel güvenlik uyarıları

2

2.1 Genel güvenlik uyarıları

⚠ İKAZ

Güvenlik uyarılarına ve diğer risklere dikkat edilmemesi nedeniyle hayati tehlike

İlgili donanım dokümantasyonundaki güvenlik uyarılarına ve diğer risklere dikkat edilmemesi nedeniyle ciddi yaralanmalara veya ölümlere yol açabilecek kazalar olabilir.

- Donanım dokümantasyonundaki güvenlik uyarılarına uyunuz.
- Risk değerlendirmelerindeki diğer riskleri dikkate alınız.

⚠ İKAZ

Hatalı veya değiştirilmiş parametreleme nedeniyle makinede hatalı fonksiyonlar

Hatalı veya değiştirilmiş parametrelendirme nedeniyle makinede hatalı fonksiyonlar tetiklenebilir, bu durum da yaralanmalara ve ölüme neden olabilir.

- Parametrelendirmeye yetkisiz erişim engellenmelidir.
- Olası hatalı fonksiyonlar uygun önlemlerle kontrol altına alınmalıdır, örn. ACİL DURDURMA veya ACİL KAPATMA.

2.2 Uygulama örnekleri için garanti ve sorumluluk

Uygulama örnekleri bağlayıcı değildir ve hiçbir durumda "konfigürasyon ve donanımın eksiksiz durumda olması gerektiği" sorumluluğunu ortadan kaldırmaz. Uygulama örnekleri müşteriye özgü çözümler üretmez, aksine benzeri iş emri durumlarındaki yardım amacıyla verilmiştir.

Kullanıcı olarak, açıklanan ürünlerin usulüne uygun işletim sorumluluğu size aittir. Uygulama örnekleri kullanım, kurulum, işletim ve bakım süreçlerinde ilgili sorumlulukların ortadan kaldırılması için kullanılamaz.

2.3 Security (güvenlik) notları

Siemens, sistemlerin, tesislerin, makinelerin, ve ağların güvenli biçimde işletilmesini destekleyen Industrial Security fonksiyonlarına sahip ürünler ve çözümler sunar.

Sistemleri, tesisleri, makineleri ve ağları siber tehditlere karşı korumak için, son teknolojiye uygun bütün bir Industrial Security konseptini yürütmek (ve sürekli sabit tutmak) gerekir. Siemens ürünleri ve çözümleri, bu tarz bir konseptin bir bileşeni niteliğindedir.

Müşteriler; tesislerine, sistemlerine, makinelerine ve ağlarına izinsiz erişimin önlenmesinden sorumludur. Bu sistemler, makineler ve bileşenler, gerektiğinde ve gerekli olduğu kadar ve uygun koruyucu önlemler (örn. güvenlik duvarı ve/veya ağ bölümlemesi) alındığında sadece şirket ağına veya internete bağlı olmalıdır.

Industrial Security hakkındaki daha ayrıntılı bilgiyi https://www.siemens.com/industrialsecurity (https://www.siemens.com/industrialsecurity) adresinde bulabilirsiniz.

Siemens'in ürünleri ve çözümleri daha güvenli hale getirilmek adına geliştirilmeye devam etmektedir. Siemens, mevcut olmaları durumunda ürün güncellemelerinin yapılmasını ve her zaman sadece güncel ürün sürümlerinin kullanılmasını önerir. Eski veya artık desteklenmeyen sürümlerin kullanımı siber tehditlerin riskini artırabilir.

Daima ürün güncellemeleri hakkında bilgilendirilmek için aşağıdaki bağlantıdan Siemens Industrial Security RSS Feed'e abone olun: https://www.siemens.com/industrialsecurity (https://new.siemens.com/global/en/products/services/cert.html#Subscriptions)

Daha fazla bilgiyi internette bulabilirsiniz:

Proje (konfigürasyon) kitabı Industrial Security (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/en/view/108862708)

⚠ İKAZ

Yazılım manipülasyonu nedeniyle güvensiz işletim durumları

Yazılım manipülasyonları, örneğin virüsler, truva atları veya solucanlar, sisteminizde güvensiz işletme durumlarına neden olabilir ve bu durum maddi hasarlarla, ciddi yaralanmalarla ve ölümlerle sonuçlanabilir.

- Yazılımınızı güncel tutun.
- Otomasyon ve tahrik bileşenlerini en güncel teknolojiye uygun bir makine veya sistem bütüncül Industrial Security konsepti dahilinde entegre edin.
- Tüm kullanılan ürünlerde bütüncül Industrial Security konseptinizi dikkate alın.
- Çıkarılabilir kayıt ortamlarındaki dosyalar, zararlı yazılımlara karşı uygun koruyucu önlemler ile korunmalıdır, örneğin virüs programı.
- İşletim sonlandırılırken güvenlikle ilgili tüm ayarlar kontrol edilmelidir.

Alarmların açıklaması 3

3.1 Alarm açıklamalarının yapısı

Alarmlara genel bakış

Alarmlara ilişkin açıklamaları şu bölümlerde bulabilirsiniz:

- NC alarmları (Sayfa 25)
- Çevrim alarmları (Sayfa 425)
- HMI alarmları (Sayfa 581)
- SINAMICS Alarmları (Sayfa 591)
- Çevre Alarmları (Sayfa 1195)
- PLC alarmları (Sayfa 1205)

Her bölümde artan alarm numarasına göre düzenlenmiş alarm açıklamaları bulunmaktadır. Sırası boşluksuz değildir.

SINUMERIK alarm açıklamalarının yapısı

Alarm açıklamaları şu düzene sahiptir:

<Alarm no.> <Alarm metni>

Açıklama:

Reaksiyon:

Giderilmesi:

Program devamı:

Her alarm sahip olduğu <alarm numarası> ve <alarm metni> ile belirginleştirilmiştir.

Alarm açıklaması aşağıdaki kategorilere ayrılmıştır:

- Açıklama
- Reaksiyon
  Bkz. Bölüm: SINUMERIK alarmlarındaki sistem reaksiyonları (Sayfa 1213)
- Yardım için
  bkz. Bölüm: Alarmları silme kriterleri (Sayfa 1215)
- Program devamı
  Bkz. Bölüm: Alarmları silme kriterleri (Sayfa 1215)

SINAMICS Alarmları

Sürücü aygıtının her bir bileşeni tarafından algılanan hatalar ve durumlar alarmlar vasıtasıyla gösterilmektedir. Bu SINAMICS alarmları arızalar ve uyarılar olarak ikiye ayrılmıştır.

Arızalar ve uyarılar arasında şu ayrım mevcuttur:

Arıza	Bir arıza ortaya çıktığında ne olur? • İlgili arıza reaksiyonu başlatılır. • Durum sinyali ZSW1.3 belirlenir. • Arıza, arıza tampon belleğine kaydedilir. Arızalar nasıl giderilir? • Arızaya yol açan kaynağın giderilmesi • Arızanın onaylanması
Uyarı	Bir uyarı ortaya çıktığında ne olur? • Durum sinyali ZSW1.7 belirlenir. • Uyarı, uyarı tampon belleğine kaydedilir. Uyarılar nasıl giderilir? • Uyarılar kendiliğinden onaylanır. Arıza nedeni giderildiğinde, uyarılar kendiliğinden sıfırlanır.

SINAMICS Alarm Açıklamalarının Yapısı

SINAMICS alarm açıklamaları şu düzene sahiptir:

<Alarm no.> <Yer bilgisi> <Alarm metni>

Bildirim değeri:

Sürücü nesnesi:

Reaksiyon:

Onaylama:

Sebep:

Giderilmesi:

Her alarm sahip olduğu <alarm numarası> ve <alarm metni> ile benzersiz olarak tanımlanır.

<Yer bilgisi> isteğe bağlı gösterilen bir bilgidir. Yer bilgileri şunlar olabilir:

- Aks adı ve sürücü numarası
  - VEYA -
- İlgili PROFINET veya PROFIBUS-DP bileşenlerinin Bus ve Slave numaraları

Alarm açıklamasında isteğe bağlı bilgi için <Yer bilgisi> için gizli metin hanesi bırakılır.

SINAMICS alarm açıklaması aşağıdaki kategorilere ayrılmıştır:

- Bildirim değeri
  Bildirim değeri altındaki bilgiler arıza/uyarı değerinin özeti hakkında bilgiler verir.
  Örnek:
  Bildirim değeri: Bileşen numarası: %1, Neden: %2
  Bu arıza ve uyarı değeri bileşen numaraları ve arıza kaynağı ile ilgili bilgiler içerir. %1 ve %2 bilgileri çevrim içi çalışma esnasında işletim yazılımıyla ilgili şekilde doldurulan gizli metinlerdir.
- Sürücü nesnesi
  Her alarmda (arıza/uyarı) hangi sürücü nesnesinde bu bildirimin olduğu belirtilmektedir. Bir bildirim bir, birden fazla veya tüm sürücü nesnelerine ait olabilir.
- Reaksiyon
  Hata durumunda oluşan standart reaksiyonu gösterir.
- Onay
  Arızanın nedeni giderildikten sonra arızayı/ikazı standart olarak onaylar.
- Nedeni
  Olası arıza nedenlerini açıklar. Alarm/ Uyarı sebebi için arıza / uyarı değeri metin bazlı olarak hazır hale getirilmektedir.
- Yardım
  Olası arıza yardımlarını açıklar.

Arıza reaksiyonlarına ve onaya yönelik ayrıntılı açıklamayı şu bölümde bulabilirsiniz: SINAMICS alarmlarındaki sistem reaksiyonları (Sayfa 1216).

Literatür

SINAMICS mesajları hakkında daha fazla bilgiyi aşağıdaki el kitabında bulabilirsiniz:

Liste kitabı SINAMICS S120/S150.

Yazım biçimi:

Mesajların yazım biçimi aşağıdaki gibidir:

Diyagnoz kitabında SINAMICS tarafından tetiklenen mesajlar her zaman "2" ile başlar ve bunu takip eden 5 basamaklı bir numaraya sahiptir.

SINAMICS S120/S150 liste kitabında mesajlar bir harf ve ardından gelen 5 haneli bir sayı ile başlar:

- "F" (Arıza = İngilizcesi "Fault")
- "A" (İkaz = İngilizcesi "Alarm")
- "N" (Mesaj Yok veya Dahili Mesaj = İngilizcesi "No Report")
- "C" (Güvenlik Mesajı)

Alarmlar hakkında daha fazla bilgiye ihtiyacınız varsa, SINAMICS liste kitabında mesaj numarasının başındaki "2" sayısını "F", "A", "N" veya "C" harfi ile değiştirerek ilgili açıklamayı bulabilirsiniz.

Örnek:

207016 alarmına ilişkin açıklamayı liste kitabı SINAMICS S120/S150 içinde **F07016** arızası içinde bulabilirsiniz.

201330 alarmına ilişkin açıklamayı liste kitabı SINAMICS S120/S150 içinde **A01330** uyarısı içinde bulabilirsiniz.

Saat ve Tarih Senkronizasyonu

Not

Saat senkronizasyonu

SINAMICS sürücüleri gerçek zamanlı saate sahip değildir. SINAMICS saatinin tarihi ve saati 10 saniyelik periyotlarla SINUMERIK gerçek zamanlı saatle eşitlenmektedir.

Bu da; SINUMERIK gerçek zaman saati tarihinin ve/veya saatinin değiştirilmesinden sonra, bu değişikliğin SINAMICS sürücüleriyle senkronize edilmesine kadar 10 saniyelik bir sürenin geçmesine neden olur.

Bu 10 saniyelik zaman aralığı esnasında SINAMICS mesajları (numara aralığı 200000 – 299999) ortaya çıkarsa bu SINAMICS mesajları halen eski tarih/saat mührünü alırlar. SINAMICS mesajlarının sonucu olarak verilen SINUMERIK alarmları (Alarm numaraları < 200000 ve > 300000) buna karşılık yeni tarih/ saat mührünü alırlar.

3.2 Alarm numarası aralıkları

Takip eden tablolar alarmlar/bildirimler için ayrılmış tüm numara aralıkları ile ilgili genel bir bakış sunmaktadır.

Tablo 3-1 Sistem hatası

001.000 - 001.199	Sistem hatası	Aşağıdaki alarmlarda konu bir sistem hatasıdır: Bu tip bir sistem hatası ile karşılaşırsanız Teknik destek birimine başvurun.

Tablo 3-2 NC Alarmları/ Bildirimleri

000.000 - 009.999	Genel alarmlar	
010.000 - 019.999	Kanal alarmları	
020.000 - 029.999	Aks/ Mil alarmları	
	027.000 - 027.999	Safety Integrated alarmları
030.000 - 099.999	İşlevsel alarmlar	
	040.000 - 059.999	Ayrılmış
	060.000 - 064.999	Siemens çevrim alarmları
	065.000 - 069.999	Kullanıcı çevrim alarmları
	070.000 - 079.999	Compile çevrim alarmları - Üretici ve OEM
	080.000 - 084.999	SIEMENS devreleri için bilgi metinleri
	085.000 - 089.999	Kullanıcı çevrimleri için bilgi metinleri
	090.000 - 099.999	Ayrılmış
	100.000 - 129.999	Sistem
	130.000 - 139.000	OEM
	140.000 - 199.999	Ayrılmış

Tablo 3-3 SINAMICS Alarmları (Arızalar/Uyarılar)

201.000 - 203.999	Control Unit, regülasyon
204.000 - 204.999	Ayrılmış
205.000 - 205.999	Güç ünitesi
206.000 - 206.899	Besleme
206.900 - 206.999	Fren modülü
207.000 - 207.999	Sürücü
208.000 - 208.999	Option Board
209.000 - 212.999	Ayrılmış
213.000 - 213.020	Lisans
213.021 - 213.099	Ayrılmış
213.100 - 213.102	Know-how koruması
213.103 - 219.999	Ayrılmış
220.000 - 229.999	OEM

230.000 - 230.999	DRIVE-CLiQ bileşenleri, güç ünitesi
231.000 - 231.999	DRIVE-CLiQ bileşenleri, verici 1
232.000 - 232.999	DRIVE-CLiQ bileşenleri, verici 2 **Not:** Verici direkt ölçme sistemi olarak parametrelendirilmişse ve motor regülasyonuna müdahalesi yoksa, ortaya çıkan arızalar otomatik olarak uyarı biçiminde görüntülenir.
233.000 - 233.999	DRIVE-CLiQ bileşenleri, verici 3 **Not:** Verici direkt ölçme sistemi olarak parametrelendirilmişse ve motor regülasyonuna müdahalesi yoksa, ortaya çıkan arızalar otomatik olarak uyarı biçiminde görüntülenir.
234.000 - 234.999	Voltage Sensing modülü (VSM)
235.000 - 235.199	Terminal modülü 54F (TM54F)
235.200 - 235.999	Terminal modülü 31 (TM31)
236.000 - 236.999	DRIVE-CLiQ Hub Module
237.000 - 237.999	Sönümleme modülü yüksek frekansı
240.000 - 240.999	Controller Extension 32 (CX32)
241.000 - 248.999	Ayrılmış
249.000 - 249.999	SINAMICS GM/SM/GL
250.000 - 250.499	Communication Board (COMM BOARD)
250.500 - 259.999	OEM Siemens
260.000 - 265.535	SINAMICS DC MASTER (doğru akım regülasyonu)

Tablo 3-4 Çevre Alarmları

300.000 - 399.999	Çevre Alarmları

Tablo 3-5 PLC Alarmları/ Bildirimleri

400.000 - 400.999	Genel PLC alarmları	
700.000 - 700.247	Kullanıcı alarmları	Alarmlar ve mesajlar OEM tarafından üretilir.
701.000 - 701.999	Genişletilmiş kullanıcı alarmları	

NC alarmları

4

0	**Başka alarm yok.**
Açıklama:	İletişim tarafından (Değişken hizmet) güncel alarm listesinde mevcut olandan fazla alarm talep edildiğinde, bu alarm son tanım olarak iletilecektir.
Reaksiyon:	Alarm reaksiyonu yok.
Çözümü:	-
Program devamı:	Dahili

1000	**Sistem hatası %1 %2 %3 %4**
Parametre:	%1 = Sistem hatası numarası %2 = Jenerik parametre %3 = Jenerik parametre %4 = Jenerik parametre
Açıklama:	Bu alarm ile aktarılan hata numaraları ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata yeri hakkında bilgi sunan dahili arıza durumları görüntülenir
Reaksiyon:	NC hazır değil. Kanal hazır değil. Bu kanalda NC start blokajı Arayüz sinyalleri atanır. Alarm Ekranı Alarmda NC stop
Çözümü:	Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun. www.siemens.com/sinumerik/help Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın: - Alarmmetni ile birlikte alarm numarası - Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması - Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Program devamı:	Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

1001	**Sistem hatası %1 %2 %3 %4**
Parametre:	%1 = Sistem hatası numarası %2 = Jenerik parametre %3 = Jenerik parametre %4 = Jenerik parametre
Açıklama:	Bu alarm ile aktarılan hata numarası ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata yeri hakkında bilgi sunan dahili hata konumları görüntülenir
Reaksiyon:	BAG çalışmaya hazır değil. Kanal hazır değil. Arayüz sinyalleri atanır. Alarm Ekranı
Çözümü:	Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun. www.siemens.com/sinumerik/help Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın: - Alarmmetni ile birlikte alarm numarası - Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması - Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

1002 Sistem hatası %1 %2 %3 %4

Parametre: %1 = Sistem hatası numarası
%2 = Hata yerine yönelik not
%3 = Jenerik parametre
%4 = Jenerik parametre

Açıklama: Bu alarm ile aktarılan hata numarası ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata yeri hakkında bilgi sunan dahili hata konumları görüntülenir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

1004 NCK-Alarm, Alarm reaksiyonu yanlış projelendi

Parametre: %1 = Hatalı alarm numarası

Açıklama: İşletim sistemi veya derleyici döngü üreticisi tarafından projelendirilen alarm etkisi hatalıdır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarm metni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- <Ctrl> + <Alt> + <D> tuşlarına basmak suretiyle oluşturulan kayıt dosyaları

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

1005 Çalışma sisteminin %1 Parametrelerinde %2 %3 %4 Hata

Parametre: %1 = İşletim sistemi hata numarası
%2 = İşletim sistemi hata parametresi 1
%3 = İşletim sistemi hata parametresi 2
%4 = İşletim sistemi hata parametresi 3

Açıklama: Bu alarm işletim sisteminin sistemde ağır bir hata algıladığını gösterir.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

1010 [Kanal %1:] Sistem hatası %2 Aksiyon '%3<ALNX>'

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Sistem hatası numarası
%3 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Bu alarm ile aktarılan hata numarası ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata yeri hakkında bilgi sunan dahili hata konumları görüntülenir

Reaksiyon: NC hazır değil.
Interpreter stop
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

1011 [Kanal %1:] %3 %4 Sistem hatası %2

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Sistem hatası numarası
%3 = Opsiyonel parametre: Grup numarası, Seviye
%4 = Opsiyonel parametre: Aksiyon numarası

Açıklama: Bu alarm ile aktarılan hata numarası ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata yeri hakkında bilgi sunan dahili hata konumları görüntülenir

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

1012 [Kanal %1:] Sistem hatası %2 %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Sistem hatası numarası
%3 = Parametre 1
%4 = Parametre 2

Açıklama: Bu alarm ile aktarılan hata numarası ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata yeri hakkında bilgi sunan dahili hata konumları görüntülenir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

1013 [Kanal %1:] Sistem hatası %2 %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Sistem hatası numarası
%3 = Jenerik parametre
%4 = Jenerik parametre

Açıklama: Bu alarm ile aktarılan hata numarası ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata yeri hakkında bilgi sunan dahili hata konumları görüntülenir

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

1014 [Kanal %1:] Sistem hatası %2 %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Sistem hatası numarası
%3 = Jenerik parametre
%4 = Jenerik parametre

Açıklama: Bu alarm ile aktarılan hata numarası ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata yeri hakkında bilgi sunan dahili hata konumları görüntülenir

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Lokal alarm reaksiyonu.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

1015 [Kanal %1:] Eksen %2 Sistem hatası %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası
%3 = Sistem hatası numarası
%4 = Jenerik parametre

Açıklama: Bu alarm ile aktarılan hata numarası ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata yeri hakkında dahili hata konumları görüntülenir: Parametre %3 için özel olarak (Sistem hata numarası) = 840001= Takım yönetimi ile sorun olduğunda %2 parametresi eksen hakkında bilgiyi elde etmez, bunun yerine teşhis için diğer bilgileri elde eder (=Veri koruma / magazin no./ Yer no./P.No statüsü)

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Kanal hazır değil.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

1016 [Kanal %1:] Eksen %2 Sistem hatası %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası
%3 = Sistem hatası numarası
%4 = Jenerik parametre

Açıklama: Bu alarm ile aktarılan hata numarası ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata yeri hakkında bilgi sunan dahili hata konumları görüntülenir

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Lokal alarm reaksiyonu.
Kanal hazır değil.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

1017 [Kanal %1:] Eksen %2 Sistem hatası %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası
%3 = Sistem hatası numarası
%4 = Jenerik parametre

Açıklama: Bu alarm ile aktarılan hata numarası ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata yeri hakkında bilgi sunan dahili hata konumları görüntülenir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

1018 [Kanal %1:] Task %2 İstasyon %3 FPU durumu:%4 kayar nokta hesaplama hatası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Task-ID
%3 = Merkez önceliği
%4 = FPU statüsü

Açıklama: İşlemcinin iletken virgül orantısı bir hesaplama hatası tespit etmiştir.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Gecikme alarm reaksiyonu iptal edilir.

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

1019 [Kanal %1:] Task %2 FPU durumu:%4 alanı adresinde %3 kayar nokta hesaplama hatası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Task-ID
%3 = Hata oluşturan operasyonun kod adresi
%4 = FPU statüsü

Açıklama: İşlemcinin iletken virgül birimi bir hesaplama hatası nedeniyle kural dışı bir duruma sebebiyet vermiştir.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Gecikme alarm reaksiyonu iptal edilir.

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

1020 [Kanal %1:] CC'de kayan nokta aritmetik hatası %2 adresleri %3 görevi, FPU durumu %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = CC dosya adı
%3 = Hataya neden olan işlemin kod adresi (mutlak + artımlı)
%4 = FPU durumu ve görev ID'si

Açıklama: İşlemcinin kayan nokta birimi aritmetik bir hata nedeniyle kural dışı bir durum başlattı.
Aritmetik hata derleme çevriminde yapıldı.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Gecikme alarm reaksiyonu iptal edilir.

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

1160 %1 içinde assert hatası: %2

Parametre: %1 = Dizgi (program adına sahip yol)
%2 = Dizgi (Satır numarası)

Açıklama: Bu alarm net bir gelişim alarmıdır ve teslim edilen bir SW versiyonunda görüntülenmeyecektir. Bir OEM müşterisi için bu alarm sistem yazılımı dahilinde alarmın tetiklenmesi üzerine bir bilgi teşkil edebilir. "Assertion" işmei sistem yazılımı dahilinde gelişim aşamasında oluşumlarında bu alarma neden olan hata koşullarını tanımlamaya hizmet eder.Bu gelişim aşamasının ardından alarm çıkışı artık etkin değildir.

Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Gecikme alarm reaksiyonu iptal edilir.

Çözümü: Belirtilen yazılım parçasında aktarılan satır numarasını kontrol edin.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

2000 Fonksiyon kontrolü PLC

Açıklama: PLC tespit edilen zaman dilimi dahilinde (MD10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT) kendisine yönelik bir faaliyet işareti sunmalıdır. Bunun gerçekleşmemesi halinde alarm tetiklenecektir.
Faaliyet işareti PLC tarafından 10 ms alarmı ile artımlı olrak sayılan dahili NC/PLC arayüzünde yer alan bir rakamsal değerdir. NCK aynı şekilde döngüsel olarak sayaç durumunun değişip değişmediğini kontrol etmektedir.
PLC belirlenen zaman dilimi dahilinde kendisine yönelik bir faaliyet işareti sunmalıdır. Bunun gerçekleşmemesi halinde alarm tetiklenecektir.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Lokal alarm reaksiyonu.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servis departmanını bilgilendirin. MD10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT içinde izleme süresini kontrol edin (referans değer: 100 ms).
PLC'de hatanın nedenini bulun ve giderin (ISTACK analizi. Eğer izleme bir PLC duruşu yerine kullanıcı programında bulunan bir döngüye tepki olarak yapıldıysa, ISTACK girişi olmaz).
Bu alarm PLC duruş nedeniyle de oluşur.
(Programlama aracı ile PLC duruşu,
devreye alma anahtarı ile PLC duruşu,
alarm ile PLC duruşu)
Eğer bu durumlardan hiçbiri geçerli değilse, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

2001 PLC start olamadı.

Açıklama: PLC, MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT dahilinde belirlenen zaman diliminde faaliyette olduğuna dair en az 1 işaret verebilir.
PLC belirtilen zaman diliminde Power On sonrasında faaliyette olduğuna dair en az 1 işaret vermelidir.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Lokal alarm reaksiyonu.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: - Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT alanındaki denetim süresi kontrol edilmeli ve 1. OB1-döngüsüne adapte edilmelidir.
- PLC'de hata nedenini belirleyin (Kullanıcı programında döngü veya Stop) ve giderin.
Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarm metni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

2110 NCK-Sıcaklık alarmı

Açıklama: Sıcaklık sensörü çalışma eşiğine erişmiştir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sensörün geri alınması için 7 derece C oranında bir sıcaklık düşüşü gereklidir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

2130 Not: Erişim seviyesi üreticisi, servisi veya kullanıcısından en az biri için standart parola hâlâ etkin. %1

Parametre: %1 = Erişim seviyesi / seviyeleri

Açıklama: BT güvenliği nedeniyle, makinede standart parolalar kullanılmamalıdır.
Makineyi yetkisiz değişikliklere karşı korumak için lütfen kişisel parolalar belirleyiniz.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili erişim seviyesinin parolasını değiştiriniz (-> "İşletmeye alma alanı -> "Parola" -> "Parolayı değiştir").

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

2140 Aktif Servis-Şalter konumu sonraki Power On'da SRAM'ın silinmesini gerektirmektedir (Urlöschen aktiv)

Açıklama: Kurulum şalteri şu anda silinme aşamasında durmaktadır. Bunun neticesinde bir sonraki yapı grubu sıfırlaması sırasında SRAM yapı grubu silinebilir. NC veri hafızası bu sayede kaybolacaktır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kurulum şalterinin sıfır konumuna geri getirin.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

2900 Sistemi yeniden yükleme gecikmeli

Açıklama: Alarm gecikmeli Reboot gösteriyor.
Alarm sadece Reboot HMI tarafından uygulandığında ve MD10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME sıfırdan daha yüksek seçildiğinde devreye girer.
Alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 20 ile bastırılabilir

Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Gecikme alarm reaksiyonu iptal edilir.

Çözümü: bakınız MD10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME und MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

3000 Acil durma

Açıklama: NCK/PLC arayüzünde acil durma talebi mevcut DB2600 DBX0.1 (Acil durdurma)

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Gecikme alarm reaksiyonu iptal edilir.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Acil durdurma nedenini giderin ve acil durdurmayı PLC-/NCK arayüzü üzerinden onaylayın DB2600 DBX0.2 (Acil durdurma onayı).

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

3001 dahili acil durma

Açıklama: Bu alarm görüntülenmez.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Lokal alarm reaksiyonu.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Alarmda NC stop

Çözümü: Sorun giderme gerekli değildir.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

4000 [Kanal %1:] Makine datası %2[%3] eksende içerik boş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı

Açıklama: Bir makine ekseninin bir kanala düzeni MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED makine bilgileri tarafından sorunsuzca gerçekleştirilebilir. Sistem hareketinde (Power on) boşluklar algılanacak ve alarm görüntülenecektir.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Kanalda kullanılan makine eksenlerinin dizgisi boşluksuz olarak tabloya MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED kaydedilmelidir. Kanal eksen boşlukları MD11640 $MN_ENABLE_CHAN_AX_GAP ile onaylanmalıdır.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4001 [Kanal %1:] Eksen %2 Makine datası %3'de daha fazla kanal için tanımlanıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Endeks: Makine eksen numarası
%3 = Dizgi: MD tanımlayıcı

Açıklama: Kanala özel MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [CHn, AXm]=x (n ... Kanal numarası, m ... Kanal eksen numarası, x ... Makine eksen numarası) bu eksen için bir master kanal belirlemeden bir makine ekseni birden fazla kanala mı düzenlendi.
Bir makine eksenini birden fazla kanala düzenlemek genelde mantıklı değildir. İstisnai durumlarda bu eksen için bir master kanal tespit edildiğinde bir çoklu düzenleme ele alınabilir. Kanal atamaları, NC parça programındaki işleme gerekliliklerine göre yapılabilir.
MD'ye de bakın.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Eksene özel MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN [AXm]=n (m ...Makine eksen numarası, n ... Kanal numarası) alanına eksenler için NC programı tarafından değişken olarak bir veya diğer bir kanala düzenlenebilecek olan bir master kanal belirtin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4002 [Kanal %1:] Makine datası %2[%3] bir kanalda tanımlanmamış eksen mevcut

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%3 = Endeks: MD-Array-Endeksi

Açıklama: Sadece MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m üzerinden kanal içerisinde etkinleştirilmiş olan eksenler, MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k üzerinden geo eksenleri yada trafo eksenleri olarak tanımlanbiir.Bu durum MD22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES (gx: geometrik eksen dizini, kx: kanal ekseni dizini, k: kanal ekseni no.su, m: makine ekseni no.su) için de geçerlidir.

Geometrik eksenlerin kanal eksenlerine eşleştirlmesi

MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB (kanal ekseni no.sunu içermetedir k):

- Geometrik eksen dizini: 0, 1. Kanal: 1, 2. Kanal: 1
- Geometrik eksen dizini: 1, 1. Kanal: 2, 2. Kanal: 0
- Geometrik eksen dizini: 2, 1. Kanal: 3, 2. Kanal: 3

MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED (makine ekseni no.sunu içermektedir m):

- Kanal ekseni dizini: 0, 1. Kanal: 1, 2. Kanal: 4
- Kanal ekseni dizini: 1, 1. Kanal: 2, 2. Kanal: 5
- Kanal ekseni dizini: 2, 1. Kanal: 3, 2. Kanal: 6
- Kanal ekseni dizini: 3, 1. Kanal: 7, 2. Kanal: 0
- Kanal ekseni dizini: 4, 1. Kanal: 8, 2. Kanal: 0
- Kanal ekseni dizini: 5, 1. Kanal: 0, 2. Kanal: 0
- Kanal ekseni dizini: 6, 1. Kanal: 0, 2. Kanal: 0
- Kanal ekseni dizini: 7, 1. Kanal: 0, 2. Kanal: 0

Reaksiyon: NC hazır değil.

BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.

Ya da

- MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB
- MD24... $MC_TRAFO_AXES_IN_...
- MD24... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_...
- MD22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES
- ve/veya MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED düzeltin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4003 Eksen %1 Master kanalda yanlis atama makine datası %2

Parametre: %1 = Eksen

%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı

Açıklama: Bazı uygulamalar için bir ekseni birden fazla kanalda çalıştırmak mantıklıdır (tek mil / çift kızaklı makinelerde C-ekseni veya mil).

Kanala özel makine verileri MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED üzerinden birden fazla kanalda tanımlı olan makine ekseni eksene özel makine verileri MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN ile bir Master-kanala düzenlenmelidir.

Sadece tek bir kanalda etkin olan eksenler için Master kanal olarak bu kanalın numarası veya sıfır kayıtlı olmalıdır.

Reaksiyon: NC hazır değil.

Kanal hazır değil.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. MD20070: $MC_AXCONF_MACHAX_USED ve/veya MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN düzeltin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4004 [Kanal %1:] Makine datası %2 Eksen %3 çok sefer geometri eksen olarak tanımlı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%3 = Eksen endeksi

Açıklama: Bir eksen sadece bir kaz geo ekseni olarak tanımlanabilir.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB düzeltin

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4005 [Kanal %1:] Eksenlerin maksimum sayısı aşıldı. Limit %2

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Kanalda eksen sayısı için üst sınır

Açıklama: Makine verileri MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED ile hangi makine ekseninin bu kanalda kullanılabileceği tespit edilir. Bu sayede aktif eksenlerin sayısı kanalda belirlenir. Bu üst sınır aşılmıştır. Dikkate alınız: Kanal eksen boşlukları nedeniyle belirli endeksler MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED tarafından kullanılmaz kalacaktır ve böylece aktif kanal ekseni olarak sayılmazlar.
Örnek:
- CHANDATA(2)
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[0] = 7
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[1] = 8
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[2] = 0
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[3] = 3
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[4] = 2
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[5] = 0
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[6] = 1
- $MC_AXCONF_MACHAX_USED[7] = 0

Bu kanal beş makine eksenini 1, 2, 3, 8, 7 kullanır, yani 5 aktif kanal eksenine sahiptir.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED adapte edin

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4006 Etkinleştirilebilir eksenlerin maksimum sayısı aşıldı (limit %1)

Parametre: %1 = Eksen sayısı

Açıklama: Her iki opsiyon datasının $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM ve $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM toplamı sistemdeki eksen sayısını aşmamalıdır

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Her iki opsiyon datasının $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM ve $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM toplamı maksimum eksen sayısını (Sökme derecesine bağlı) aşmamalıdır.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4009 Makine datası %1%2 geçersiz bir değer içermektedir.

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı

%2 = String: Gerekli ise daha ayrıntılı spesifikasyon

Açıklama: Bir değişkene, bir makine datasına veya bir fonksiyona ait değer aralığını veya sınır değerini ihlal eden bir değer girildi.

Reaksiyon: NC hazır değil.

Kanal hazır değil.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Doğru değeri kaydedin,

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4010 Makine datası %1[%2]'de geçersiz işaret

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı

%2 = Endeks: MD-Array-Endeksi

Açıklama: NCK tablolarında (Dizinler) isim tespitinde: Makine eksenleri, Euler açısı, Yönlendirme vektörleri, normal vektörler, enterpolasyon parametreleri ve ara nokta koordinatları için aşağıdaki sentaks kurallarından biri girilecek tanımlayıcı için zarar görmüştür:

- Tanımlayıcı bir NC adres harfi olmalıdır (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), muhtemelen bir nümerik gelişim ile (1-99)
- Tanımlayıcı herhangi 2 büyük harfle başlamalıdır $-işareti ile değil (Sistem değişkeni için rezerve).
- Tanımlayıcı NC dilinin anahtar kelimesi olmamalıdır (örn. POSA).

Reaksiyon: NC hazır değil.

BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Kullanıcı tanımlı isimler için tanımlayıcıyı görüntülenen MD alanında doğru sıra diziminde girin.

- Makine ekseni: MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
- Euler açısı: MD10620 $MN_EULER_ANGLE_NAME_TAB
- Normal vektörler: MD10630 $MN_NORMAL_VECTOR_NAME_TAB
- Yön vektörleri: MD10640 $MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB
- Enterpolasyon parametresi: MD10650 $MN_IPO_PARAM_NAME_TAB
- Ara nokta koordinatları: MD10660 $MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4011 [Kanal %1:] Makine datası %2[%3] geçersiz işaret

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı

%3 = Endeks: MD-Array-Endeksi

Açıklama: Gemometri eksenleri ve kanal eksenleri için kanala özel tablolarda isim tespiti sırasında aşağıdaki girilecek tanımlayıcı için söz dizimi kuralları hatalıdır:

Tanımlayıcı bir NC adres harfi olmalıdır (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), muhtemelen nümerik artımlı olacaktır

Tanımlayıcı 2 rasgele büyük harfle başlayacaktır ancak bir $ işareti ile değil (Sistem değişkenleri için rezerve).

Tanımlayıcı NC lisanından herhangi bir anahtar kelime olmamalıdır (örn. SPOS).

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Görüntülenen MD alanında kullanıcı tanımlı isim için söz dizimini doğru girin.
Geometrik ekseni: MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
Kanal ekseni: MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4012 Makine datası %1[%2]'de geçersiz işaret

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%2 = Endeks: MD-düzeni

Açıklama: Seçilen tanımlayıcı geçersizdir. Geçerli tanımlayıcılar:
- AX1 - AXn: Makine eksen tanımlayıcıları
- N1AX1 - NnAXm: Link eksen tanımlayıcıları (NCU + Makine ekseni), sadece demontaj kademesinde "NCU-Link!"
- C1S1 - CnSm: Konteyner eksen tanımlayıcısı (konteyner + konteyner yeri), sadece sökme kademesinde 'eksen konteyneri'

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Doğru bir tanımlayıcı kullanın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4020 İşaret %1 Makine Datası %2'de birçok kez kullanılıyor

Parametre: %1 = Dizgi: Tanımlayıcı
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı

Açıklama: NCK tablolarında (Dizinler) isim tespitinde: Makine eksenleri, Euler açısı, yön vektörleri, normal vektörler, enterpolasyon parametresi e ara nokta koordinatları için kumanda da mevcut olan bir tanımlayıcı kullanılmıştır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Girilecek tanımlayıcı için sistemde henüz kullanılmamış olan bir işaret sıralaması seçin (maks. 15 karakter)

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

4021 [Kanal %1:] İşaret %2 Makine datası %3 birçok kez kullanım

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi: Tanımlayıcı
%3 = Dizgi: MD tanımlayıcı

Açıklama: Gemometri eksenleri ve kanal eksenleri için kanala özel tablolarda isim tespiti sırasında kumanda ünitesinde mevcut olan bir tanımlayıcı kullanılmıştır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Girilecek tanımlayıcı için sistemde henüz kullanılmamış olan bir işaret sıralaması seçin (maks. 15 karakter)

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4030 [Kanal %1:] Makine datası %2[%3]'de eksik işaret

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%3 = Endeks: MD-Array-Endeksi

Açıklama: MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED ve MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB alanlarındaki aks konfigürasyonu nedeniyle görüntülenen MD için bir eksen tanımlayıcısı beklenmektedir.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Eksen konfigürasyonunu kontrol edin ve eksik olan tanımlayıcıyı MD kaydedin veya eksenin mevcut olmaması halinde MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED alanına kaydedin, bu kanal ekseni için makine ekseni olarak 0 girin. Kullanılmaması gereken bir geometrik eksen söz konusu ise (sadece 2 eksenli işlemde, örneğin torna makinelerinde), ek olarak MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB alanında ilgili geometrik eksen için kanal ekseni 0 olarak kaydedilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4032 [Kanal %1:] Çap_Ekseni için %2'de yanlış tanıtıcı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı

Açıklama: Eksen konfigürasyonu nedeniyle MD20150 $MC_GCODE_RESET_VALUES ya da MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF alanında belirtilen alanda bir düz eksen tanımlayıcısı beklenmektedir.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Doğru tanıtıcıyı ekleyin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4040 [Kanal %1:] Eksen işareti %2 Makine datası %3 ile uygun değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi: Eksen tanımlayıcı
%3 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%4 = Görüntülenen MD alanında fazla az kanal ekseni kayıtlı.

Açıklama: Görüntülenen MD alanında belirtilen eksen tanımlayıcısının kullanımı MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED und MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB alanında belirtilen kanalın esken konfigürasyonu ile tutuarlı değildir.
Sadece derleyici döngüsü aktifken "OEM transformasyonu": Görüntülenen MD alanında az sayıda kanal ekseni kayıtlıdır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB, MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB ve/veya MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB alanında kullanılan tamınlayıcıyı kontrol edin ve düzeltin.
Sadece derleyici döngüsü "OEM transformasyon" aktif konumdayken: Ek olarak belirtilen MD'lere yönelik OEM transformasyonunun etkinleştirilmiş MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[n] aracılığıyla fonksiyon tanımını kontrol edin ve düzeltin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4045 [Kanal %1:] Makine dataları %2 ile makine dataları %3 arasında uyuşmazlık

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%3 = Dizgi: MD tanımlayıcı

Açıklama: Belirtilen makine verisinin %1 olarak kullanımı makine verisi %2 ile soruna neden olacaktır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Belirtilen makine verilerinin kullanımını düzeltin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4050 NC-Kod-İşaretleyici %1, %2'de değişik projelendirilemiyor

Parametre: %1 = Dizgi: Eski tanımlayıcı
%2 = Dizgi: Yeni tanımlayıcı

Açıklama: Bir NC kodu adının değiştirilmesi aşağıdaki nedenlerden biri yüzünden mümkün olmadı:
- Eski tanımlayıcı mevcut değil
- Yeni tanımlayıcı farklı bir tip alanında.
NC kodu/anahtar kelimeler Tip alanından çıkılmadığı sürece makine dataları ile değiştirilebilir.
Tip 1: „gerçek“ G-Kodu: G02, G17, G33, G64, ...
Tip 2: Adlandırılan G-Kodu: ASPLINE, BRISK, TRANS, ...
Tip 3: Ayarlanabilir adresler: X, Y, A1, A2, I, J, K, ALF, MEAS, ...

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Makine verilerini MD10712 $MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB düzeltin.
Liste aşağıdaki gibi oluşturulmalıdır:
düz adres: değiştirilecek tanımlayıcıya yönelik,
takip eden dolaylı adres: yeni tanımlayıcı
örn.:
$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [10] = "ROT",
$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [11] = " ",
kumanda ünitesinden ROT fonksiyonunu siler.
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4058 Sistem konfigürasyon hatası (%1, %2)

Parametre: %1 = Dosya adı
%2 = Hata kodu
Açıklama: Makine verilerinin okunması ve ölçeklenmesi sırasında bir hata oluştu. Hata kodunun anlamı aşağıdaki liste yardımıyla yorumlanabilir:
60 = Dosya bulunamadı
70 = Dosya açma hatası
80 = Geçersiz imza
81 = Dosya bozuk
82 = Yanlış format
Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: - Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4059 Sistem konfigürasyonunun okunması sırasında hata (%1, %2)

Parametre: %1 = MD numarası
%2 = Hata kodu
Açıklama: Makine verilerinin okunması ve ölçeklenmesi sırasında bir hata ortaya çıktı.
Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: - Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4060 Standart-Makine Dataları yükleniyor (%1, %2, %3, %4)

Parametre: %1 = Tanımlayıcı 1
%2 = Algılama 2
%3 = Algılama 3
%4 = Algılama 4

Açıklama: Standart MD yüklendi, zira
- Soğuk çalıştırma talebi mevcut, veya
- MD tampon gerilimi devre dışı kaldı veya
- Standart makine datalarının yüklenmesi için kurulum talebi mevcut (MD11200 $MN_INIT_MD).

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Standart MD'lerin otomatik yüklenmesinin ardından ilgili sisteme ait özel MD'ler girilmelidir / yüklenmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4062 Data kaydı kopyalama yükleniyor

Açıklama: Flash bellek kartına kaydedilen kullanıcı verileri SRAM'a yüklendi.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Özel makine verilerini yeniden yükleyin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4065 Arabellek yedekleme kopyasından yüklendi (Veri kaybı oluşabilir!)

Açıklama: NC kullanıcı verileri ve PLC'nin kalıcı verileri, statik (durağan) bir hafızada (SRAM) kayıtlıdır. Kumandanın başlatılması esnasında bu statik hafızada olası bir tutarsızlık tespit edildi.

Statik hafıza son güvenlik kopyası ile başlatıldı. Bu nedenle güvenlik kopyasının son güncellemesinden sonra statik hafıza gerçekleştirilen değişiklikler kayboldu.

Veri tutarsızlığı için olası bir neden, yedekleme süresinin aşılması olabilir. Lütfen, kumanda için gerekli açma süresinin devreye alma talimatına uygun olmasına dikkat edin.

Reaksiyon: NC hazır değil.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Kumandayı yeniden başlatın.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4070 Normlanmış makine datası değişti

Açıklama: Kumanda dahili fiziksel boyutlarda çalışmaktadır (mm, derece, s, yollar, hızlar, hızlanmalar,v.b). Programlama veya data kaydetme sırasında bu değerlerin girişi ve çıkışı için birimler kısmen diğer birimler adı altında yer almaktadır (tur/ dak, m/ san^2,, vs.).

Hesaplama girilebilir standartlama faktörlerinde gerçekleşir (sisteme özel MD-dizisi MD10230 $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF[n] (n ...endeks numarası 0 - 10) ilgili maskeleme biti "1" konumuna atandığında.

Maskeleme biti "0" konumuna ayarlanması halinde, dahilî standart faktörleri ile bir standartlaştırma gerçekleşir.

Aşağıdaki makine dataları diğer MD'lerin standardını etkiler:

MD10220 $MN_SCALING_USER_DEF_MASK

MD10230 $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF

MD10240 $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC

MD10250 $MN_SCALING_VALUE_INCH

MD30300 $MA_IS_ROT_AX

Bu dataların değiştirilmesinin ardından NCK yeniden yükselmelidir. Ancak bu işlemin ardından bağlantılı dataların girişi doğru uygulanacaktır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.

Alarm uyumlu bir MD dosyasının yüklenmesinin ardından da görüntülendiğinde yükleme yeni NC yükselmesi ile tekrarlanmalıdır. (Standarda bağlı makine dataları dosyada standartlaştırma faktörleri önünde yer alırlar)

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

4071 Enkoderin konumunu kontrol edin

Açıklama: Bir enkoderin pozisyon değerini etkileyen bir makine datası değiştirilmiştir. Lütfen pozisyon değerlerini kontrol edin.
Mutlak değer enkoderlerinde:
Enkoder ayarı değiştirilmiştir, Eksen pozisyonunun makine referansı değiştirilmiş olabilir, enkoder ayarını kontrol edin.
Diğer enkoderler:
Eksen pozisyonunun referans noktası değiştirilmiştir, referans sürecini kontrol edin.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

4075 Makine dataları %1 (ve olası diğer datalar) %2 erişim yetkisinin eksik olması nedeniyle değiştirilemedi

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%2 = MD'nin Yazmaya karşı koruma seviyesi

Açıklama: Bir MD dosyasının işleme alınmasında ya da parça programından alınan makine datalarının tanımlanmasında koruma kademesi güncel ayarlı erişim yetkisi kumandasında yer alandan yüksek olan bir datayı tanımlama denenmiştir. İlgili data tanımlanamamış, programın işleme alınma sürecine devam edilmiştir. Bu alarm sadece ilk algılanan yazım hakkı ihlalinde gündeme gelmektedir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Anahtar şalteri veya şifre girişi üzerinden gerekli erişim seviyesini atayın ya da MD-dosyası/parça programından ilgili makine datalarını silin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

4076 %1 Makine dataları Giriş yetkisi %2 ile değiştirilemez

Parametre: %1 = MD sayısı
%2 = ayarlanan erişim yetkisi

Açıklama: TOA dosyasının işleme alınmasında ya da parça programından alınan makine datalarının tanımlanmasında koruma kademesi güncel ayarlı erişim yetkisi kumandasında yer alandan yüksek olan bir datayı tanımlama denenmiştir. İlgili datalar tanımlanamamış, programın işleme alınma sürecine herhangi bir engelleme olmadan devam edilmiştir. Bu alarm Alarm 4075 onaylanması sırasında atanmıştır. Sadece Power-On ile silinebilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Anahtar şalteri veya şifre girişi üzerinden gerekli erişim seviyesini atayın ya da MD-dosyası/parça programından ilgili makine datalarını silin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4077 Yeni değer %1 MD %2 için belirlenmedi. %3 kilobayt, çok fazla %4 bellek gerektiriyor.

Parametre: %1 = Makine verisinin yeni değeri
%2 = Makine veri numarası
%3 = Fazla talep edilen baytların sayısı
%4 = Hafıza türü

Açıklama: Belirtilen bellek yapılandırmalı tezgah verisine yeni bir değer girmeye çalışıldı. Kullanılabilir olandan daha fazla kullanıcı belleği gerektireceğinden, değeri değiştirmek mümkün olmadı.
Üçüncü parametre, maksimum kullanıcı belleğinin aşılmasına neden olan kilobayt sayısını belirtir. Not: 1 Kilobayt = 1024 bayt. 1 MiB (bazen MB olarak da adlandırılır) = 1024 kilobayt.
Dördüncü parametre, sınırı aşılmış bellek türünü belirtir.
- "D", dinamik veya arabelleksiz kullanıcı belleği anlamına gelir (burada örneğin LUD değişkenleri saklanır ve enterpolasyon arabellek boyutu girilir). Bu bellek türünün kapasitesi MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC tarafından alınabilir ve OD19240 $ON_USER_MEM_DYNAMIC tarafından tanımlanır.
- "S", statik veya arabellekli kullanıcı belleğini ifade eder (burada genelde parça programları, düzeltme verileri, R parametreleri, takım verileri vb. yer alır). Bu bellek türünün kapasitesi MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED tarafından alınabilir ve OD19250 $ON_USER_MEM_BUFFERED tarafından tanımlanır.
- "iS", dahili statik veya arabellekli kullanıcı belleği anlamına gelir. Bu bellek türü, geçerli bellek yapılandırmasıyla (ayarlanabilir değil) tanımlanır. Birkaç NCK fonksiyonu bu belleği kullanır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Değişiklik yapmadan devam edebilirsiniz. O zaman alarmın olumsuz etkileri olmaz.

Hatayı gidermek amacıyla değişiklik yapmak için aşağıdaki olanaklara sahipsiniz. Burada, hatayı gidermenin erişim yetkisine ve NCK'nın geçerli bellek yapılandırmasına bağlı olduğunu dikkate alın:

- Daha küçük bir değerle tekrar deneyin. Bu sırada Parametre 3'ün değerindeki değişikliğe dikkat edin.
- Kumanda modelinin izin veriyor olması halinde belleği genişletin. Parametre 4 = "iS" ise, bu mümkün değildir).
- İzin veriyorsa NCK kullanıcı belleğini daha büyük ayarlayın. Uygun erişim yetkisi ile, tezgah verileri (yukarıya bakın) değiştirilebilir. Tampon belleğin arttırılması ücretli bir opsiyondur.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

4080 MD %1'de Bölüm ekseni Konfigrasyonu Hatalı

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı

Açıklama: Bir pozisyon tablosunun bir takım eksenine düzeni veya pozisyon tablosunun içeriği hatalı ya da bir pozisyon tablosunun boyutu 0 ile parametrelendirildi.

Reaksiyon: NC hazır değil.

BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Hata türüne bağlı olarak 3 MD tanımlayıcısı sunulur.

1. MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB: Hata bir pozisyon tablosunun (MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 bzw. MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2) farklı tiplerde eksenlere olan çoklu düzeninde yer almaktadır (Düz-/Döner eksen).

2. MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ya da MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2: Görüntülenen tablo içerikleri hatalıdır.

- Girilen pozisyonlar artan büyüklüğe göre düzenlenmiş olmalıdır.
- Belirli bir pozisyon asla birden fazla atanmamalıdır.
- Tablo bir veya birden fazla modül eksenlerine göre düzenlendiğinde içerikler sadece 0 ila < 360 derece arasında yer almalıdır.

3. MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 ya da MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2: Görüntülenen pozisyon tablosu boyutu 0 ile belirtilir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4082 [Kanal %1:] Makine datasında geçersiz değer %2%3

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı

%3 = Dizin: MD-Alan endeksi

Açıklama: Bir değişkenin, bir makine datasının veya bir fonksiyonun değer alanını veya sınır değerini aşan bir değer girilmiştir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Doğru değeri kaydedin,

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4087 [Kanal %1:] Seçenek '%2<OPTNX>' etkin, iş miline izin verilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Opsiyon kısa tanımı

Açıklama: Bir sistemde "Daha Hızlı IPO" seçeneğinin etkinleştirilmiş olması halinde, aktif kanalların herhangi bir iş mili içermemesi gerekir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi haberdar edin.
- Seçeneğin etkinliğini kaldırın
- MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX = 0 olarak ayarlayın
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4088 '%1<OPTNX>' seçeneği etkin, %2 msan'lik IPO çevrimine izin verilmez

Parametre: %1 = Opsiyon kısa tanımı
%2 = IPO çevrimi
Açıklama:
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi haberdar edin.
- Seçeneğin etkinliğini kaldırın
- IPO çevriminin değerini arttırın
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4090 Açılışta çok hata oluştu

Açıklama: Kumandanın yüksek devrinde birden fazla <n> hatası gündeme gelmiştir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Alarm Ekranı
Çözümü: Makine verilerini doğru ayarlayın.
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4099 MD kurulumu işlemlerinde %1 hata

Parametre: %1 = Hata sayısı
Açıklama: Makine datası kurulumunun işleme alınmasında hatalar gündeme geldi. Hatanın tam tanımı yüksek devir protokol dosyalarında bulunabilir.
Reaksiyon: NC hazır değil.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4115 Haberleşme prog. IPO'ya göre zamanlama %1 değişti

Parametre: %1 = Dizilim (yeni oran)
Açıklama: Makine verisinin MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO değeri adapte edilmiştir. Bu makine verisinin değeri < 1 olduğunda ve böylece hesaplanan zamanın, konum ayar zamanının katı olmaması durumunda gündeme gelmektedir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Makine verisi MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO adapte edilmiştir. Lütfen elde edilen değerin uyumlu olup olmadığını kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4150 [Kanal %1:] Geçersiz M-Fonksiyon-altprogram çağrısı projelendirme

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] veya MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR izin verilmeyen projelendirme dataları içerir: MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] alt programı görüntüleme projelendirilmesi için M fonksiyonu aracılığıyla sistem tarafından kullanılan ve bir alt program görüntüleme ile değiştirilemeyecek olan bir M fonksiyonu belirtilmiştir:

- M0 ila M5,
- M17, M30,
- M19, M40 ila M45,
- spindle modunda/eksen modunda aktarıma yönelik M fonksiyonunu MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR doğrultusunda (ön yerleşim: M70),
- Zımbalama için M fonksiyonları projelendirme doğrultusunda MD26008 $MC_NIBBLE_PUNCH_CODE üzerinden MD26012 $MC_PUNCHNIB_ACTIVATION üzerinden etkinleştirildikleri sürece
- aplike edilmiş harici lisanda (MD18800 $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE) ek olarak M96 ila M99.

MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR geçersiz bir MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] alan endeksine sahiptir. Şu anda 0 ila 9. değerlere izin verilmektedir .İlgili makine datası ön yerleşim değerine -1- geri alınacaktır. Böylelikle fonksiyon devre dışı bırakılır.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz.
Sistem tarafından kullanılmayan bir M-Fonksiyonu olan MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n]'ı yapılandırın.
İzin verilen bir alan endeksi olan MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR'ı yapılandırın.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4152 'Mutlak değerlerde set göstergesi' fonksy. geçersiz projeksiyonu

Açıklama: "Mutlak değerler ile gruğ göstergesi" fonksiyonu yetkisiz olarak parametrelendirilmiş:

- MD28400 $MC_MM_ABSBLOCK ile izin verilmeyen bri grup boyu ayarlanmıştır:

Makine verisi yüksek devirde aşağıdaki değer alanında kontrol edilir:

0, 1, 128 ila 512

- MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[] ile geçersiz bir gösterge alanı ayarlandı. Makine verisi yüksek devirde aşağıdaki üst/al sınırlarda kontrol edilir:
- 0 <= MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[0] <= 8
- 0 <= MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[1] <= (MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE + MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP).

Sınırların aşılmasında alarm 4152 devreye girer

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Grup boyu/Gösterge alanını izin verilen sınırlar dahilinde boyutlandırın.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4170 Kanal senkronizasyonu için geçersiz M fonksiyon numarası

Açıklama: Makine verilerinde MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN veya MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX kanal senkronizasyonun ISO2/3-Modu için M numara alanının projelendirmesinde 0 - 99 arasında bir M numarası belirtilmiştir veya MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX makine verisi MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN verisinden daha küçüktür.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN ve MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX makine verilerini kontrol edin

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4182 [Kanal %1:] %2%3'te uyumsuz yardımcı M-Fonksiyonu, MD geri set edildi.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Makine verileri tanımlayıcı
%3 = gerektiğinde MD endeksi

Açıklama: Bir M fonksiyonunun projelendirmesinde sistem tarafından kullanılan ve bir düzenleme için kullanılmayacak bir numara girilmiştir. (M0 ila M5, M17, M30, M40 ila M45 ve uygulamaya alınan ISO dialektinde M98, M99). Kullanıcı tarafından kullanılan değer sistemden varsayılan değere geri alınacaktır.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Belirtilen makine verilerinde sistem tarafından doldurulmayan (M0 ila M5, M17, M30, M40 ila M45 ve M98, M99 alanında da aplike edilen ISO dialekti) M fonksiyonunu projelendirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4183 [Kanal %1:] M yardımcı fonksiyon numarası %2 birden çok kez kullanıldı (%3 ve %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = M Yardımcı fonksiyon numarası
%3 = Makine verileri tanımlayıcı
%4 = Makine verileri tanımlayıcı

Açıklama: Belirtilen makine verilerinde bir M fonksiyonunun projelendirilmesi için bir numara birden fazla kullanılmıştır.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Belirtilen makine verilerini kontrol edin ve belirgin düzenlemeyi M yardımcı fonksiyon numaralarından oluşturun

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4184 [Kanal %1:] %2[%3] içinde geçersiz ön tanımlı yardımcı fonksiyon, MD resetlendi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Makine verileri tanımlayıcısı
%3 = gerektiğinde MD endeksi

Açıklama: Belirtilen makine verilerinde ön tanımlanan yardım fonksiyonunun projelendirilmesi yanlış girilmektedir.
Kullanıcı tarafından kullanılar değer sistemden varsayılan değere geri alınacaktır.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Belirtilen makine verilerinde geçerli bir değeri projelendirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4185 [Kanal %1:] Bir yardım fonksiyonunun geçersiz projelendirilmesi %2 %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Yardımcı fonksiyonun tipi
%3 = Uzantı
%4 = Yardımcı fonksiyon değeri

Açıklama: Yardımcı fonksiyon ile uygulanan konfigürasyon yanlış.
Ön tanımlı yardımcı fonksiyonlar kullanıcı tanımlı yardımcı fonksiyonlar ile yeniden konfigüre edilemez.
bakınız:
MD22010 $MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n]
MD22020 $MC_AUXFU_ASSIGN_EXTENSION[n]
MD22030 $MC_AUXFU_ASSIGN_VALUE[n]
MD22035 $MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[n]

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yardımcı fonksiyonu projelendirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4200 [Kanal %1:] Geometri-Ekseni %2 Yuvarlak eksen olarak açıklanamaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksenname

Açıklama: Geometrik eksenlerde bir kartezyen koordinat sistemini oluşturmaktadır, bu nedenle geometrik eksenin deklarasyonu döner eksen olarak bir tanımlama sorununa neden olmaktadır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Bu makine ekseninin döner ekseni deklarasyonunu kaldırın.
Bunun için MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB üzerinden görüntülenen geometri ekseni için geometri eksen endeksi belirlenmelidir. AYnı endeks ile MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB alanında kanal eksen numarası kayıtlıdır. Kanal eksen numarası eksi 1 MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED altında makine eksen numarasının bulunduğu kanal eksen endeksini vermektedir

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4210 [Kanal %1:] Ayna %2 Dairesel eksen deklerasyonu eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir makine ekseninin mil olarak çalıştırılması durumunda makine ekseni döner eksen olarak deklare edilmelidir.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Bu makine ekseni için eksene özel MD30300 $MA_IS_ROT_AX alanında döner eksen deklarasyonu belirlenmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4215 [Kanal %1:] Ayna %2 Modul eksen deklerasyonu eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Mil fonksiyonalitesi bir modül eksenini ön koşul olarak sunar (pozisyonlar [grd]).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO belirleyin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4220 [Kanal %1:] Ayna %2 çoklu deklere edildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: işmili numarası kanalda birden fazla mevcuttur.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Eksene özel MD dizisinde MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX mil numarası kayıtlıdır. Bu makine ekseninin / milinin hangi kanala düzenleneceği makine eksen endeksinden görülebilir. (Makine eksen numarası kanala özel MD-Dizisi MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED alanında yer almaktadır).

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4225 [Kanal %1:] Eksen %2 Dairesel eksen deklarasyonu(açıklama) eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, eksen numarası

Açıklama: Modül fonksiyonalitesi bir yuvarlak ekseni ön koşul olarak sunar (Pozisyonlar [grd])

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
MD30300 $MA_IS_ROT_AX belirleyin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4230 [Kanal %1:] Bu Kanal-Durumunda hariçden Data-Değiştirme mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Bu verinin girişine parça programı işlemi sırasında izin verilmemektedir (örn. İşlem alanı sınırlaması veya deneme süreci desteği için ayar verileri).

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Girilecek olan veri parça programının çalıştırılmasından önce değiştirilmelidir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

4240 IPO- ya da Konum kontrolör kısmında hesaplama süresi aşımı, %1 parametre %2 %3 %4

Parametre: %1 = İşletim sistemi hata numarası
%2 = İşletim sistemi hata parametresi 1
%3 = İşletim sistemi hata parametresi 2
%4 = İşletim sistemi hata parametresi 3

Açıklama: Enterpolasyon ve konum ayarı için ayarlar son çalışma öncesinde ilgili döngüsel görevler için az sayıda işlem merkezi hizmete sunulacak şekilde değiştirilmiştir.
Alarm çalışma ardından hemen gündeme gelecektir, bu durum duran eksende ve çalıştırılmamış NC programında yer alan bir görev için fazla az çalışma süresi hizmete sunduğunda gerçekleşmektedir. Bu aynı zamanda görev işlemine yönelik programın işleme alınması sırasında işlemciye özel NC fonksiyonlarının görüntülenmesinde de oluşabilir.

Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Gecikme alarm reaksiyonu iptal edilir.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Döngü sürelerinin MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME, MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO ve/veya MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO iyileştirilmesini daha dikkatli uygulayın.
Test, mümkün olan en yüksek kumanda kapasitesini sunan bir NC programı ile işleme alınmalıdır. Güvenli olması için bu şekilde elde edilen süreler %15 - 25 oranında bir güvenlik rezervi ile donatılmalıdır

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4270 Makine verisi %1, etkin olmayan bir NC giriş/çıkış baytına %2 atama içeriyor

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%2 = Endeks

Açıklama: Belirtilen makine verisi bir NC fonksiyonuna işlemi etkinleştirilmemiş olan bir dijital giriş/ çıkış baytı ya da analog bir giriş/ çıkış sinyali düzenler.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli /servisi bilgilendirin.
Makine verilerini düzeltin. Giriş/Çıkışları MD üzerinden etkinleştirin.
MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS
MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS
MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS
MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS
Hızlı giriş/çıkışların etkinleştirilmesi ilgili Hardware yapısının kumanda ünitesinde mevcut olduğunu öne sürmez. Hızlı giriş çıkışları kullanan tüm fonksiyonlar - tepki sürelerinin bu doğrultuda sınırlandırılması durumunda- VDI bağlantı alanında tanımlanan PLC ön verileri/ etkileri sayesinde kumanda edilebilir.
Etkin giriş/çıkışlar PLC manipulasyon sinyallerinin döngüsel işleme alınması ile ipotaktın işlem süresi gereksinimini yükseltmektedir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4275 Makine verisi %1 ve %2 NC çıkış baytı No. %3 birkaç defa atandı

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%3 = Çıkışın numarası

Açıklama: Belirtilen makine verileri iki NC fonksiyonunu aynı dijital/analog çıkışına düzenler.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Makine verisini düzeltin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4280 NC giriş/çıkış baytının MD %1[%2] içindeki ataması, donanım konfigürasyonuna uymuyor

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%2 = Endeks: MD-düzeni

Açıklama: MD alanında belirtilen soket yari yüksek devirde ilgili giriş/çıkış modülünde bulunamadı

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. HW kontrol edin ya da ilgili MD düzeltin. Not: HW yapısının denetimi etkin giriş/çıkışlardan bağımsız olarak gerçekleşir (MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS, MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS, MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS)

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4282 Donanım harici NCK Çıkışlarına Çoklu yer ayırma

Açıklama: Aynı HW-Baytına birden fazla çıkış projelendirilmiş.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. Makine verilerini MD10368 $MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT veya MD10364 $MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT değiştirin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4300 Eksen %2 için MD %1'deki deklarasyon uygun değil.

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Eksen karşıt pozisyon ekseni olarak çalıştırılamaz.
örn. eksen, Slave-ekseni olarak kapalı ya da kapanacak askı bağlantısındadır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. İlgili eksenin MD30450 $MA_IS_CONCURRENT_POS_AX geri alın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4310 MD %1 İçerik %2 MD'deki Deklarasyon(açıklama) uygun değil.

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%2 = Endeks: MD-Array-Endeksi

Açıklama: Makine verilerinin değerleri Array alanında artan sıralamada durmalıdır.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin. MD'yi düzeltin.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

4320 Eksen %1 Fonksiyon %2 %3 ve %4 geçersiz

Parametre: %1 = Dizgi: Eksen tanımlayıcı
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%3 = Dizgi: bit
%4 = Dizgi: MD tanımlayıcı

Açıklama: Belirtilen makine verilerinde açıklanan fonksiyonlar aynı anda bir eksen için etkin olabilir.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Her iki fonksiyondan birini devre dışı bırakın.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4334 [Kanal %1:] Yönlendirilebilir takım taşıyıcısı %3'e ait %2 parametresinde hassas düzeltme miktarı çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Yönlendirilebilir takım taşıyıcısının geçersiz parametresi
%3 = Yönlendirilebilir takım taşıyıcısının numarası

Açıklama: Maksimum izin verilen hassas düzeltme değerini yönlendirilebilir takım taşıyıcısı makine verisi tarafından MD20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN için linear ve makine verisi MD20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT için rotatif boyutlar ile sınırlandırılır. Alarm sadece ayar verisi MD42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION sıfıra denk olmadığında gündeme gelebilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Geçersiz hassas düzeltme değerini girin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4336 [Kanal %1:] Yönlendirme transformasyonu %3 için yönlendirilebilir takım tutucu No.%2 mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Yönlendirilebilir takım taşıyıcısının numarası
%3 = Oryantasyon transformasyonunun numarasını yönlendirilebilir takım taşıyıcısı ile parametrelendirilebilir.

Açıklama: Yönlendirilebilir takım taşıyıcısını bu bilgiler ile oryantasyon transformasyonu ile parametrelendirilecek olan (bakınız makine verisi MD2.... $MC_TRAFO5_TCARR_NO_/2) mevcut değildir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Geçerli takım taşıyıcı numarasını girin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4338 [Kanal %1:] Oryantasyon trafosu %4 için Takım taşıyıcı %3 içinde geçersiz Transformasyon tipi '%2'

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = trafo tipi
%3 = Yönlendirilebilir takım taşıyıcısının numarası
%4 = Oryantasyon transformasyonunun numarasını yönlendirilebilir takım taşıyıcısı ile parametrelendirilebilir.

Açıklama: Yönlendirilebilir transformasyon parametreleri yönlendirilebilir takım taşıyıcısının verilerinden devralınır. Bu yönlendirilebilir takım taşıyıcısı geçersiz bir transformasyon tipine sahiptir.(T, P ve M tiplerine izin verilmektedir.)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Geçerli transformasyon tipini girin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4340 [Kanal %1:] Satır %2 Transformasyon No. %3 içinde geçersiz transformasyon tipi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Transformasyon numarası

Açıklama: $MC_TRAFO_TYPE_... makine verilerinden birinde geçersiz, yani tanımlanmamış bir numara girildi. Bu alarm, belirli bir transformasyon türü sadece mevcut kumanda tipinde mümkün olmadığında da (örn. 5 eksen transformasyon) ortaya çıkmaktadır .

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Geçerli transformasyon tipini girin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4341 [Kanal %1:] Satır %2 Transformasyon No. %3 için kullanılabilir veri kümesi yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Transformasyon numarası

Açıklama: Bu alarm, bir gruba ait birden fazla transformasyon ayarlanmaya çalışıldığında verilir.
Transformasyonların her birbirine ait grubunda (örn. Oryantasyon bilgileri, transmit, tracyl vs) sadece sınırlı sayıda makine verileri grupları hizmete sunulmaktadır (temelde 2).
Örnek:
İki oryantasyon transformasyonuna izin verilmektedir. Makine verilerinde örneğin:
TRAFO_TYPE_1 = 16 ; 1. oryantasyon transformasyonu
TRAFO_TYPE_2 = 33 ; 2. oryantasyon transformasyonu
TRAFO_TYPE_3 = 256 ; 1. aktarım transformasyonu
TRAFO_TYPE_4 = 20 ; 3. oryantasyon transformasyonu==> Bu kayıt alarma neden olmaktadır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Geçerli makine verisini kaydedin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4343 [Kanal %1:] 'de aktif transformasyonda makine datalarını değiştirme deneyimi

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Makine verilerini etkin bir transformasyonda değiştirmek ve bunları RESET ya da NEWCONFIG ile etkin hale getirmek denenmiştir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Geçerli makine verilerini ayarlayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4344 [Kanal %1:] Blok %2 $NK_NAME[%4] alanında tanımlanan eksen %3 güncel kanalda yer almamaktadır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname
%4 = Zincir elemanının endeksi

Açıklama: Belirtilen zincir elemanlarında güncel kanalda transformasyon seçiminde mevcut olmayan yani eksenin başka bir kanala düzenlendiğine dair bir makine datasu belirtilmiştir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Kanalda mevcut ekseni belirleyin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4345 [Kanal %1:] Birbirine bağımlı transformasyon Nr. %2 'de parametreledirme hatası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Transformasyon numarası

Açıklama: Zincirleme transformasyon yanlış parametrelendirilmiştir (Makine bilgisi MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1 veya MD24996 $MC_TRACON_CHAIN_2). Aşağıdaki hata nedenleri mümkündür:
- Zincirlenecek transforasyonların listesi bir 0 ile başla. En az bir kaydın sıfırdan farklı olması gerekmektedir).
- Zincirlenen transformasyonların listesi mevcut olmayan bir transformasyonun numarasına sahip olur.
- Bir transformasyonun numarası bir listede daha yüksektir veya zincirlenecek transformasyonların numarasına denktir. Örnek: Kademelendirilen transformasyon sistemdeki dördüncü transformasyondur yani MD24400 $MC_TRAFO_TYPE_4 = 8192. Ardından ilgili liste (örn. MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1[...]) sadece 1, 2 veya 3 değerlerinde kayıtlı olabilir.
- İzin verilmeyen bir zincirleme ayarlıdır. Aşağıdaki sınırlamalar şu an geçerlidir: En fazla iki transformasyon zincirlenmiş olabilir. İlk transformasyon bir oryantasyon transformasyonu, transmit, gövde eğrisi transformasyonu veya eğri eksenler olabilir. İkinci transformasyon eğri eksen transformasyonu olabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Geçerli transformasyon zincirinin ayarlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4346 [Kanal %1:] Makine Datası %2[%3] hatalı Geo eksen ataması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Makine verisinin adı
%3 = Transformasyon geometri ekseninin endeksi

Açıklama: Makine verileri MD2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_... geçersiz kayda sahiptir.
Aşağıdaki hata nedenleri mümkündür:
- Kayıt mevcut olmayan kanal eksenini ifade etmektedir.
- Kayıt sıfırdır (eksen değil), transformasyon ilgili ekseni geo ekseni olarak gerek duymasına rağmen

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: MD2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_... bzw. MD2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_... kaydını düzeltin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4347 [Kanal %1:] Makine datası %2[%3] hatalı kanal eksen ataması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Makine verisinin adı
%3 = Transformasyon ekseninin endeksi

Açıklama: Belirtilen makine verileri (tanıtıcı ve alan indeksi) geçersiz bir giriş içeriyor.
Aşağıdaki arıza nedenleri mümkündür:
- Kayıt mevcut olmayan kanal eksenini ifade etmektedir.
- Kayıt sıfırdır (eksen değil), transformasyon ilgili eksene kanal ekseni olarak gerek duymasına rağmen.
- 7 Eksen transformasyonunda bir harici eksenden fazlası MD2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_... alanında kayıtlıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: MD2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_... kaydını düzeltin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4348 [Kanal %1:] Blok %2 Konfigürasyon hatası %6 transformasyonda $NT_NAME[%5] = '%3'.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Transformasyon data bloğunun adı
%4 = Transformasyon veri cümlesi dizini | Hata numarası

Açıklama: Dönüşüm verileri kümesi hatalı. Hatanın nedeni, aşağıdaki hata numarasıyla ayrıntılı olarak açıklanmıştır:

- 1. Dönüşüm türü bilinmiyor, yani $NT_TRAFO_TYPE[n] geçersiz bir ad içeriyor.
- 2. Makine kinematiği tanımlanmamış, başka bir deyişle, ne $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] ne de $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM [n]'de, makinenin kinematik açıklamasında kinematik bir zincir elemanının referansı yoktur.
- 3. $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n]'de yer alan adı içeren kinematik zincir öğesinin, kök öğeyle bağlantısı yok.
- 4. $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM [n]'de yer alan adı içeren kinematik zincir öğesinin, kök öğe ile bağlantısı yok.
- 5. $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n]'de yer alan adı içeren kinematik zincir öğesi bulunamadı.
- 6. Hiçbir kinematik zincir öğesi mevcut değil (MD18880 $MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM sıfırdır).
- 8. $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n]'de yer alan adı içeren kinematik zincir öğesi bulunamadı.
- 9. $NT_T_REF_ELEM[n]'de yer alan adı içeren kinematik zincir öğesi bulunamadı.
- 10. $NT_ROT_AX_NAME [n, 0]'da tanımlanan yuvarlak eksen, kinematik zincirde bulunamadı.
- 11. $NT_ROT_AX_NAME[n,1]'de tanımlanan yuvarlak eksen, kinematik zincirde bulunamadı.
- 12. $NT_ROT_AX_NAME[n,2]'de tanımlanan yuvarlak eksen, kinematik zincirde bulunamadı.
- 16. $NT_ROT_AX_NAME [n, 1]'de tanımlanan yuvarlak eksen bir defadan fazla tanımlandı.
- 17. $NT_ROT_AX_NAME [n, 2]'de tanımlanan yuvarlak eksen bir defadan fazla tanımlandı.
- 20. $NT_GEO_AX_NAME[n,0]'da tanımlanan doğrusal eksen, kinematik zincirde bulunamadı.
- 21. $NT_GEO_AX_NAME [n, 1]'de tanımlanan doğrusal eksen, kinematik zincirde bulunamadı.
- 22. $NT_GEO_AX_NAME [n, 2]'de tanımlanan doğrusal eksen kinematik zincirde bulunamadı.
- 26. $NT_GEO_AX_NAME [n, 1]'de tanımlanan doğrusal eksen bir kereden fazla tanımlandı.
- 27. $NT_GEO_AX_NAME [n, 2]'de tanımlanan doğrusal eksen bir kereden fazla tanımlandı.
- 28. Dönüştürmenin kinematik tanımında, bir doğrusal eksen bir kereden fazla girilmiş (AXIS_LIN tipinin en az iki zincir öğesi, $NK_AXIS [n] bileşenindeki aynı makine eksenine referans veriyor).
- 29. Dönüşümün kinematik tanımında, bir yuvarlak eksen bir kereden fazla girilmiş (AXIS_ROT tipindeki en az iki zincir öğesi, $NK_AXIS [n] bileşenindeki aynı makine eksenine referans veriyor).
- 30. Temel oryantasyon tanımlanmamış, başka bir deyişle, $NT_BASE_ORIENT [n, 0..2]'nin üç bileşeni de sıfır.
- 31. Oryantasyon normal vektörü tanımlanmamış, başka bir deyişle, $NT_BASE_ORIENT_NORMAL [n, 0..2]'nin üç bileşeni de sıfır.
- 32. Temel oryantasyon tanımlama vektörleri ($NT_BASE_ORIENT [n, 0..2]) ve temel normal vektörü ($NT_BASE_ORIENT_NORMAL [n, 0..2]) paraleldir.
- 36. Parça zincirinde bulunan ilgili yuvarlak eksenlerin sayısı $NT_ROT_AX_CNT [n, 0] içeriğiyle aynı değil.
- 37. Takım zincirinde bulunan ilgili yuvarlak eksenlerin sayısı $NT_ROT_AX_CNT [n, 1] içeriği ile aynı değil.
- 40. Bir oryantasyon dönüşümünün birinci ve ikinci oryantasyon ekseni paralel.
- 41. Bir oryantasyon dönüşümünün ikinci ve üçüncü oryantasyon ekseni paralel.
- 42. Hiçbir oryantasyon ekseni tanımlanmadı (bir oryantasyon dönüşümü en az bir oryantasyon ekseni gerektirir).
- 43. Geçersiz 3 eksenli oryantasyon dönüşümü: Oryantasyon ekseni, iki geometri ekseni tarafından oluşturulan düzleme dik konumda değil.
- 47. Güncel yazılım sürümünde $NT_CLOSE_CHAIN_P sistem değişkeni bloke ve sadece sıfır dizesini içerebilir.
- 48. $NT_CLOSE_CHAIN_T içinde belirtilen zincir öğesi bulunamadı.
- 50. Bir oryantasyon dönüşümü veya eğimli bir eksen dönüşümü için ikiden az geometri ekseni tanımlanmış.
- 51. Birden fazla oryantasyon ekseni olan oryantasyon dönüşümü için üç geometri ekseninin tümü tanımlanmamış.
- 60. Geometri eksenleri 1 ve 2 paralel.
- 61. Geometri eksenleri 1 ve 3 paralel.
- 62. Geometri eksenleri 2 ve 3 paralel.
- 65. 3 geometri ekseni aynı düzlemde.
- 68. Bu dönüşüm için "Parça zincirini kapat" fonksiyonu tanımlanmamış.
- 69. Bu dönüşüm için "Takım zincirini kapat" fonksiyonu tanımlanmamış.
- 80. Oryantasyon eksenlerinin geçersiz tanım sırası. $NT_ROT_AX_NAME[n, 0..2] içindeki oryantasyon eksenleri, boşluksuz şekilde başlayarak 0 indeksinde tanımlanmalıdır. $NT_ROT_AX_NAME[n, 0..2] içindeki eksen sırası, kinematik zincirlerdeki eksen sırasına eşit olmalıdır (Parça zincirinin ucundan takım zincirinin sonuna kadar ilgili zincirlerden geçerken).
- 81. Bir oryantasyon ekseni bir defadan fazla programlanmış.
- 82. İlk oryantasyon ekseninin bir iş mili olarak parametrelenmesine izin verilmez.
- 83. İkinci oryantasyon ekseninin bir iş mili olarak parametrelenmesine izin verilmez.
- 84. Üçüncü oryantasyon ekseninin bir iş mili olarak parametrelenmesine izin verilmez.

- 87. Birinci oryantasyon ekseninin bir Hirth ekseni olarak parametrelenmesi hatalı, başka bir deyişle, MD30502 $MA_INDEX_AX_DENOMINATOR, MD30501 $MA_INDEX_AX_NUMERATOR veya MD30330 $MA_MODULO_RANGE (modulo eksenleri için) makine verilerinin en az biri sıfırdır.
- 88. İkinci oryantasyon ekseninin Hirth ekseni olarak parametrelenmesi hatalı. Hata koşulları 87 numaralı hata ile aynıdır.
- 89. Üçüncü oryantasyon ekseninin Hirth ekseni olarak parametrelenmesi hatalı. Hata koşulları 87 numaralı hata ile aynıdır.
- 100. Maksimum kinematik eleman sayısı (doğrusal eksenlerin, yuvarlak eksenlerin ve sabit elemanların toplamı) aşıldı. Bu durumda, bir eksen tarafından kesilmeyen bir zincirdeki sabit elemanların bir dizisi sadece bir eleman olarak kabul edilir.

  Oryantasyon dönüşümleri için maksimum 15 kinematik elemanın kullanımına izin verilir.
- 101. Bir dönüşümün tanımlanması için kinematik zincirlerdeki maksimum yuvarlak eksen sayısı aşıldı.
- 103. Takım için kinematik zincir tanımındaki maksimum eleman sayısı aşıldı.
- 104. İş parçası için kinematik zincir tanımındaki maksimum eleman sayısı aşıldı.
- 105. Aktif dönüşümde hareket etmemesi gereken maksimum izin verilen sabit dönüşüm ekseni sayısı (yedek (yuvarlak) eksen) aşıldı.

  Oryantasyon dönüşümleri için maksimum 6 yuvarlak eksene izin verilir.
- 106. Makine kinematiğinin dahili görseli için izin verilen maksimum zincir elemanı sayısı aşıldı.
- 110. $NT_T_CHAIN_FIRST_ELEM [n]'de yer alan adı içeren kinematik zincir öğesi bulunamadı.
- 111. $NT_P_CHAIN_FIRST_ELEM [n]'de yer alan adı içeren kinematik zincir öğesi bulunamadı.
- 141. Geometri eksenlerinin permütasyonunu tanımlamak için üç bitlik sayı (Transmit veya Tracyl için $NT_CNTRL [n] içinde bit 11 ile bit 13 arasında) 5'ten büyük bir değer içeriyor.
- 142. Geometri eksenlerinin izin verilmeyen permütasyonu (Transmit veya Tracyl için $NT_CNTRL [n] içinde bit 11 ile bit 13 arasında). Geometri eksenlerinin, dönüşümün giriş eksenlerine atanmasında, atanmamış yerler değiştirilmemelidir.
- 143. Transmit veya Tracyl dönüşümünün parametrelendirilmesi bir orta sapma ekseni gerektirir.
- 144. $NT_ROT_AX_NAME [n, 1]'de ve yalnızca orada bir eksen adı girilmelidir.
- 145. Kutup ekseninden sonra ($NT_ROT_AX_NAME [n, 1]), kinematik zincirde iş parçası sıfır noktası yönünde geçersiz bir ofset girildi.
- 146. Transmit veya Tracyl için $NT_CNTRL [n] içinde bit 19 ayarlanmışsa, kinematik zincirdeki son eleman bir yuvarlak eksen veya sabit dönüş olmalıdır.
- 149. Kutup ekseni ($NT_ROT_AX_NAME [n, 1]) sonrasında, iş parçası sıfır noktası yönünde (sabit dönüş veya sabit yuvarlak eksen) izin verilmeyen bir dönüş etkin.
- 150. İzin verilmeyen tipte zincir elemanı (sistem hatası).
- 160. $NT_GEO_AX_NAME[n, 0] içinde hiçbir eksen adı girilmedi.
- 161. Belirtilen bir orta sapma ekseni olmasına rağmen $NT_GEO_AX_NAME[n, 1]'de hiçbir eksen adı girilmedi.
- 170. Tanımlanan tek geometri ekseni $NT_GEO_AX_NAME[n, 2] içinde olmalıdır.
- 171. $NT_GEO_AX_NAME[n, 2] parametresi boş. $NT_GEO_AX_NAME[n, 2]'deki giriş her zaman mevcut olmalıdır.
- 180. İş mili tanımlanmamış (enterpolasyon döndürme için dönüştürme bir iş mili gerektiriyor).
- 181 Birden fazla iş mili tanımlanmış (enterpolasyon döndürme için dönüştürme, iş mili olarak tanımlanan tam olarak bir rotasyon ekseni gerektirir).
- 182 Enterpolasyon döndürme için dönüştürmede iş mili $NT_ROT_AX_NAME[n, 0] içinde tanımlanmış olmalıdır.
- 183 Enterpolasyon döndürme için dönüştürmede, bir iş mili olarak projelendirilmemiş olan, $NT_ROT_AX_NAME[n, 0] içinde bir rotasyon ekseni tanımlanmış.
- 184. Enterpolasyon döndürme için dönüştürmede, iş milinin yönü $NK_OFF_DIR (0,0,-1) olarak girilmemiş.
- 200. $NT_CNTRL [n] 'de bit 7 (parça zincirini kapat) etkinleştirilmiş olmasına rağmen., parça zincirinin sonunda bir düzeltme elemanı tanımlanmış.
- 201. $NT_CNTRL [n] 'de bit 8 (takım zincirini kapat) etkinleştirilmiş olmasına rağmen., takım zincirinin başında bir düzeltme elemanı tanımlanmış.
- 300. $NT_CORR_ELEM_P[n, 0] ile referans verilen zincir elemanı bulunamadı.
- 301. $NT_CORR_ELEM_P[n, 1] ile referans verilen zincir elemanı bulunamadı.
- 302. $NT_CORR_ELEM_P[n, 2] ile referans verilen zincir elemanı bulunamadı.
- 303. $NT_CORR_ELEM_P[n, 3] ile referans verilen zincir elemanı bulunamadı.
- 310. $NT_CORR_ELEM_T[n, 0] ile referans verilen zincir elemanı bulunamadı.
- 311. $NT_CORR_ELEM_T[n, 1] ile referans verilen zincir elemanı bulunamadı.
- 312. $NT_CORR_ELEM_T[n, 2] ile referans verilen zincir elemanı bulunamadı.
- 313. $NT_CORR_ELEM_T[n, 3] ile referans verilen zincir elemanı bulunamadı.
- 320. $NT_CORR_ELEM_P[n, 0] ile referans verilen zincir elemanı ilgili bölümde değil.

- 321. $NT_CORR_ELEM_P[n, 1] ile referans verilen zincir elemanı ilgili bölümde değil.
- 322. $NT_CORR_ELEM_P[n, 2] ile referans verilen zincir elemanı ilgili bölümde değil.
- 323. $NT_CORR_ELEM_P[n, 3] ile referans verilen zincir elemanı ilgili bölümde değil.
- 330. $NT_CORR_ELEM_T[n, 0] ile referans verilen zincir elemanı ilgili bölümde değil.
- 331. $NT_CORR_ELEM_T[n, 1] ile referans verilen zincir elemanı ilgili bölümde değil.
- 332 $NT_CORR_ELEM_T[n, 2] ile referans verilen zincir elemanı ilgili bölümde değil.
- 333 $NT_CORR_ELEM_T[n, 3] ile referans verilen zincir elemanı ilgili bölümde değil.
- 500. Birleştirilmiş bir dönüşüm için hiçbir dönüştürme zinciri tanımlanmadı, $NT_TRACON_CHAIN[] içeren en az bir dönüşüm tanımlanmalıdır.
- 501. $NT_TRACON_CHAIN[n, 0]'da belirtilen dönüşüm tanımlanmadı.
- 502. $NT_TRACON_CHAIN[n, 1]'de belirtilen dönüşüm tanımlanmadı.
- 503. $NT_TRACON_CHAIN[n, 2]'de belirtilen dönüşüm tanımlanmadı.
- 504. $NT_TRACON_CHAIN[n, 3]'de belirtilen dönüşüm tanımlanmadı.
- 520. Birleştirilmiş dönüşüm aktivasyonunda belirtilen dönüşüm veri kümesi hatalı.
- 521. Dönüşüm zincirinin tanımı sonsuz bir tekrarlamaya yol açıyor.
- 522. Bir dönüşüm zincirinin tanımı için çok fazla birleştirilmiş dönüşüm tanımlanmış (burada mümkün olan maksimum 8).
- 523. Kısmi dönüşümlerin müsaade edilmeyen bir zinciri, birleştirilmiş dönüşümde yapılandırılmış.
- 1000. OEM dönüşümü, CC tarafından oturum açılmadığı için etkinleştirilemiyor.
- 1001. OEM dönüşümü için bir oryantasyon dönüşümü olarak oturum açıldı, ancak bir oryantasyon dönüşümü olarak yapılandırılmadı.
- 1002. OEM dönüşümü bir oryantasyon dönüşümü olarak yapılandırıldı, ancak oryantasyon dönüşümü olarak oturum açılmadı.
- 1003. Etkinleştirilen OEM dönüşümü bir oryantasyon dönüşümü gibi davranıyor, ancak dönüşüm, oryantasyonlar için yapılandırılmadı veya oturum açmadı.
- 1004. Etkinleştirilmiş OEM dönüşümü için hiçbir geometri ekseni tanımlanmadı (ne CC tarafından ne de $NT_GEO_AX_NAME[n, i] sistem değişkenlerinde).
- 1005. Etkinleştirilen OEM dönüşümü için hiçbir oryantasyon ekseni tanımlanmadı, ancak bu dönüşüm bir oryantasyon dönüşümü olarak yapılandırıldı (ne CC tarafından ne de $NT_ROT_AX_NAME[n, i] sistem değişkenlerinde).
- 1006. Dönüşüm, 3 oryantasyon ekseniyle yapılandırılmış olmasına rağmen, OEM dönüşümü hiçbir oryantasyon dönüşünü desteklemiyor.
- 1007. OEM dönüşümü, oryantasyon dönüşleri için oluşturuldu, ancak dönüşüm bu şekilde yapılandırılmadı (3'ten az oryantasyon ekseni).
- 1050. OEM dönüşümü, genel bir kinematik analiz hatası bildiriyor. (Bu durum örneğin, CC'de analyseChain() yöntemi uygulanmamışsa oluşur.)
- 1051. Kinematik zincirin OEM dönüşümü ile analizi sırasında bilinmeyen bir öğe tespit edildi.
- 1052. OEM dönüşümü için kinematik zincirde bir ofset elemanı yanlış düzenlenmiş.
- 1053. Bir doğrusal eksenin belirtilen düzenlemesine kinematik zincirde izin verilmez.
- 1054. Kinematik zincirde bir yuvarlak eksenin belirtilen düzenlemesine izin verilmez.
- 1055. Kinematik zincirde doğrusal eksenin belirtilen yönüne izin verilmez.
- 1056. Yuvarlak ekseninin belirtilen dönüş yönüne kinematik zincirde izin verilmez.
- 1057. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1058. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1059. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1060. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1061. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1062. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1063. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1064. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1065. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1066. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1067. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1068. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1069. Derleme döngüleri kinematik analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.

- 1070. Takımın temel pozisyona yönlendirilmesi, X, Y veya Z koordinat eksenlerinden birine ($NT_BASE_ORIENT[i] değişkeninin değeri) paralel olmalıdır.
- 1071. Takımın temel pozisyona yönlendirilmesi X yönüne ($NT_BASE_ORIENT[0] değişkeninin değeri) paralel olmamalıdır.
- 1072. Takımın temel pozisyona yönlendirilmesi Y yönüne paralel olmamalıdır ($NT_BASE_ORIENT[1] değişkeninin değeri).
- 1073. Takımın temel pozisyona yönlendirilmesi, Z yönüne ($NT_BASE_ORIENT[2] değişkeninin değeri) paralel olmamalıdır.
- 1074. Takımın temel pozisyondaki normal vektörü X, Y veya Z koordinat eksenlerinden birine ($NT_BASE_ORIENT_NORMAL[i] değişkeninin değeri) paralel olmalıdır.
- 1075. Takımın temel pozisyondaki normal vektörü X yönüne paralel olmamalıdır ($NT_BASE_ORIENT_NORMAL[0] değişkeninin değeri).
- 1076. Takımın temel pozisyondaki normal vektörü Y yönüne paralel olmamalıdır ($NT_BASE_ORIENT_NORMAL[1] değişkeninin değeri).
- 1077. Takımın temel pozisyondaki normal vektörü Z yönüne paralel olmamalıdır ($NT_BASE_ORIENT_NORMAL[2] değişkeninin değeri).
- 1078. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1079. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1080. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1081. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1082. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1083. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1084. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1085. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1086. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1087. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1088. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1089. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 1090. Derleme döngüleri dönüşüm parametreleri analizinin hata mesajları için ayrılmıştır.
- 10000. Geçersiz yedek yuvarlak eksen. Oryantasyon dönüşümü için (geçici olarak) sadece bir yedek yuvarlak eksene izin verilir. Bu yuvarlak eksen, kinematik zincirdeki ilk eksen olmalıdır.

Not:

Parametre 4, "|" karakteri ile ayrılmış 5 ve 6 numaralı parametrelerin açıklamalarını içerir.

- 5 = Dönüşüm veri bloğunun indeksi
- 6 = Hata numarası

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Geçerli transformasyon data bloğunu tanımlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

4349 [Kanal %1:] Transformasyonlar için boş bellek alanı mevcut değil..

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Aktif transformasyonların sayısı

Açıklama: NCK alanında her kinematik transformasyon bir tanımlı bellek alanı gerektirir. MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS sıfıra eşit olmadığında bu, NCK alanında toplamda kaç kinematik transformasyonun aynı anda aktif olabileceğini gösterir.
MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS sıfıra eşit olduğunda, aynı anda aktif kinematik tansformasyonun maksimum sayısı otomatik belirlenir (şu anda mevcut kanalın yirmi katı sayıda).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS değerini yükseltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

4400 MD-Değişimi tamponlanmış belleğin reorganizasyonuna etki eder (Tür %1), (Data kaybı!) - %2

Parametre: %1 = Bellek türü
%2 = Ger. MD-Tanımlayıcı

Açıklama: Tamponlu hafızayı konfigüre eden bir MD değiştirildi. Değiştirilen data ile bir NC-yükselmesi tamponlu belleğin reorganizasyonuna etki eder ve böylelikle tüm tamponlanan kullanıcı datalarının kaybına yol açar (Parça programları, takım dataları ,GUD, SSFK, ...).
1. Parametre anlamı
0x00 Tamponlu bellek (dahili)
0x01 Tamponlu bellek

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Kumanda emniyete alınmamış kullanıcı verileri içeriyorsa, bir sonraki NCK yüksek devri öncesinde veri emniyeti uygulanmalıdır. Değiştirilen MD'lerin son yüksek devrideki değere manüel geri alınması sayesinde belleğin reorganizasyonu önlenebilir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

4402 %1 makine datalarının resetlenmesine yol açıyor

Parametre: %1 = Makine varisi

Açıklama: Bu makine verisi kayıtlı olduğunda bir sonraki yüksek devirde makine verilerinin güncel değerleri ön ayarlı değerler ile üzerine yazılacaktır. Bu belirli koşullar altında veri kaybına neden olabilir (ara bellekte de)

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Kumanda emniyete alınmamış kullanıcı verileri içeriyorsa, bir sonraki NCK yüksek devri öncesinde veri emniyeti uygulanmalıdır. Değiştirilen MD'lerin son yüksek devrideki değere manüel geri alınması sayesinde belleğin reorganizasyonu önlenebilir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

4500 AMR yedek dosyasının yazılmasında %1 hata %2 gündeme geldi (Veri kaybı!)

Parametre: %1 = Dosya adı
%2 = Hata kodu

Açıklama: Otomatik bellek yapılandırması için olan güvenlik dosyası yazılamadı

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4501 AMR yedek dosyasının okunmasında %1 hata %2 gündeme geldi (Veri kaybı!)

Parametre: %1 = Dosya adı
%2 = Hata kodu

Açıklama: Otomatik bellek konfigürasyonu için yedek dosyası okunamadı

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4503 [TO-Ünitesi %1:] H-Numarası %2 birden fazla verilmiş. Makine datası atanmaz.

Parametre: %1 = TO-Birimi
%2 = H numarası

Açıklama: Bu hata ancak MD10880 $MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM= 1 ya da 2 atandığında gündeme gelebilir. Power-On etkin MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 3 geri atanır. Data konumu kontrolü sırasında aynı TO-ünitesinin farklı bıçaklarının aynı H-Numarasına sahip olduğu tespit edilmiştir. MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 3 atanmış kalır ve data konumuna alınmaz.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: H-Numaraları bir TO birimi dahilinde sadece bir kez verilmiştir. Bu makine verilerini MD10890, $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 3 = 0 olarak atanabilir ve sıcak çalıştırma uygulanabilir

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

4600 %1 el çarkı için geçersiz el çarkı tipi

Parametre: %1 = El çarkı numarası

Açıklama: MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT üzerinden %1. el çarkı tipi için talep edilen el çarkı tipi (Hardware segmenti) geçersizdir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili el çarkı için MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT makine verileri üzerinden geçerli bir tipi konfigüre edin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4610 %1 el çarkı için geçersiz el çarkı modülü

Parametre: %1 = El çarkı modülü

Açıklama: %1.El çarkı için MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE üzerinden talep edilen el çarkı modülü 840D sistemleri için mevcut değildir. 840D sistemi daima bir modül olarak görülür Bu nedenle 840D sistemlerine bağlı bulunan el çarkları daima MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 olarak ayarlanmalıdır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili el çarkı için MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 makine verisini ayarlayın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4611 Geçersiz el çarkı girişi %1. El çarkı için

Parametre: %1 = El çarkı girişi

Açıklama: %1. el çarkı için MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT üzerinden talep edilen el çarkı girdisi 840D sistemleri için mevcut değil. 8xxD sistemlerine azami 2 ya da 3 el çarkı doğrudan bağlanabilir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili el çarkı için MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT makine verisini izin verilen girişe konfigüre edin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4620 %1 el çarkı için geçersiz el çarkı modülü

Parametre: %1 = El çarkı modülü

Açıklama: %1.El çarkı için MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE üzerinden talep edilen el çarkı modülü 840D sistemleri için mevcut değildir. 840D sistemi daima bir modül olarak görülür Bu nedenle 840D sistemlerine bağlı bulunan el çarkları daima MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 olarak ayarlanmalıdır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Söz konusu el çarkı için MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 ayarlayın.
Diğer sistemler için MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT kontrol edilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4621 Geçersiz el çarkı girişi %1. El çarkı için

Parametre: %1 = El çarkı girişi

Açıklama: MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT makine verisi üzerinden talep edilen el çarkı için %1 çark girdisi mevcut değildir. 802D sl, 828D sl, 808D sistemlerine azami 2 el çarkı doğrudan bağlanabilir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili el çarkı için MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT makine verisini geçerli girişe yapılandırın.
MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT de kontrol edilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4630 %1 el çarkı için geçersiz el çarkı modülü

Parametre: %1 = El çarkı modülü

Açıklama: Sadece PROFIBUS/PROFINET:
PROFIBUS / PROFINET el çarklarının konfigürasyonu için $MN_HANDWHEEL_MODULE de yer alan ilgili makine datası array alanındaki $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] kayda yönelik bilgi mevcut değildir

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili PROFIBUS / PROFINET el çarkı için makine verisini MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE makine verileri alanındaki bir kayda yönelik geçerli bilginin MD11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] mevcut olacağı şekilde konfigüre edin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4631 %1 el çarkı için geçersiz el çarkı slotu

Parametre: %1 = El çarkı slotu

Açıklama: Sadece PROFIBUS / PROFINET:
%1.El çarkı için $MN_HANDWHEEL_INPUT makine datası üzerinden talep edilen el çarkı slotu PROFIBUS / PROFINET el çarkları için mevcut değildir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili PROFIBUS /PROFINET el çarkı için makine verisini MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT izin verilen el çarkı slotuna konfigüre edin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4632 El çarkı %1 için mantıksal PROFIBUS / PROFINET slot temel adresi bulunamadı

Parametre: %1 = El çarkı numarası

Açıklama: Sadece PROFIBUS/PROFINET:
Makine datası $MN_HANDWHEEL_MODULE üzerinden tanımlanan PROFIBUS/ PROFINET el çarkı slotunun $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] makine datası alanındaki güncel PROFIBUS / PROFINET projelendirmesi bulunamadı

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili el çarkının MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE doğru olup olmadığını kontrol edin. tanımlanan PROFIBUS / PROFINET el çarkı slotunun MD11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] makine verisi alanında log. Temel adresinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4640 %1 el çarkı için geçersiz el çarkı modülü

Parametre: %1 = El çarkı modülü

Açıklama: Sadece ETHERNET'te:
%1. El çarkı için MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE üzerinden talep edilen el çarkı modülü ETHERNET el çarkları için mevcut değildir. ETHERNET çarklarının konfigürasyonunda daima MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 ayarlanmalıdır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili el çarkı için MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 makine verisini ayarlayın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

4641 Geçersiz el çarkı girişi %1. El çarkı için

Parametre: %1 = El çarkı girişi

Açıklama: Sadece ETHERNET'te:
%1.El çarkı için MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT üzerinden talep edilen el çarkı girişi ETHERNET çarkları için mevcut değildir. Maks. 6 el çarkı konfigüre edilebilir.
Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: İlgili el çarkı için MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT makine verisini izin verilen girişe konfigüre edin.
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

5000 Haberleşme gerçekleştirilemiyor %1

Parametre: %1 = Hangi kaynaklardan hareket edildiği bilgisi
Açıklama: İletişim talimatı bellek yeri yetersizliği nedeniyle uygulanamıyor. Nedeni: Çok fazla paralel komünikasyon talimatı.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: -Lütfen yetkili personeli / servisi haberdar edin.
Zamansal paralel iletişim görevleri sayısının düşürün veya MD10134 $MN_MM_NUM_MMC_UNITS arttırın
Alarm, MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 15 ile bastırılabilir.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

5010 Haberleşme gerçekleştirilemiyor %1

Parametre: %1 = Hangi kaynaklardan hareket edildiği bilgisi
Açıklama: İletişim talimatı bellek yeri yetersizliği nedeniyle uygulanamıyor. Nedeni: Çok fazla paralel komünikasyon talimatı.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi haberdar edin.
Zamansal paralel iletişim görevleri sayısının düşürün. Kaynaklar daha fazla arttırılamaz.
Alarm, MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 15 ile bastırılabilir.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

5020 iletişim talebi çok kapsamlı %1

Parametre: %1 = Kabul edilemez olanın göstergesi.
Açıklama: İletişim talebi kabul edilemez. Neden: Talep, kullanılan PDU boyutu için çok kapsamlı.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: -Lütfen yetkili personeli / servisi haberdar edin.
İletişim talebinin projelendirilmesini istemci sayfasında (HMI, PLC veya OPCUA) düzeltin.
Alarm MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 27 ile bastırılabilir.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

5030 Haberleşme gerçekleştirilemiyor %1

Parametre: %1 = Hangi kaynaklardan hareket edildiği bilgisi
Açıklama: İletişimin taşıma yolu genellikle aşırı yüklenmiş olduğundan, iletişim talebi yürütülemez.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi haberdar edin.
NCK'ya izin verilenden daha fazla cihazın bağlı olup olmadığını kontrol edin.
Alarm, MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 28 ile bastırılabilir.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6000 Hafızayı bölümlendirme Standart makine datalarıyla başarıldı.

Açıklama: Bellek yönetimi NC kullanıcı hafızasının dağılımını makine verilerinde yer alan değerler ile işleme alınamaz. Hizmete sunulan bellek geneli dinamik ve statik bellek olarak NC-kullanıcısının hizmete sunulduğundan (örn. makro tanımları, kullanıcı değişkenleri, takım düzeltmelerinin sayısı, listelerin ve dosyaların sayısı v.b.) ve bu nedenle yeterli olmayacaktır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: NC bellek dağılımının yeniden tespiti!
NC kullanıcı hafızası sunumu için belirli bir makine verisi alarm nedeni olarak belirtilebilir. Bu nedenle makine verilerinde varsayılan değerler adımsal değişimler ile kullanıcıya özel bellek dağılımı sayesinde alarmı tetikleyen MD belirlenebilir.
Genelde sadece bir makine verisi fazla büyük seçilmiştir, bu nedenle birden fazla MD alanında belirli bir oranda bellek alanı sınırlandırması önerilmektedir.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

6010 [Kanal %1:] DB %2 yerleştirilemez veya sadece kısmen yerleştirilir, Hata numarası %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi (Yapı taşı adı)
%3 = dahili hata algılama

Açıklama: Veri yönetimi çalıştırma sırasında bir hata tespit etti. Belirtilen veri modülü yaratılmamış olabilir. Hata numarası ilgili hatanın türünü tanımlar. Hata numarası >100000 ise, düzeltilemeyen bir sistem hatası mevcuttur. Aksi durumda kullanıcı belleği alanı çok küçük tasarlanmıştır. Bu durumda (kullanıcı) hata numaralarının anlamı şudur:

- Hata numarası 1: Bellek alanı mevcut değil
- Hata numarası 2: Mümkün olan maksimum sembol sayısı aşıldı
- Hata numarası 3: İndeks 1 geçerli değer alanının dışında
- Hata numarası 4: Bu ad kanalda önceden mevcut
- Hata numarası 5: Bu ad NCK'da önceden mevcut

Döngü programlarının, makro tanımlarının veya genel kullanıcı verilerine (GUD) yönelik tanımların sunulmasından sonra hata ortaya çıkıyorsa, kullanıcı belleği konfigürasyonuna yönelik makine verileri hatalı tasarlanmıştır. Diğer tüm durumlarda ise, önceden düzeltilen makine verilerinin değiştirilmesi, kullanıcı belleği konfigürasyonunda hatalara neden olur.

Aşağıdaki modül adları (2. parametre) NCK'da tanınmaktadır (Genel sistem ve kullanıcı verileri modülleri; sadece kullanıocı verileri modüllerindeki sorunlar prensip olarak kullanıcı erişimi ile giderilebilir):

- _N_NC_OPT - Sistem içi: Opsiyon verileri, NCK genel
- _N_NC_SEA - Sistem içi: Ayar verileri, NCK genel
- _N_NC_TEA - Sistem içi: Makine verileri, NCK genel
- _N_NC_CEC - Sistem içi: 'Çapraz hata telafisi'
- _N_NC_PRO - Sistem içi: Koruma alanları, NCK genel
- _N_NC_GD1 - Kullanıcı: 1. GUD modülü _N_SGUD_DEF aracılığıyla tanımlandı, NCK genel
- _N_NC_GD2 - Kullanıcı: 2. GUD modülü _N_MGUD_DEF aracılığıyla tanımlandı, NCK genel
- _N_NC_GD3 - Kullanıcı: 3. GUD modülü _N_UGUD_DEF aracılığıyla tanımlandı, NCK genel
- _N_NC_GD4 - Kullanıcı: 4. GUD modülü _N_GUD4_DEF aracılığıyla tanımlandı, NCK genel
- _N_NC_GD5 - Kullanıcı: 5. GUD modülü _N_GUD5_DEF aracılığıyla tanımlandı, NCK genel
- _N_NC_GD6 - Kullanıcı: 6. GUD modülü _N_GUD6_DEF aracılığıyla tanımlandı, NCK genel
- _N_NC_GD7 - Kullanıcı: 7. GUD modülü _N_GUD7_DEF aracılığıyla tanımlandı, NCK genel
- _N_NC_GD8 - Kullanıcı: 8. GUD modülü _N_GUD8_DEF aracılığıyla tanımlandı, NCK genel
- _N_NC_GD9 - Kullanıcı: 9. GUD modülü _N_GUD9_DEF aracılığıyla tanımlandı, NCK genel
- _N_NC_MAC - Kullanıcı: Makro tanımları
- _N_NC_FUN - Sistem içi: Ön tanımlı fonksiyonlar ve prosedürler, NCK genel
- _N_CHc_OPT - Sistem içi: Opsiyon verileri, kanala özgü
- _N_CHc_SEA - Sistem içi: Ayar verileri, kanala özgü
- _N_CHc_TEA - Sistem içi: Makine verileri, kanala özgü
- _N_CHc_PRO - Sistem içi: Koruma alanları, kanala özgü
- _N_CHc_UFR - Sistem içi: Çerçeveler, kanala özgü
- _N_CHc_RPA - Sistem içi: Hesaplama parametreleri, kanala ögü
- _N_CHc_GD1 - Kullanıcı: 1. GUD modülü _N_SGUD_DEF aracılığıyla tanımlandı, kanala özgü
- _N_CHc_GD2 - Kullanıcı: 2. GUD modülü _N_MGUD_DEF aracılığıyla tanımlandı, kanala özgü
- _N_CHc_GD3 - Kullanıcı: 3. GUD modülü _N_UGUD_DEF aracılığıyla tanımlandı, kanala özgü
- _N_CHc_GD4 - Kullanıcı: 4. GUD modülü _N_GUD4_DEF aracılığıyla tanımlandı, kanala özgü
- _N_CHc_GD5 - Kullanıcı: 5. GUD modülü _N_GUD5_DEF aracılığıyla tanımlandı, kanala özgü
- _N_CHc_GD6 - Kullanıcı: 6. GUD modülü _N_GUD6_DEF aracılığıyla tanımlandı, kanala özgü
- _N_CHc_GD7 - Kullanıcı: 7. GUD modülü _N_GUD7_DEF aracılığıyla tanımlandı, kanala özgü
- _N_CHc_GD8 - Kullanıcı: 8. GUD modülü _N_GUD8_DEF aracılığıyla tanımlandı, kanala özgü
- _N_CHc_GD9 - Kullanıcı: 9. GUD modülü _N_GUD9_DEF aracılığıyla tanımlandı, kanala özgü
- _N_AXa_OPT - Sistem içi: Opsiyon verileri, eksenel
- _N_AXa_SEA - Sistem içi: Ayar verileri, eksenel
- _N_AXa_TEA - Sistem içi: Makine verileri, eksenel
- _N_AXa_EEC - Sistem içi: İş mili eğim hatası düzelme verileri, eksenel
- _N_AXa_QEC - Sistem içi: Çeyrek daire hatası düzeltme verileri, eksenel
- _N_TOt_TOC - Sistem içi: Takım taşıyıcısı verileri, TOA'ya özgü
- _N_TOt_TOA - Sistem içi: Takım verileri, TOA'ya özgü
- _N_TOt_TMA - Sistem içi: Magazin verileri, TOA'ya özgü
- _N_NC_KIN - Sistem içi: Kinematik zincir açıklamasına yönelik veriler, NCK'ya özgü

- _N_NC_NPA - Sistem içi: 3D koruma alanları açıklamasına yönelik veriler, NCK'ya özgü
- _N_NC_TRA - Sistem içi: Dönüştürme veri blokları, NCK'ya özgü
- _N_NC_WAL - Sistem içi: Koordinata özgü çalışma alanı sınırlamasının tanımı için veriler
- _N_COMPLETE_CYD - Sistem içi: Dögü ve gösterge tezgah verileri, NCK'ya, kanala ve eksene özgü

c = Kanal numarası

a = Tezgah eksen numarası

t = TOA ünite numarası

Tanımlayıcıyı içeren daha başka sistem veri modülleri de mevcuttur.

Reaksiyon: NC hazır değil.

Kanal hazır değil.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Makine verilerini doğrulayın veya değişiklikleri geri alın.

Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Döngüsel programlar için iki belirleyici makine verisi mevcuttur:

- MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES = Tüm döngüsel programların maks. sayısı, Hata numarası = 2, bu değerin düşük olduğunu gösterir.

- MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM = Tüm döngüsel programlarda tanımlı parametrelerin maks. sayısı, hata numarası = 2, bu değerin fazla küçük olduğunu gösterir.

(Bu MD'lerin değişiminde hafızanın tamponu korunmaktadır)

Mikro tanımlama için geçerli olan:

MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS = Tüm makro tanımlarının maks. sayısı, Hata numarası = 2, bu değerin küçük olduğunu gösterir.

(Bu MD'lerin değişiminde hafızanın tamponu korunmaktadır)

GUD değişkenleri için geçerli olan:

- MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES = Alan başına GUD veri yapı taşlarının maks. sayısı (NCK/Kanal) (GD1, GD2, GD3, GD9 tanımlandığında değer =9 olmalıdır - =4 değil).

- MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK = Tüm NCK global GUD değişkenlerinin maks. sayısı, hata numarası = 2, bu değerin fazal düşük olduğunu gösterir.

- MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN = Tüm kanala özel kanalda yer alan GUD değişkenlerinin maks. sayısı, hata numarası = 2, b değerin fazla düşük olduğunu göstermektedir.

- MD18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM = Tüm GUD değişkenlerinin toplam değer hafızası, hata numarası = 1, bu değerin küçük olduğunu gösterir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

6020 Makine verileri değiştirildi – Bellek dağılımı %1 yeniden uygulandı

Parametre: %1 = Detaylı bilgiler

Açıklama: NC kullanıcı hafıza dağılımını belirleyen makine verileri değiştirildi. Veri yönetimi, değiştirilmiş makine verilerine uygun yeni bir dağılım gerçekleştirdi.

Parametre değerinin anlamı:

- AFS = Aktif dosya sistemi yeni yapılandırıldı. Pasif dosya sisteminin dosyaları muhafaza edildi.

- PFS/AFS = Pasif ve aktif dosya sistemi yeni yapılandırıldı.

Makine verisi $MN_IS_AUTOMATIC_MEM_RECONFIG üzerinden NCK'nın AFS yapılandırma işlemini otomatik olarak uygulayacağı (değer=TRUE) veya yapıaldırmayacağı (değer=FALSE) yapılandırıldı.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sorun giderme önlemi gerekli değildir. Gerekli kullanıcı verileri tekrar girilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6030 Kullanıcı hafıza limiti dolmak üzere

Açıklama: Veri yönetimi yüksek devirde gerçekten mevcut olan fiziksel kullanıcı belleğini (DRAM, DPRAM ve SRAM) sisteme özel makine verileri MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC, MD18220 $MN_MM_USER_MEM_DPR ve MD18230 $MN_MM_USERMEM_BUFFERED ile kontrol eder.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sorun giderme önlemi gerekli değildir. Azaltılan makine verilerinden yeni, yüksek onaylı değer okunabilir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6035 Sistemin kullanıcı belleği '%3' türü için kapasitesi %1 kB yerine yalnız %2 kB

Parametre: %1 = Kumanda modeli için tanımlanan boş bellek miktarı kB olarak

%2 = kB olarak boş belleğin gerçek maksimum miktarı

%3 = Belleğin türü, "D"=tamponsuz, "S"=tamponlu

Açıklama: Alarm sadece 'Soğuk çalıştırma' sonrasında (=NCK standart makine verileri yüksek devri) gündeme gelebilir. Alarm sadece bir uyarıdır. NCK fonksiyonları etkilenmemektedir. NCK daha az serbest kullanıcı belleğinin hizmete sunulması gerektiğini ve bu kumanda varyantının Siemens tarafından ön görüldüğünü göstermektedir. Gerçekten boş kullanıcı belleğinin değeri aynı şekilde makine verilerinden MD18050 $MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC, MD18060 $MN_INFO_FREE_MEMS_STATIC alınabilir.

Siemens NCK ön ayarları sunar, bunlar modele bağlı olarak belirli bir (boş) belleği somut kullanımların özel ayarlar için hazır tutarlar. Fabrika çıkışlı Orijinal NCK sistemleri alarmın soğuk çalıştırmada gündeme gelmeyeceği şekilde ayarlanmıştır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Bildiri nedeni,

- NCK derleyici döngüleri SW, Hardware'ın gerekli belleği hizmete sunamayacağı kadar büyük oluşturulmuştur.
- NCK'nın bu NCK versiyonu için öngörülmeyen Hardware üzerinde çalışması halinde (yani az belleğe sahip olan).
- Somut kullanımın kalan serbest kullanıcı belleği ile düzenlenebilir olması halinde (yani hatasız çalıştırma gerçekleştiğinde) bildiri göz ardı edilebilir.
- Somut kullanım bunun üzerine konfigüre edilemediğinde- Bellek yetersizliği nedeniyle- ya muhtemelen mevcut derleyici döngü küçültülmelidir veya – Horware izin verdiği sürece – bellek ardıl olarak donatılmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6401 [Kanal %1:] Takım değişikliği olanaklı değil: %4 magazininde %2 takımı için boş yer mevcut değil.

Parametre: %1 = Kanal ID

%2 = Dizgi (tanımlayıcı)

%3 = -Kullanılmamış-

%4 = Magazin numarası

Açıklama: Takım seçili takım magazininde hareket ettirilemez. Bu takım için uygun yer mevcut değildir. Bunun haricinde takımın tipinin olası boş magazin yeri tipine uyum sağlaması önemlidir (örn. tüm magazin yerleri 'B' tipi olduğunda ve bunların tümü boş olduğunda ve takım 'A' tipinden olduğunda bu takım ilgili magazine yerleştirilemez).

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü:

- Magazin verilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.
- Magazinin kullanım süreçleri nedeniyle bir diğer takımı yerleştirmek üzere başka bir alan sunup sunmadığını kontrol ediniz.
- Yer tipi hiyerarşisinin tanımlanıp tanımlanmadığını ve bunun örn. 'A' tipi bir takımın boş bir yere 'B' tipi ile yerleşimini engelleyip engellemediğini kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6402 [Kanal %1:] Takım değiştirme mümkün değil. Magazin nr. %2 mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal ID

%2 = Magazin numarası

Açıklama: İstenilen takım değişimi mümkün değildir. Magazini belirtilen numara ile mevcut değildir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: - Magazin verilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.
- Magazinin mesafe ilişkisi üzerinden istenilen takım tutucusu/mil ile bağlantılı olup olmadığını kontrol edin.
- PLC programının kullanıcısı yanlış verileri NCK'ya teslim edebilir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6403 [Kanal %1:] Takım değiştirme mümkün değil. Magazin YerNr. %2 Magazinde %3 mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Magazin numarası
%3 = Magazin yer numarası

Açıklama: İstenilen takım değişimi mümkün değildir. Belirtilen magazin yeri belirtilen magazinde mevcut değildir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Magazin verilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.
PLC programı kullanıcısı yanlış verileri NCK'ya teslim etmiş olabilir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6404 [Kanal %1:] Takım değiştirme mümkün değil. Takım %2 mevcut değil veya set edilemez

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Dizgi (tanımlayıcı)

Açıklama: Arzu edilen takım değişimi mümkün değildir. Belirtilen takım mevcut değil veya kullanılamıyor.
Takım, başka bir takımda aktif olan bir çoklu takım grubunda mevcut olduğunda veya başka bir takım tutucusuna yönelik 'Değişim aktif' konumuna sahip bir çoklu takım grubunda mevcut olduğunda da kullanılabilir değildir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: - Parça programının doğru yazılıp yazılmadığını kontrol edin.
- Takım verilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.
- Belirtilen takıma yönelik kullanılabilir yedek takım mevcut olup olmadığını ontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6405 [Kanal %1:] %2 komutundaki %3 PLC onay parametresi - %4 tanımlaması geçersiz

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Komut no.
%3 = PLC onay parametresi
%4 = Hata algılama

Açıklama: Belirtilen komut güncel bağlantıda PLC tarafından geçerli olmayan bir onay ile cevaplandırılmıştır. „Komut no" için aşağıdaki düzenlemeler tanımlanmıştır:
1 TK hareket ettirin, magazini yükleyin veya boşaltın
2 TK-Değişimini hazırla
3 TK-Değişimini uygula
4 TK-Değişimini hazırlayın ve T-komutu ile uygulayın
5 TK-Değişimini hazırlayın ve M-komutu ile uygulayın
7 İptal edilen TK-komutunu sonlandır
8 TK-Hareket ettirin rezerve ile kontrol edin
9 TK-Hareketini kontrol edin
0 Nakil onayı
Parametre 2 ve 3, PLC komutunu ve onayın durum numarasını adlandırırlar.
Hata kodu (%45) alarmın şifresini çözer.
- 0 = tanımlanmadı
- 1 = Duruma bu komut numarasında izin verilmiyor veya tanımlanmamış statü PLC den alındı
- 2 = Bir önceki takımın kaynak- ve/veya hedef magazin no. / yer no. bilinmiyor
- 3 = TK hareketi komutundaki kaynak alan, komuta veya güncel takım yerine uymuyor.
- 4 = TK hareketindeki hedef magazin no. ve/veya yer no., komuttaki son hedef değil
- 5 = tanımlanmadı
- 6 = Kaynak- ve/veya hedef magazin no./yer no. yeni takım değişiminde bilinmiyor
- 7 = Tutarsız verilerle PLC-İletişimi: NCK komutu PLC onayına eşit değil veya onaylanabilir NCK komutu yok.
- 8 = Asenkron takım hareketinde veya takım reddinde, kaynak alanda takım yok.
- 9 = Komut onay verileri bir takımı başka bir takımın bulunduğu bir yere getirmek istiyor.
- 10 = Rezervasyonlu asenkron takım hareketi sadece bir magazinden bir ara tampon lokasyonuna hareket için tanımlanmıştır.
- 11 = Geçersiz MT konumu belirtildi.
- 12 = Çoklu takımdan takım değişiminde veya MT konumlandırmada, PLC, NCK tarafından öngörülen çoklu takım pozisyonunu başka bir değer ile onaylayamaz.
- 13 = Takım değiştirmeye izin verilmez.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.Hatalı PLC-İletişimi: PLC-Programını düzeltin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6406 [Kanal %1:] PLC-Onaylama Komut %2'de eksik

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Komut no.

Açıklama: Henüz PLC'den takım değişimi içim bir onay gereklidir. Belirtilen komut numarasına yönelik bu onay olmadan NCK işleme devam edemez. Olası komut no. Değerleri alarm 6405 alanında tanımlanmıştır.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
- Hatalı PLC-İletişimi: PLC programını düzeltin.
- NCK'yı PLC kumandası 7 ile bekleme konumundan çıkartma olanağı mevcuttur
Bu sayede bekleyen kumanda iptal edilecektir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6407 **[Kanal %1:] Takım %2 Magazin %3'de Yer %4'e konamaz. Geçersiz Magazin tanımı!**

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Dizgi (tanımlayıcı)
%3 = Magazin numarası
%4 = Magazin yer numarası

Açıklama: Takım bir takım değiştirme görevi veya kontrol görevi ile tanımlanması doluma yönelik ön koşulları karşılamayacak olan bir yere yerleştirilmesi mümkündür.
Aşağıdaki hata nedenleri:
- Yer bloke veya boş değil!
- Takım tipi yer tipi ile denk değil!
- Takım muhtemelen çok büyük, yan yerler dolu!

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü:
- Magazin bilgilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin (Yer tipine özel).
- Takım bilgilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin (Yer tipine özel).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6408 **[Kanal %1:] Grup %2 magazinde boş yer araması, boş yer kontrolü başarısız oldu.**

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir takım için boş yer araması veya boş yer kontrolü başarısız oldu.
Aşağıdaki hata nedenleri bunun sebebi olabilir:
- Yer kilitli veya boş değil!
- Takım tipi yer tipi ile örtüşmüyor!
- Takım muhtemelen çok büyük, yan yerler dolu!

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:
- Magazin bilgilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin (Yer tipine özel).
- Takım bilgilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin (Yer tipine özel).

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6409 **[Kanal %1:] Blok %2 MTL programlandığında, T de programlanmalıdır.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Fonksiyon: Çoklu takım ve T=Yeri programlaması. T-Programlaması blokta eksik. Sadece MTL programlandı.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC- Programı düzeltin:
- T blokta programlayın
- veya MTL blokta silin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6410 [TO birimi %1:] Takım %2, D=%4 ile ön ikaz sınırına ulaştı

Parametre: %1 = TO-Birimi
%2 = Takım tanımlayıcı (adı)
%3 = -Kullanılmamış-
%4 = D-Nosu

Açıklama: Takım denetimi: Belirtilen zamansal, parça adeti veya aşınmaya karşu denetlenen takımın D-düzeltmesinin ön ısınma sınırına eriştiğine dair not. Mümkün olduğunca D-Numarasını belirtin – mümkün olmadığında 4.Parametre 0 değerini alacaktır.
'Miktar düzeltme' fonksiyonu ile çalışıldığında aşınma denetimi yerine bir miktar düzeltme denetimi de aktif olabilir. Takım denetiminin somut türü takımın bir özelliğidir (bakınız $TC_TP9). Şayet yedek takımlar ile çalışılmıyorsa Duplo numarasının girilmesinin bir anlamı yoktur. Alarm HMI veya PLC (=BTSS arayüzü) üzerinden tetiklenir. Kanal konteksi tanımlanmamıştır. Bu nedenle TO_Ünitesi belirtilir (bakınız MD28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Bu alarm sadece bilgi içindir. Hatayı gidermenin olası yollarını kontrol edin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6411 [Kanal %1:] Takım %2, D=%4 ile ön ikaz sınırına ulaştı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Takım tanımlayıcı (adı)
%3 = -Kullanılmamış-
%4 = D-Nosu

Açıklama: Takım denetimi: Belirtilen zamansal, parça adeti veya aşınmaya karşu denetlenen takımın D-düzeltmesinin ön ısınma sınırına eriştiğine dair not. Mümkün olduğunca D-Numarasını belirtin – mümkün olmadığında 4.Parametre 0 değerini alacaktır.
'Miktar düzeltme' fonksiyonu ile çalışıldığında aşınma denetimi yerine bir miktar düzeltme denetimi de aktif olabilir. Takım denetiminin somut türü takımın bir özelliğidir (bakınız $TC_TP9).
Şayet yedek takımlar ile çalışılmıyorsa Duplo numarasının girilmesinin bir anlamı yoktur.
Alarm NC programlama işlemi kapsamında oluşmaktadır

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Bu alarm sadece bilgi içindir. Hatayı gidermenin olası yollarını kontrol edin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6412 [TO birimi %1:] Takım %2, D=%4 ile izleme sınırına ulaştı

Parametre: %1 = TO-Birimi
%2 = Takım tanımlayıcı (adı)
%3 = -Kullanılmamış-
%4 = D-Nosu

Açıklama: Takım denetimi: Belirtilen zamansal, parça adeti veya aşınmaya karşu denetlenen takımın D-düzeltmesinin denetim sınırına eriştiğine dair not. Mümkün olduğunca D-Numarasını belirtin – mümkün olmadığında 4.Parametre 0 değerini alacaktır.
'Miktar düzeltme' fonksiyonu ile çalışıldığında aşınma denetimi yerine bir miktar düzeltme denetimi de aktif olabilir.
Takım denetiminin somut türü takımın bir özelliğidir (bakınız $TC_TP9).
Şayet yedek takımlar ile çalışılmıyorsa Duplo numarasının girilmesinin bir anlamı yoktur.
Alarm HMI veya PLC (=BTSS arayüzü) üzerinden tetiklenir. Kanal konteksi tanımlanmamıştır. Bu nedenle TO_Ünitesi belirtilir (bakınız MD28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Bu alarm sadece bilgi içindir. Hatayı gidermenin olası yollarını kontrol edin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6413 [Kanal %1:] Takım %2, D=%4 ile izleme sınırına ulaştı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Takım tanımlayıcı (adı)
%3 = -Kullanılmamış-
%4 = D-Nosu

Açıklama: Takım denetimi: Belirtilen zamansal, parça adeti veya aşınmaya karşu denetlenen takımın D-düzeltmesinin denetim sınırına eriştiğine dair not. Mümkün olduğunca D-Numarasını belirtin – mümkün olmadığında 4.Parametre 0 değerini alacaktır.
'Miktar düzeltme' fonksiyonu ile çalışıldığında aşınma denetimi yerine bir miktar düzeltme denetimi de aktif olabilir.
Takım denetiminin somut türü takımın bir özelliğidir (bakınız $TC_TP9).
Şayet yedek takımlar ile çalışılmıyorsa Duplo numarasının girilmesinin bir anlamı yoktur.
Alarm NC programlama işlemi kapsamında oluşmaktadır

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Bu alarm sadece bilgi içindir. Hatayı gidermenin olası yollarını kontrol edin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6421 [Kanal %1:] Takım hareketi olanaklı değil. %4 magazininde %2 takımı için boş yer mevcut değil.

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Dizgi (tanımlayıcı)
%3 = -Kullanılmamış-
%4 = Magazin numarası

Açıklama: İstenen takım hareket komutu - HMI veya PLC tarafından tetiklenen - mümkün değil. Takım, belirtilen takım magazinine hareket ettirilemiyor. Bu takım için uygun bir yer mevcut değil.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Magazin bilgilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin (örn. magazin bloke olmamalıdır).
- Takım bilgilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin (örn. takımın yer tipi izin verilen magazindeki yer tipine uyum sağlamalıdır).
- Magazinin kullanım süreçleri ile diğer bir takımı tespit etmeye başka bir yer sunup sunmadığını kontrol edin.
- Yer tipi hiyerarşisinin tanımlanıp tanımlanmadığını ve bunun örn. 'A'tipine sahip bir takımın 'B' tipine sahip bir boş alana yerleştirilmesini engelleyip engelleyemeyeceğini kontrol edin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6422 [Kanal %1:] Takım hareketi mümkün değil. Magazin Nr. %2 yok.

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Magazin numarası

Açıklama: İstenen takım hareket konumu - HMI veya PLC tarafından tetiklenen - mümkün değil. Belirtilen numaraya sahip bir magazin mevcut değil.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Magazin verilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.
- PLC tarafından hareket komutu verilmişse: PLC programının doğru olup olmadığını kontrol edin.
- HMI tarafından hareket komutu verilmişse: HMI komutunun doğru parametrelere sahip olup olmadığını kontrol edin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6423 [Kanal %1:] Takım hareketi mümkün değil. Magazin yer nr. %2 Magazin %3 'te yok.

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Magazin yer numarası
%3 = Magazin numarası

Açıklama: İstenen takım hareket komutu - HMI veya PLC tarafından tetiklenen - mümkün değil. Belirtilen magazin yeri belirtilen magazinde mevcut değil.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Magazin verilerinin doğru olup olmadığını kontrol edin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6424 [Kanal %1:] Takım hareketi olanaklı değil. %2 Takımı mevcut değil/kullanılabilir değil.

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Dizgi (tanımlayıcı)

Açıklama: Arzu edilen takım hareket komutu – HMI veya PLC tarafından tetiklenen – mümkün değildir. Belirtilen takımın durumu takımın hareket ettirilmesine izin vermiyor. Belirtilen takım tanımlanmamıştır ya da komut için onaylı değildir.
Belirtilen takım bir çoklu takım grubunda yer aldığında da hareket ettirilemez (sadece çoklu takım grubu bu tarzda hareket ettirilebilir).

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Takım konumunun 'Değişim aşamasında' ('H20') ayarlanıp ayarlanmadığını kontrol edin. Evet ise, ilgili takım değişim komutu PLC tarafından sonlandırılmalıdır. Ardından takım hareket ettirilir olmalıdır.
- Takım verilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin. Doğru I-numarası belirtildi mi?
- Hareket komutunun doğru parametrelendirilip parametrelendirilmediğini kontrol edin. Kaynak alanda istenilen takım mevcut mu? Hedeflenen alan takımı tespit için uygun mu?
- Takımın yüklü olup olmadığını kontrol edin (Alarmın takım yükleme sırasında gündeme gelmesi halinde).

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6425 [Kanal %1:] Takım %2 Magazin %3'den Yer %4'e konamaz. Geçersiz magazin tanımı

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Dizgi (tanımlayıcı)
%3 = Magazin numarası
%4 = Magazin yer numarası

Açıklama: İstenen takım hareket komutu - HMI veya PLC tarafından tetiklenen - mümkün değil. Takım, ilgili tanımı dolum koşullarını karşılamayan bir hareket talebi ile bir yere yönlendirildi.
Aşağıdaki hata nedenleri söz konusu olabilir:
- İlgili yer bloke veya boş değil!
- Takım tipi ile yer tipi örtüşmüyor!
- Takım çok büyük olabilir, yandaki yerler dolu!
- Yükleme/Boşaltma yapılacaksa - Yükleme/Boşaltma yeri Yükleme yeri' türünde olmalıdır.
- Yükleme/Boşaltma yapılacaksa - İlgili magazin, yükleme/boşaltma yeri ile bağlı mı?
Bunun için bkz. $TC_MDP1, $TC_MDP2.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Magazin verilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.
- Magazinin kullanım süreçleri ile diğer bir takımın tespiti için başka bir yer sunup sunmadığını kontrol edin.
- Yer tipi hiyerarşisinin tanımlanıp tanımlanmadığını ve bunun örn. 'A' tipi bir takımın boş bir yere 'B' tipi ile yerleşimini engelleyip engellemediğini kontrol edin
- İlgili magazinin yükleme/boşaltma yeri ile bağlantılı olup olmadığını ya da tanımlı bir mesafeye sahip olup olmadığını kontrol edin.
- Yükleme/ boşaltma yerinin 'yükleme alanı' türünde olup olmadığını kontrol edin.

Bunun için bakınız $TC_MPP1.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6430 Parça adet sayacı: kontrol edilen Kesicilerin Tablosu doldu.

Açıklama: Başka herhangi bir bıçak parça adedi sayım tablosuna kaydedilemez.

NCK da mümkün olan toplam bıçak sayısı kadar takım sayacına toplamda o kadar bıçak kaydedilebilir.

Böylece her TK tarafından her bıçak takım için tam bir kez kullanıldığında sınıra erişilmiş olacaktır.

Aynı anda birden fazla takım birden fazla takım tutucusuna/ işmiline uygulandığında tüm takımlar üzerinden

MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA bıçaklar takım sayacı için kayda alınabilir.

Alarm mevcut olduğunda bu bundan itibaren kullanıma alınacak olan bıçakların artık adet sayısı olarak izlenmediği, bunun tablo tekrar boşalıncaya kadar devam edeceği anlamına gelir, örn. NC sesli komutu SETPIECE sayesinde veya ilgili HMI, PLC talimatı ile (PI hizmetleri).

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: - Parça sayacında azaltma unutuldu mu? Bu durumda SETPIECE parça programını programlayın veya PLC programına bunun için komutu doğru girin.
- Parça programı ya da PLC programı doğru olduğunda takım bıçakları için daha fazla hafıza makine verileri üzerinden MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA ayarlanmalıdır (sadece erişim yetkisine sahip olanlar bunu gerçekleştirebilir!).

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6431 [Kanal %1:] Satır %2 Fonksiyona izin verilmiyor. Takım Yönetimi/-İzleme etkinleştirilmedi.

Parametre: %1 = Kanal ID

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Veri koruma açısından kapalı takım yönetimi ve takım denetimi nedeniyle mevcut olmayan bir fonksiyon devreye alınmış, örn. Sesli komutlar GETT, SETPIECE, GETSELT, NEWT, DELT, TCA.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: - Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
- NC kumandasının nasıl konfigüre edileceğinden emin olun! Takım yönetimi veya Takım denetimi gerekli ancak etkin değil mi?
- Takım yönetimli/ Takım denetimli NC kumandası için düzenlenen bir parça programı kullanılıyor mu? Bu programın NC kumandasında takım yönetimi/takım denetimi olmadan çalıştırılması mümkün değildir. Ya parça programını buna uyumlu NC kumandası üzerinde çalıştırmak ya da parça programını değiştirmek gereklidir.
- Takım yönetimini/ takım denetimini ilgili makine verilerini belirleyerek etkinleştirin. Bakınız MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK
- Bunun için gerekli opsiyonun sunulup sunulmadığını kontrol edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6432 Fonksiyon yürütülemiyor. Takım tutucu/iş mili üzerinde takım yok

Parametre: %1 = Kanal ID

Açıklama: Ön koşulu bir takımın mil üzerinde yerleştiği bir operasyonu uygulamak denendiğinde. Bu örn. Parça adet denetim fonksiyonuna neden olabilir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Diğer fonksiyonu seçin, diğer takım tutucusunu/mili seçin veya takımı takım tutucusuna/mile getirin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6433 [Kanal %1:] Satır %2 %3 takım yönetimi ile kullanılamaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol
Açıklama: %3 içinde tanımlanmış sistem değişkeni, aktif takım yönetimi ile kullanılamıyor. GELSELT fonksiyonunun $P_TOOLP ile kullanılması gereklidir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Programı değiştirin. $P_TOOLP programlandıysa bunun yerine GETSELT fonksiyonu kullanılmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6434 [Kanal %1:] Satır %2, SETMTH komutu geçersiz, çünkü takım bulundurma fonksiyonu tanımsız

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Temel konum için herhangi bir Master takım tutucusu tanımlanmamıştır (MD20124$MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER = 0) ve böylece takım tutucuları hizmete sunulmayacaktır. Sesli komut SETMTH böylece tanımlanmamıştır. Takım değişimi bu ayarlarda master mil bazında uygulanmaktadır. Master mil SETMS ile belirlenir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Ya NC programını düzeltin (SETMHT) ayırın ya da değiştirin) veya takım tutucu fonksiyonu makine verileri üzerinden onaylayın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6436 [Kanal %1:] Blok %2 Komut '%3' programlanamıyor. Fonksiyon '%4' etkin değil.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = programlanan komut
%4 = Fonksiyon tanıma
Açıklama: Eksik fonksiyon onayı veya aktivasyon nedeniyle komut programlanamadı.
Fonksiyon anahtarı (4.Parametre):
1 = Düz D-Numaraları
2 = Takım denetimi
3 = Magazin yönetimi
4 = Çoklu takımlar
5 = T=Magazin yeri numarası
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: NC-Programı düzeltme
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6437 **[Kanal %1:] Grup %2 Komut '%3' programlanamıyor. Fonksiyon '%4' aktifleştirildi.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = programlanan komut
%4 = Fonksiyon tanıma

Açıklama: Belirtilen fonksiyon aktif olduğundan komut programlanamıyor.
Fonksiyon anahtarı (4.Parametre):
1 = Düz D-Numaraları
2 = Takım denetimi
3 = Magazin yönetimi
4 = Çoklu takımlar
5 = T=Magazin yeri numarası

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Programı düzeltme

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6438 **[Kanal %1:] Blok %2 Uyuşmayan data değişimine izin verilmemektedir.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Örneğin tanımlanmış bir çoklu takımda çoklu takım yer oluşturma sonrasında mesafe kodu $TC_MTP_KD değiştirilemez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Programı düzeltme

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6441 **$P_USEKT ten yazmaya müsade yok.**

Açıklama: $P_USEKT değerini tanımlamak denenmiştir. T='yer numarası' programı otomatik $P_USEKT ataması ile etkin olduğundan bu mümkün değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - NC kumandasının nasıl konfigüre edileceğinden emin olun! (bakınız MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK alanında Bit16 ve Bit22).
- NC kumandası için T='Per numarası' olmadan $P_USEKT otomatik atanması için bir parça programı kullanılıyor mu? NC kumandası üzerindeki bu programı T='Yer numarası' ile $P_USEKT otomatik atanması ile başlatmak mümkün değildir.
- Ya parça programını uyan NC kumandasında çalıştırın veya parça programını değiştirin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6442 **[Kanal %1:] Fonksiyon gerçekleştirilemiyor. İstenen Magazin yeri %2'de takım yok.**

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Magazin / Magazin yer no

Açıklama: PLC-Lojik muhtemelen yanlış. Takım çıkartma ile takım değişimi konfigüre edilmiştir. Hazırlık komutu mevcut. Seçilen takım (örn. PLC tarafından) bulunduğu yerden çıkartılacaktır. PLC hazırlık komutunu 'Takım seçimini tekrarla' (örn. statü=7) ile onaylar. NCK takımı PLC komutunda belirtilen magazin yerinde bulamaz.
Veya: Seri takım seçiminde kural dışı bir kullanıcı müdahalesi (seçilecek takımların çıkartılması) gerçekleşmiştir. Bu nedenle PLC onayı başarısızlıkla sonuçlanacaktır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: PLC programcısı aşağıdakileri dikkate almalıdır:
- Takımın belirtilen magazin yerinden çıkartılmaması (örn. PLC programı hatalı).
- Programlanan takım değişimini bir komutun son onayından önce takımın çıkartılmaması (=boşaltma)
!! Ancak değiştirilecek takımın bulunduğu yer değişimine izin verilmektedir. Bu durumu oluşturma kapasitesine NCK sahiptir.
Alarm 6405 alarmını ilgili alan 8 tanımına sahip olduğunda tamamlamaktadır. Böylece teşhis daha iyi mümkün olacaktır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6450 [Kanal %1:] Satır %2 Takım değiştirme olanaklı değil. Arabellek magazininde geçersiz magazin yer no. %3

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Magazin yer numarası

Açıklama: İstenilen takım değişimi mümkün değildir. Belirtilen magazin yeri takım tutucusu/mildir veya boştur.
TCI sesli komutu ile sadece takım tutucusu/mil olmayan ara hafızanın numaraları programlanabilir, yani bir tutucunun yer numarasına izin verilmektedir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Magazin bilgilerinin ($TC_MPP1) doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.
- Neden olan program komutunun – örn. TCI- doğru parametrelenip parametrelenmediğini kontrol edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6451 [Kanal %1:] Satır %2 Takım değiştirme olanaklı değil. Arabellek magazini tanımlanmadı.

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İstenilen takım değişimi mümkün değildir. Ara bellek tanımlanmamıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Magazin verilerinin doğru olup olmadığını kontrol edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6452 [Kanal %1:] Satır %2 Takım değiştirme olanaklı değil. Takım tutucu-/iş mili numarası =%3 tanımlanmadı.

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Takım tutucusu / Mil numarası

Açıklama: İstenilen takım değişimi mümkün değildir. Takım tutucusu / Mil numarası tanımlanmamıştır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Genel: Aşağıdakiler uygulanmalıdır: 'Ts=t, Ms=6 için maksimum programlanmış adres uzantısı s (=torna mili sayısı/takım tutucu sayısı), MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE değerinden küçük olmalıdır'.
Kartuş yönetimi ile: Takım tutucu sayısı/torna mili sayısı ile kartuş verilerinin doğru bir şekilde tanımlandığını kontrol edin.
(Ayrıca bakınız, buffer kartuşunun $TC_MPP1, $TC_MPP5 sistem değişkenleri).

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6453 **[Kanal %1:] Satır %2 Takım değiştirme olanaklı değil. Takım tutucu/iş mili numarası =%3 ve arabellek yeri %4 arasında bir tayin yok.**

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Mil no
%4 = Lokasyon no

Açıklama: İstenilen takım değişimi mümkün değildir. Takım tuucusu/mil numarası ve ara bellek arasında bir LocNo tanımlanmamıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Magazin bilgilerinin ($TC_MLSR) doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.
- Neden olan program komutunun – örn. TCI- doğru parametrelenip parametrelenmediğini kontrol edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6454 **[Kanal %1:] Satır %2 Takım değiştirme olanaklı değil. Mesafe ilişkisi yok.**

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İstenilen takım değişimi mümkün değildir. Ne mil ne de ara bellek alanı bir mesafe orantısına sahip değildir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Magazin bilgilerinin ($TC_MDP2) doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.
- Neden olan program komutunun – örn. TCI- doğru parametrelenip parametrelenmediğini kontrol edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6455 **[Kanal %1:] Satır %2 Takım değiştirme olanaklı değil. Magazin %4 içinde magazin yer numarası %3 mevcut değil**

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Magazin yer numarası
%4 = Magazin numarası

Açıklama: İstenilen takım değişimi mümkün değildir. Belirtilen magazin yeri belirtilen magazinde mevcu değildir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Neden olan program komutunun – örn. TCI- doğru parametrelenip parametrelenmediğini kontrol edin.
- Magazin bilgilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin. ($TC_MAP6 und $TC_MAP7 ara yer magazini)

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6460 **[Kanal %1:] Blok %2 Komut '%3' sadece takımlar için programlanabilir. '%4' takım tanımlamaz.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = programlanan komut
%4 = Programlanan parametre

Açıklama: Belirtilen komut sadece takımlar için programlanabilir. Komut parametresi T-Numarası yada takım adı değildir. Çoklu takım programlanmış ise: Komut çoklu takımlar için programlanamaz.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Programı düzeltme

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6462 [Kanal %1:] Blok %2 Komut '%3' sadece magazinler için programlanabilir. '%4' magazin tanımlamaz.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = programlanan komut
%4 = Programlanan parametre

Açıklama: Belirtilen komut sadece magazinler için programlanabilir. Komut parametresi Magazin-Numarası yada magazin adı değildir. Çoklu takım programlanmış ise: Komut çoklu takımlar için programlanamaz.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Programı düzeltme

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

6500 NC-Hafıza sınırına ulaşıldı

Açıklama: NCK dosya sistemi dolu.
Kullanılabilir arabellekli bellek yeterli değil. Not: İlk devreye alma işleminde, sürücü verileri, HMI dosyaları, FIFO dosyaları, NC programları gibi NC dosya sisteminin dosyaları etkilenebilir ...

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olanaklara sahipsiniz.
Tampon belleğin boyutunu MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED ile uyarlayın
Tampon bellekteki kullanılabilir alanı, artık kullanılmayan parça programlarını kaldırmak suretiyle, büyültün
Halka tampon belleği küçültün (bakınız MD18230 $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE).

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6510 NC-Hafızada çok fazla parça programı

Açıklama: NC dosya sistemindeki (NC belleğinin bir parçası olan) mümkün olan maksimum dosya sayısına ulaşıldı. Not: İlk çalıştırma sırasında bu, NC dosya sistemindeki dosyaları etkileyebilir, örn. Sürücü verileri, HMI dosyaları, FIFO dosyaları, NC programları, döngü programları, ...

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz:
- Dosyaları, örn. parça programları, silin veya kaldırın
- MD18320 $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM veya MD18321 MD_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM dosya sistemindeki dosya sayısını arttırın.
- Siemens çevrim depolama kullanılıyorsa, kaynak dosyadaki dosya sayısını arttırın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6520 Makine datası %1%2 çok küçük

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%2 = gerektiğinde endeks: MD Array

Açıklama: MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES makine verileri, protokol kullanıcısı için protokol dosyalarının sayısını ayarlanmaktadır. Ancak yapılandırılmış olandan daha fazla protokol dosyası kullanılmaktadır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES makine verilerinde, protokol dosyası sayısını arttırın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6540 NC-Hafızada çok fazla program listesi

Açıklama: NC dosya sisteminde (NC belleğinin parçası) listelerin sayısı maksimuma erişmiştir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz:
- Klasörü, örn. iş parçasını, silin ya da boşaltın
- MD18310 $MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM makine verilerinde klasör sayısını arttırın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6560 Data formatına müsade edilmiyor

Açıklama: NCK bir dosyasına izin verilmeyen verilerin kaydı denenmektedir. Bu hata özellikle ikili verilerin ASCII-dosyası olarak NCK alanına yüklenmesi denendiğinde oluşur.
Hata döngüler hazırlanması sırasında da oluşabilir (bakınız MD10700 $MN_PREPROCESSING_LEVEL), Parça program grubu çok uzun olduğunda.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz:
Dosyayı, örn. BIN uzantılı , ikili (binary) veri olarak işaretleyin.
Parça program grubu çok uzunsa, bölün.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6568 Genişletilmiş CNC bellek alanı limitine ulaşıldı

Açıklama: 'Genişletilmiş CNC kullanıcı belleği' fonksiyonuna ataması yapılmış bellek alanı tükendi.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Alarm Ekranı

Çözümü: Genişletilmiş CNC bellek alanında bulunan dosyaları silin

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

6569 Bellek kartındaki HMI kullanıcı belleği sınırına ulaşıldı.

Açıklama: Bellek kartında ayrılan kullanıcı alanındaki bellek alanı yetersiz.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Alarm Ekranı

Çözümü: Bellek kartındaki dosyaları silin

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

6570 NC-Hafıza sınırına ulaşıldı

Açıklama: NCK'nin DRAM dosya sistemi doludur. Görev uygulanamaz. DRAM alanında çok fazla sistem dosyası kayıtlıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Daha az "Harici işlemlerin uygulanması"-İşlem süreçlerini başlatın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6581 NC kullanıcı belleği dolu

Açıklama: Kullanıcı alanının DRAM dosya sistemi doludur. Görev uygulanamaz.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Dosyaları (örneğin Parça programları) silin veya boşaltın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6582 NC makine üreticisi bellek sınırına ulaşıldı

Açıklama: Makine üresticisi alanının DRAM dosya sistemi doludur. Görev uygulanamaz

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Dosyaları (örneğin Parça programları) silin veya boşaltın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6583 NC sistem belleği dolu

Açıklama: Sistem (Siemens) alanının DRAM dosya sistemi doludur. Görev uygulanamaz

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: MD18354 $MN_MM_S_FILE_MEM_SIZE arttırın veya Siemens çevrimleri ile çevrim kaynak dosyasındaki bölüm boyutunu arttırın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6584 NC bellek sınırı TMP'ye ulaşıldı

Açıklama: TMP (temporary) alanının DRAM dosya sistemi doludur. Görev uygulanamaz

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: MD18351 $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE ya da MD18355 $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE yükseltin veya her bir veya tüm döngülerin ön aktarımını kapatın veya TMP alanındaki dosyaları silin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6693 Dosya %1 kayboldu

Parametre: %1 = Dosya adı

Açıklama: Bir dosya değişimi gerilim kesintisi nedeniyle artık uygun yapıda sona erdirilememiştir. Dosya kaybolmuştur

Reaksiyon: NC hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Dosyayı yeniden başlatın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

6694 Sürücüler takılamadı

Açıklama: Harici sürücüler tanımlanan sürede (bkz. MD10128 $MN_EES_MAX_MOUNT_TIME) takılamadı.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: logdrives.ini kontrol edin ve gerekirse MD10128 $MN_EES_MAX_MOUNT_TIME yükseltin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

6700 [Kanal %1:] Makine dataları %2%3 için değer çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = MD tanımlayıcı
%3 = gerektiğinde alan endeksi

Açıklama: Makine verisi MD28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP standart durum tiplerinin sayısı kullanıcı protokolü için sunmaktadır Ancak konfigüre edilenden fazlası kullanılır

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: MD28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP makine verisini yükseltin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6710 Teşhis işletim alanında trace (izleme) sırasında veri kaybı. IPO döngüsü trace tarafından aşırı derecede yüklenmiş.

Açıklama: Teşhis işletim alanında trace (izleme) sırasında veri kaybı. HMI ile olan iletişim trace tarafından, veri kayıtlarının reddedilmesine sebep olacak kadar, aşırı yüklenmiştir. Bu işlem, üretimin trace tarafından olumsuz şekilde etkilemesini önlemek içindir.
Alarm, MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Daha az veri seçin veya IPO döngüsünü uzatın

Alarm, MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26 ile bastırılabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6720 Teşhis işletim alanında trace (izleme) sırasında veri kaybı. HMI ile olan iletişim trace tarafından aşırı yüklenmiştir.

Açıklama: Teşhis işletim alanında trace (izleme) sırasında veri kaybı. HMI ile olan iletişim trace tarafından, veri kayıtlarının reddedilmesine sebep olacak kadar, aşırı yüklenmiştir. Bu işlem, üretimin trace tarafından olumsuz şekilde etkilemesini önlemek içindir.

Alarm, MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Daha az veri seçin veya tarama sıklığını düşürün.

Alarm, MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26 ile bastırılabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6730 Teşhis işletim alanında trace (izleme) sırasında veri kaybı. Ön ileme çok fazla yüklenmiş.

Açıklama: Trace (izleme) tarafından kaydedilmiş olan veriler, ön işleme zaman aralığında yeterince hızlı şekilde alınamamaktadır. Sistem trace'in işlevselliği ancak sınırlı şekilde kullanılabilecek kadar çok yüklenir. Ön işlemedeki aşırı yüklenmenin geçici olması halinde, ana işleme ile ön işleme arasındaki tampon bellek bir çözüm olarak arttırılabilir.

Alarm, MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: MD18374 $MN_MM_PROTOC_FILE_BUFFER_SIZE[5-8] arttırın.

Alarm, MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26 ile bastırılabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

6740 Teşhis işletim alanında trace (izleme) sırasında veri kaybı. HMI ile olan iletişim aşırı yüklenmiş.

Açıklama: Teşhis işletim alanında trace (izleme) sırasında veri kaybı. HMI ile iletişim, seçilen tüm verilerin tamamen aktarılması için çok yüklü. Sistem trace'in işlevselliği ancak sınırlı şekilde kullanılabilecek kadar çok yüklenmiştir.

Alarm MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Daha az veri seçin veya tarama sıklığını düşürün.

Alarm, MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26 ile bastırılabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

7500 Satır %1 Komut %2 için geçersiz koruma kademesi (koruma kademesi akt.: %3 prog..:%4)

Parametre: %1 = Grup numarası

%2 = programlanan komut

%3 = omutun güncel emniyet kademesi

%4 = Komutun Programlanan emniyet kademsi

Açıklama: REDEF komutu aracılığıyla bir koruma kademesinin bir parça programı komutuna atanması sırasında

- izin verilmeyen bir parça programı komutu programlandı

- Bu komut için geçerli olan koruma kademesinden mantıksal olarak daha küçük (daha büyük değerli) olan bir koruma kademesi programlandı.

- İlgili tanım dosyası, yazma erişimine karşı yeterince korumalı değil. Dosyanın yazma koruması asgari olarak, bu tanım dosyasındaki bir parça programı komutuna atanan en yüksek koruma kademesine denk olmalıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Tanım dosyalarını /_N_DEF_DIR/_N_MACCESS_DEF bzw. /_N_DEF_DIR/_N_UACCESS_DEF-CESS_ DEF düzeltin İlgili sistem konfigürasyonu için izin verilen sesli komutlar Siemens programlama kılavuzundan ya da üreticinin dokümantasyonundan temin edilebilir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8010 '%1'den fazla Eksen Aktifleme' Opsiyon set edilmemiş

Parametre: %1 = Eksen sayısı

Açıklama: Sistemde izin verilenden daha fazla makine ekseni MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED üzerinden tanmlanmıştır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Kanala özgü MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED üzerinden konfigüre edilen tüm eksenlerin toplamı maksimum eksen sayısını aşmamalıdır.
Aktif eksen sayısını düşürün veya ek eksen opsiyonunu aktif edin.
Bu uygulama sırasında yardımcı eksen/iş mili, 'simulasyon eksen' ve ' yay tablosu ile kuple mastar değer için sanal eksen' tanımını da dikkate alınız.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8012 '%1 adetten fazla SI ekseni etkinleştirilmesi' opsiyonu set edilmemiş

Parametre: %1 = Lisanslı eksen sayısı
%2 = Aktif dbSi eksen sayısı

Açıklama: 'drive based' güvenlik fonksiyonu, sistemde müsaade edilen eksenden daha fazla eksen için etkinleştirildi.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. 'drive based' güvenlik fonksiyonunun etkin olduğu aks adedini azaltın veya opsiyon verisinde ek eksneler onaylayın.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8020 '%1'den fazla Kanal Aktifleme' Opsiyon set edilmemiş

Parametre: %1 = Aktif kanal sayısı

Açıklama: İzin verilen kanal sayısından fazlası etkinleştirildi.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Sisteme özgü MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP aktif kanal sayısını düşürün ve ek kanalları seçenekler üzerinden onaylayın.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8021 '%1'den fazla işletme türü grubunun aktifleştirilmesi' opsiyonu belirlenmedi

Parametre: %1 = İşletim türü gruplarının sayısı

Açıklama: BAG sayısının opsiyonu etkinleştirilen BAG'lerin sayısına denk değildir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz:
Daha fazla işletim türü grubu seçeneği ile takviye yapın.
Daha az işletim türü grubunu etkinleştirin.
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8022 '%1'den fazla işleme kanalının etkinleştirilmesi' opsiyonu seçilmedi

Parametre: %1 = Etkin işlem kanallarının sayısı
Açıklama: Kanala özgü MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN makine verisi vasıtasıyla izin verilen sayıdan fazla işleme kanalı etkinleştirildi.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personele / servise haber verin.
Sisteme özgü MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP veya kanala özgü MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN makine verilerindeki etkin taşıma kanallarının sayısını azaltın veya seçenekler vasıtasıyla ilave taşıma kanallarını etkinleştirin.
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8024 Opsiyon '%1<OPTNX>' aktif değil

Parametre: %1 = Opsiyon kısa tanımı
Açıklama: Birden fazla magazinin aktivasyon opsiyonu mevcut değildir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
- Opsiyonu satın alın
- Magazin sayısını düşürün (MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE)
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8025 [Kanal %1:] Opsiyon '%2<OPTNX>' aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Opsiyon kısa tanımı
Açıklama: 'Advanced Surface' işlevselliği için opsiyon atanmamıştır.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
- Opsiyonu satın alın
- 'Advanced Surface' işlevselliğinin aktivasyonunu (MD20606 $MC_PREPDYN_SMOOTHING_ON ve/veya MD20443 $MC_LOOKAH_FFORM) sıfırlayın
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8026 Eksen %1: '%2<OPTNX>' opsiyonu aktif değil

Parametre: %1 = Eksen
Açıklama: 'Friction compensation' işlevselliği opsiyonu aktif değil.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
- Opsiyonu satın alın
- 'Friction compensation' işlevselliği aktivasyonu (MD32490 $MA_FRICT_COMP_MODE != 3/4 ve/veya MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE) sıfırlayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8027	Opsiyon '%1<OPTNX>' aktif değil
Parametre:	%1 = Opsiyon kısa tanımı
Açıklama:	'Grinding Advanced' işlevselliği opsiyonu aktif değil.
Reaksiyon:	Bu kanalda NC start blokajı Alarm Ekranı
Çözümü:	Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. - Opsiyonu satın alın - 'Grinding Advanced' işlevselliğini devre dışı bırakın - Fonksiyon kapsamı 'Grinding Advanced': Silindir hatasını dengeleme
Program devamı:	Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8028	Eksen %1: '%2<OPTNX>' opsiyonu aktif değil
Parametre:	%1 = Eksen
Açıklama:	'Sallama telafisi' fonksiyonuna yönelik opsiyon ayarlanmadı
Reaksiyon:	Bu kanalda NC start blokajı Alarm Ekranı
Çözümü:	Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. - Opsiyonu satın alın - Sallama telafisi' (MD37310 $MA_NOCO_INPUT_AX_1, MD37320 $MA_NOCO_INPUT_AX_2, MD37330 $MA_NOCO_INPUT_AX_3) fonksiyonu aktifleştirmesini geri alın
Program devamı:	RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8029	[Kanal %1:] Blok %2 çarpışmadan kaçınma çok fazla kanal gerektiriyor. %3 gerekli, %4 yapılandırıldı.
Parametre:	%1 = Kanal numarası %2 = Grup numarası , etiket %3 = Gerekli kanalların sayısı %4 = Yapılandırılan kanalların sayısı
Açıklama:	Çarpışma modeli, OD19840 $ON_NUM_COLLISION_CHANNELS seçenek verilerinde yapılandırılandan daha fazla kanal kullanır.
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	Lütfen yetkili personeli / servisi haberdar edin. - Çarpışmadan kaçınmak için ek kanal seçenekleri satın alın - Çarpışma modelini daha az kanala indirgeyin
Program devamı:	RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8030	[Kanal %1:] Satır %2 Opsiyon '%3 eksenden fazla enterpolasyon' set edilmemiş
Parametre:	%1 = Kanal numarası %2 = Grup numarası , etiket %3 = İzin verilen eksen sayısı
Açıklama:	Enterpolasyon grubunda programlanan eksen sayısı izin verilen enterpolasyonlu eksen sayısını aşıyor.
Reaksiyon:	Interpreter stop Bu kanalda NC start blokajı Arayüz sinyalleri atanır. Alarm Ekranı
Çözümü:	Parça programında kontrol ünitesinin yapısına uygun olan maksimum sayıda ekseni programlayın veya diğer eksenleri seçenekler üzerinden onaylayın.
Program devamı:	RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8031 **[Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3: Eksenin IPO işlevelliği yok**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen, mil numarası

Açıklama: Ek eksen/Yardımcı işmili olarak tanımlanan bir eksen/işmili (bakınız MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) enterpolasyon ekseni olarak çalıştırılmalıdır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Enterpolasyon ekseni olarak eksenin tanımlanması (bakınız MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) veya parça programını değiştirme

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8037 **Eksen %1: APC opsiyonu '%2<OPTNX>' ayarlanmadı**

Parametre: %1 = Eksen
%2 = Opsiyon tanımı

Açıklama: Sürücüde ilgili opsiyon atanmamış olmasına rağmen altıdan fazla akım set değer filtresi etkinleştirilmiş

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: - Opsiyonu satın al
- "Advanced Positioning Control' (APC) fonksiyonunu sürücüde devre dışı bırakın
- Sürücüde maksimum altı akım set değer filtresi ayarlayın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8040 **MD %1 geri alındı, ilgili opsiyon set değil**

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı

Açıklama: Bir opsiyon üzerinden kilitlenen bir makine datası atanmıştır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Opsiyon ardıl donanımı için öakine üreticinize ya da SIEMENS AG'nin A&D MC satış personeline başvurunuz.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

8041 **Eksen %1: MD %2, ilgili opsiyon yeterli değil**

Parametre: %1 = Eksen numarası
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı

Açıklama: Opsiyon datasında belirtilen eksen sayısı aşıldı.
İlgili makine datasında opsiyona ait fonksiyonun izin verdiğinden daha fazla eksen seçili.
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla yeniden projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil)

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
- Opsiyon verilerini arttırın
- Eksen sayısını düşürün

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8042 Opsiyon '%1<OPTNX>' aktif değil

Parametre: %1 = Opsiyon kısa tanımı

Açıklama: Lütfen yetkili personeli / servisi haberdar edin.
Onaylanmamış bir opsiyon kullanıldı
İşlemin yürütülmesi için belirtilen veya eşdeğerde bir opsiyonun kullanılması gerekir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İşlemi sonlandırın, opsiyonu ekleyin.
Bunun için lütfen mevcut opsiyon verilerini ve/veya (mevcutsa) kumanda sisteminin lisans görüntüsünü karşılaştırın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

8043 '%1<OPTNX>' opsiyonu ayarlanmadı.

Parametre: %1 = Opsiyon kısa tanımı

Açıklama: 'Onaylanmamış bir opsiyon kullanıldı.
İşlemin yürütülmesi için belirtilen veya eşdeğerde bir opsiyonun kullanılması gerekir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Kanal hazır değil.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi haberdar edin.
İşlemi sonlandırın, opsiyonu ekleyin.
Bunun için lütfen mevcut opsiyon verilerini ve/veya (mevcutsa) kumanda sisteminin lisans görüntüsünü karşılaştırın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8045 'Sürücü öncelikli ESR aktivasyonu' opsiyonu set edilmemiş.

Açıklama: İlgili opsiyon set edilmemesine rağmen 'Durdurma ve geri çekme (ESR) fonksiyonu etkinleştirilmiş.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: - Opsiyonu satın al
- 'Durdurma ve geri çekme (ESR)' fonksiyonunu sürücüde devre dışı bırakın.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8046 '%1<OPTNX>' opsiyonu ayarlanmadı.

Parametre: %1 = Opsiyon kısa tanımı

Açıklama: Onaylanmamış bir opsiyon kullanılıyor
İşlemin yürütülmesi için belirtilen veya eşdeğerde bir opsiyonun kullanılması gerekir.
"Ani hareket" opsiyonuna ilişkin bilgi:
Hareket halindeki eksenlerde, $AA_DESVAL_FILTERS_SELECT ile filtre zincirleri hedef konumları arası geçiş sadece opsiyonun ayarlanmış olduğu durumlarda mümkündür.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi haberdar edin.
İşlemi sonlandırın, opsiyonu ekleyin.
Bunun için lütfen mevcut opsiyon verilerini ve/veya (mevcutsa) kumanda sisteminin lisans görüntüsünü karşılaştırınız
"Ani hareket" opsiyonuna ilişkin bilgi':
$AA_DESVAL_FILTERS_SELECT ile filtre zincirlerin hedef konumları arası geçişi ya eksenler durur vaziyetteyken yapın ya da eksenler hareket halindeyken geçiş yapma opsiyonunu ayarlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8050 'SPL girişleri/çıkışları' endeks sınırı aşıldı. MD %1[%2] doğru değil

Parametre: %1 = MD tanımlayıcı
%2 = MD alan dizini

Açıklama: SPL giriş / çıkışlarının erişim endeksi aşıldı. Olası nedenler:
- Belirtilen makine verisindeki değer yanlış ayarlandı.
Değeri, izin verilen maksimum değeri aşan makine verileri, alarm parametrelerinde gösterilir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Gösterilen makine datası düzeltilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8052 Sürücü: Gerekli %1<DRVLICPANX> opsiyonu sayısı %2

Parametre: %1 = Sürücü, opsiyon tanıtıcısı / MLFB
%2 = Sürücü, Opsiyon değeri

Açıklama: Sürücü opsiyonu aktif edilmedi veya aktif edilen sürücü opsiyonlarının sayısı aşıldı

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
- Sürücü opsiyonunu sıfırlayın
- Opsiyon satın alın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8053 Sürücü: Opsiyon %1 bilinmiyor

Parametre: %1 = Sürücü, opsiyon Id

Açıklama: Sürücü opsiyonu bilinmiyor

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
- Sürücü opsiyonunu sıfırlayın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8055 İşleme kanallarının kurulumu sırasında hata: Sebep %1, Ek bilgi1 %2 (Ek bilgi2 %3)

Parametre: %1 = Nedeni

%2 = Ek bilgi

%3 = Ek bilgi

Açıklama: İşleme kanalları yapılandırılırken bir hata oluştu. Neden olarak şunlar tespit edildi:

1 - MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED kullanılarak hem bir işleme hem de elleçleme kanalına izin verilenden daha fazla eksen atanmıştır. Ek bilgi1 etkilenen eksenlerin sayısını, ek bilgi2 izin verilen azami sayıyı içerir.

2 - İşleme kanallarının etkinleştirilmesi ile bağlantılı olarak, sistemdeki izin verilen aktif eksen sayısı aşıldı. Ek bilgi1, etkinleştirilebilecek azami eksen sayısını içerir.

3 - Bir kanal, işleme kanalı olarak bildirildi ve izin verilen eksen sayısından fazlası etkinleştirildi. Ek bilgi1 kanal numarasını, Ek bilgi2 izin verilen azami eksen sayısını içerir.

4 - Bir kanal, işleme kanalı olarak bildirildi ve izin verilen iş mili sayısından daha fazlası etkinleştirildi. Ek bilgi1 kanal numarasını, Ek bilgi2 azami iş mili sayısını içerir.

5 - İşleme kanallarında toplam olarak izin verilen eksen sayısı aşıldı. Ek bilgi1, tüm işleme kanallarında toplamda bildirilebilecek azami eksen sayısını içerir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personele / servise haber verin.

1 - Kanala özgü MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN makine verilerinde kanalı işleme kanalı olarak tanımlayın veya karşılık gelen ekseni iki kanaldan birinden çıkartın.

2 - Kanala özgü MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED makine verilerinde kanalların etkinliğini kaldırın veya opsiyon üzerinden ilave işleme kanallarını onaylayın.

3 - Kanala özgü MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN kanalı işleme kanalı olarak tanımlayın veya kanaldaki etkin eksenlerin sayısını düşürün.

4 - Kanala özgü MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN kanalı işleme kanalı olarak tanımlayın veya kanaldaki iş millerinin sayısını düşürün.

5 - Kanala özel MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED'de, ilgili kanallardaki eksenlerin etkinliğini kaldırın.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8060 CNC kilit fonksiyonu: Talep işlenemiyor: neden %1

Parametre: %1 = Nedeni

Açıklama: CNC blokaj fonksiyonunun başlatma koşulları sağlanmadı.

Neden olarak şu durum tespit edildi:

1 - Saat ayarlanmamış.

2 - Opsiyon biti devre dışı.

3 - Kumanda tipi desteklenmiyor.

4 - PLC projesi desteklenmiyor.

5 - Lisans mevcut değil.

6 - MD17300 $MN_CNC_LOCK_WARNING_TIME sıfıra eşit.

7 - Önceki iş emri hala işleniyor.

11 - LockSet dosyası bulunamadı.

12 - LockSet dosyası okunamıyor.

13 - LockSet dosyasının versiyonu desteklenmiyor.

14 - CF kart numarası tanınmıyor.

15 - Blokaj tarihi geçersiz.

16 - Donanım seri numarası tanınmıyor.

31 - Güncel moda izin verilmiyor.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8061 **CNC kilitleme fonksiyonu güncellenemiyor: neden %1 .**

Parametre: %1 = Nedeni

Açıklama: Aktif CNC blokaj fonksiyonunun istenen güncellemesi reddedildi:
Neden olarak şu durum tespit edildi:
1 - Saat ayarlanmamış.
2 - Opsiyon biti devre dışı.
4 - PLC projesi desteklenmiyor.
5 - Lisans mevcut değil.
6 - MD17300 $MN_CNC_LOCK_WARNING_TIME sıfıra eşit.
7 - Önceki iş emri hala işleniyor.
11 - LockSet dosyası bulunamadı.
12 - LockSet dosyası okunamıyor.
13 - LockSet dosyasının versiyonu desteklenmiyor.
14 - CF kart numarası tanınmıyor.
15 - Blokaj tarihi geçersiz.
16 - Donanım seri numarası tanınmıyor.
21 - OEM anahtarı doğru değil.
22 - PLC projesi değiştirildi.
31 - Güncel moda izin verilmiyor.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8062 **CNC kilitleme fonksiyonu: Fonksiyonun yürütülmesi kesintiye uğradı: neden %%1**

Parametre: %1 = Nedeni

Açıklama: Önceden aktif olan CNC blokaj fonksiyonunun iş akışı etkilendi.
Neden olarak şu durum tespit edildi:
1 - CF kartı değiştirildi.
2 - Donanım değiştirildi.
3 - PLC projesi değiştirildi.
4 - PLC yanlış bir OEM anahtarını bildiriyor.
5 - Fonksiyon verileri yetkisiz olarak değiştirildi.
6 - PLC projesi desteklenmiyor.
NC başlatma kilitli.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen kontrolü eski durumuna geri getirin.
Eğer bu yapılamazsa, lütfen yetkili personeli/servis departmanını bilgilendirin ve CNC kilitleme fonksiyonunu yeniden aktif duruma getirin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8063 **CNC kilitleme fonksiyonu: %1 günden daha kısa bir sürede kilitleme tarihine ulaşılacaktır!**

Parametre: %1 = Kalan üretim günü sayısı

Açıklama: Kilitleme tarihi için bu makinenin konfigürasyonunun çalıştırılması anlaşmalarına uygun biçimde bir hatırlatıcı yayınlanır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

8064 **CNC kilitleme fonksiyonu: Kilitleme tarihine ulaşıldı, bir NC başlatma mümkün değildir!**

Açıklama: Bu makinenin çalıştırılması anlaşmalarına uygun biçimde kilitleme tarihine ulaşıldı.
NC başlatma kilitlendi.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8065 **CNC kilit fonksiyonu: Lütfen tarihi/saati doğru ayarlayın!**

Açıklama: Aktif CNC blokaj fonksiyonu sırasında tarih/saat için hatalı ayarlar tespit edildi.
NC başlatma kilitli.
Saat mutlaka kumanda sistemi kapatılmadan önce düzeltilmelidir. Aksi takdirde Alarm 8064 "CNC blokaj fonksiyonu: Blokaj tarihine ulaşıldı, NC başlatma mümkün değil!" nedeniyle sürekli blokaj gerçekleşir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen tarihi/saati doğru ayarlayın.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8066 **CNC kilitleme fonksiyonu: Tarihin değiştirilmesi kalan çalışma süresini kısalttı.**

Açıklama: CNC kilitleme fonksiyonunun aktif edilmesi, kontrol tarihini öne getirdi. Bu nedenle kilitleme tarihine ulaşılıncaya kadar olan zaman kısaldı.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Kontrol tarihi kapatma/açma öncesinde sıfırlanabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

8067 **CNC kilitleme fonksiyonu: Bir sistem alarmı oluştu: neden %1**

Parametre: %1 = Nedeni

Açıklama: CNC kilitleme fonksiyonu sorunlar buldu:
1 - Dahili arayüz 1
X - Dahili arayüz X

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8080 **Lisans anahtarı belirlenmeden %1 opsiyon aktifleştirildi**

Parametre: %1 = Lisanslı olmayan opsiyonların sayısı

Açıklama: Bir veya birden fazla opsiyon belirlenmiştir ancak opsiyonların başvurusuna yönelik lisans anahtarı girilmemiştir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Bir lisans anahtarını Internet üzerinden http://www.siemens.com/automation/license adresi altında oluşturun ve kullanım alanında "Kullanıma alım" fonksiyon (HSK) "Lisanslar" alanına girin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

8081 Lisans anahtarı tarafından lisanslandırılmayan %1 opsiyon belirlendi.

Parametre: %1 = Lisanslı olmayan opsiyonların sayısı

Açıklama: Bir veya birden fazla opsiyon belirlenmiştir bunlar girilen lisans anahtarı ile lisanslandırılmamıştır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Yeni lisans anahtarını Internet üzerinden http://www.siemens.com/automation/license adresi altında oluşturun ve kullanım alanında "Kullanıma alım" fonksiyon (HSK) "Lisanslar" alanına girin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

8082 Yanlış bir lisans anahtarı üç kere girildi, yeni bir girişten önce sistemi kapatıp açın

Açıklama: Lisans anahtarı en az üç kez yanlış girilmiştir. Bir sonraki giriş öncesinde bir POWER-ON gereklidir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: NCK Power On uygulayın ve Lisans anahtarını yeniden (doğru) girin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

8083 Geçerli lisansa sahip olmayan aktarım sınırlı sistem yazılımı

Açıklama: Dışa aktarımı sınırlı bir sistem yazılımının çalıştırılması için özel bir bellek kartının yanı sıra özel lisans anahtarı da gereklidir.

Reaksiyon: Interpreter stop

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili bellek kartının kontrol ünitesinde bulunduğundan emin olun. Dışarı aktarılması kısıtlanmış sistem yazılımı için internet aracılığıyla http://www.siemens.com/automation/license adresinden bir lisans anahtarı üretin ve bu lisans anahtarını (HSK) "Lisanslar" fonksiyonu altında bulunan "Devreye Alma" işletim alanına girin.

Not:

Eğer bu alarm arızalı bir bellek kartı değiştirildikten sonra oluşursa, lütfen aşağıdakileri inceleyin:

SINUMERIK 840D sl için geçerli ihracat düzenlemeleri kapsamında, arızalı bir bellek kartın yerine sadece aşağıdaki MLBF'ler kullanılabilir:

6FC58xx-1XG##-#YA0

6FC58xx-1XG##-#YA8

Bu bellek kartlarında, dışa aktarımı kısıtlı sistem yazılımının kurulumunun yapılması ve işletmeye alınmasına izin verecek lisans anahtarları önceden yüklenmiştir.

Bir yazılım görüntüsünün bellek kartına yazılmasından önce bu lisans anahtarını yedekleyin ve ardından anahtarı geri yükleyin.

Eğer yedekleme yapmayı unutursanız, http://www.siemens.com/automation/license adresi aracılığıyla bellek kartınıza orijinal lisans anahtarını geri yükleyebilirsiniz.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8084 %1. Test lisans periyodu aktif. Kalan süre %2 s

Açıklama: Bir test periyodu başlatıldı. Bu süre zarfında, satın alınmış olduğunu ispatlamak için bir lisans anahtarı gerektiren bir veya daha fazla seçenek ayarlanabilir.

Maksimum 6 test periyodu mümkündür; bir test periyodu, kontrol sisteminin çalışma süresinin maksimum 150 saati (daha büyük kontrol modelleri için 3000 saate kadar) olabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: http://www.siemens.com/automation/license altında internet üzerinden yeni bir lisans anahtarı oluşturun ve "İşletime alma" kumanda alanında, (HSK) "Lisans" fonksiyonunu girin.

"İşletime alma" kumanda alanında, (HSK)"Lisans" fonksiyonunu girin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

8085 %1. Test lisansının periyodu sona erdi

Açıklama: Bir test süresi doldu.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: http://www.siemens.com/automation/license altında internet üzerinden yeni bir lisans anahtarı oluşturun ve "İşletime alma" kumanda alanında, (HSK) "Lisans" fonksiyonunu girin.

"İşletime alma" kumanda alanında, (HSK)"Lisans" fonksiyonunu girin.

Bir diğer test periyodunu etkinleştirin

Bir lisans anahtarı gereken opsiyonları sıfırlayın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

8086 Test ve gösteri makinesi

Açıklama: Bu kontrolcü, test ve gösteri amacıyla bir test lisansıyla çalıştırılır.

Lisans nedenlerinden dolayı, bu makineyi üretim sürecinde kullanamayabilirsiniz.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: http://www.siemens.com/automation/license altında internet üzerinden yeni bir lisans anahtarı oluşturun ve "İşletime alma" kumanda alanında, (HSK) "Lisans" fonksiyonunu girin.

"İşletime alma" kumanda alanında, (HSK)"Lisans" fonksiyonunu girin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

8089 'Takım ofseti seçimi' fonksiyonu mümkün değil

Açıklama: Güncel seçenekler takım ofsetine izin vermiyor.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Takım ofsetlerini kapatın veya

takım ofsetini düşük fonksiyon olarak içeren opsiyon paketini sıfırlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8090 CNC kilitleme fonksiyonu: Lisans bulunmuyor

Açıklama: CNC kilitleme fonksiyonu lisanslı değil.

Bir test lisansı kabul edilemez.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Yeni lisans anahtarını Internet üzerinden http://www.siemens.com/automation/license adresi altında oluşturun ve kullanım alanında "Kullanıma alım" fonksiyon (HSK) "Lisanslar" alanına girin

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

8100 [Kanal %1:] Satır %2: Fonksiyon olanaklı değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: - Ambargo kuralları nedeniyle mümkün değil:

- 1. Senkronize faaliyetler: İlerleme hızı, Override ve eksenel ofsetlerin senkronizasyon faaliyetlerinden ($AA_VC, $AC_VC, $AA_OVR, $AA_VC ve $AA_OFF) yazılmasının yanı sıra devamlı işleme (Continuous Dressing) grupta sadece bir kez programlanabilir.

- 2. Gelişmiş ölçüm: 'döngüsel ölçüm' (MEAC) ve 'senkron faaliyetten ölçüm' mümkün değildir.

- 3. Eksen enterpolasyonu: Birbirine enterpole edilen eksenlerin sayısı 4'ü geçmemelidir. Bu eksenlerin "DO POS[X]=$A..." "DO FA[X]=$A..." senkronize faaliyetleri ile senkronize bağlantıyı da içermektedir..

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8101 [Kanal %1:] Grup %2 Fonksiyon %3 Opsiyon '%4<OPTNX>' belirlenmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Fonksiyon adı
%4 = Opsiyon kısa tanımı
Açıklama: Opsiyon kademesi, istenen işlev için belirlenmemiştir:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servis departmanını bilgilendirin.
- Opsiyon satın alın.
- Çarpışma önleme işlevselliğinin etkileştirilmesi (MD19830 $ON_COLLISION_MASK makine verilerini ayarlayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8102 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Fonksiyon mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
Açıklama: - Ambargo kuralları nedeniyle mümkün değil:
- 1. Senkron faaliyetleri: Ön besleme, Override ve eksenel Offsetlerin senkronizasyon faaliyetlerinden yazılması ($AA_VC, $AC_VC, $AA_OVR, $AA_VC ve $AA_OFF) aynı zamanda devamlı işleme sadece bir kez blokta programlanabilir.
- 2. Gelişmiş ölçüm: 'döngüsel ölçüm' (MEAC) ve 'senkronizasyondan ölçüm' mümkün değildir.
- 3. Eksen enterpolasyonu: Birbirine enterpole edilen eksenlerin sayısı 4'ü geçmemelidir (bunun için eksenlerin senkronik faaliyetler ile senkronik yönlendirmesi de sayılmaktadır "DO POS[X]=$A..." "DO FA[X]=$A...").
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8122 [Kanal %1:] Grup %2 Slave eksen/mil %3 Generic coupling opsiyonu CP-STATIC gereklidir (Tip %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Klvz.eksen
%4 = Opsiyon tipi
Açıklama: İstenilen fonksiyon için CP-STATIC opsiyon kademesi gereklidir. Olası nedenleri:
- Müsaade edilenden daha fazla opsiyon tipinin bağlantısı oluşturuldu.
- Bir veya birden fazla bağlantının fonksiyon kapsamı serbes bırakılmadı.
Belirtilen slave mil ile ilgili generic coupling aşağıdaki opsiyon tipindendir:
- 1: Örtüşen hareketlerin olmadığı |1:1| bağlantı faktörlü COUP

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Yeterli opsiyon kademesi (CP-STATIC) satın alın.
- Opsiyon tipinin aynı anda aktif olan bağlantı sayısını azaltın.
- Sadece açılan fonksiyon kapsamını kullanın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8124 [Kanal %1:] Grup %2 Slave eksen/mil %3 Generic coupling opsiyonu CP-BASIC gereklidir (Tip %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Klvz.eksen
%4 = Opsiyon tipi

Açıklama: İstenilen fonksiyon için CP-BASIC opsiyon kademesi gereklidir. Olası nedenleri:
- Müsaade edilenden daha küçük veya opsiyon tipine eşit opsiyon tipi bağlantıları oluşturuldu.
- Bir veya birden fazla couple için, müsaade edilen master eksen sayısı aşıldı.
- Bir veya birden fazla kavramanın fonksiyon kapsamı açılmadı.
- Senkron mili için (bağlantı faktörü |1:1|) örtüşme mümkün değildir.
- Eğri tablosu fonksiyonu (opsiyon tipi 2'ye eşdeğerdir) açılmadı.

Belirtilen slave eksen/mil ile ilgili generic coupling aşağıdaki opsiyon tipindendir:
- 0: TRAIL (BCS'de)
- 1: Örtüşen hareketlerin olmadığı |1:1| bağlantı faktörlü COUP
- 2: TRAIL ve LEAD, MCS içerisinde, senkron eylemlerde, millerde ve dairesel eksenlerde de karışıktır, COUP

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Yeterli opsiyon kademesi (CP-STATIC) satın alın.
- Opsiyon tipinin aynı anda aktif olan coupling sayısını azaltın.
- Sadece açılan fonksiyon kapsamını kullanın.
- Senkron işmillerinin örtüşen programı yok

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8126 [Kanal %1:] Grup %2 Slave eksen/mil %3 Generic coupling opsiyonu CP-COMFORT gereklidir (Tip %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Klvz.eksen
%4 = Opsiyon tipi

Açıklama: İstenilen fonksiyon için CP-COMFORT opsiyon kademesi gereklidir. Olası nedenleri:
- Müsaade edilenden daha küçük veya opsiyon tipine eşit opsiyon tipi bağlantıları oluşturuldu.
- Bir veya birden fazla coupling için, müsaade edilen master eksen sayısı aşıldı.
- Bir veya birden fazla coupling fonksiyon kapsamı açılmadı.
- Senkron işmili için (bağlantı faktörü |1:1|) örtüşme mümkün değildir.
- Eğri tablosu fonksiyonu (opsiyon tipi 2'ye eşdeğerdir) açılmadı.

Belirtilen slave eksen/işmili ile ilgili generic coupling aşağıdaki opsiyon tipindendir:
- 0: TRAIL (BCS'de)
- 1: Örtüşen hareketlerin olmadığı |1:1| coupling faktörlü COUP
- 2: TRAIL ve LEAD, MCS içerisinde, senkron aksiyonlarda, işmillerinde ve dairesel eksenlerde mümkündür COUP
- 3: 3mastereksene kadar CP bağlantıları (eğri tablosu olmadan) senkron eylemlerde, millerde ve eksenlerde de mümkündür

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:
- Yeterli opsiyon kademesi (CP-COMFORT) satın alın.
- Opsiyon tipinin aynı anda aktif olan coupling sayısını azaltın.
- Coling başına olan master eksen sayısını azaltın.
- Sadece açılan fonksiyon kapsamını kullanın.
- Senkron işmillerinin örtüşen programı yok

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8128 [Kanal %1:] Grup %2 Slave eksen/mil %3 Genel coupling opsiyonu CP-EXPERT gereklidir (Tip %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Klvz.eksen
%4 = Opsiyon tipi

Açıklama: İstenilen fonksiyon için CP-EXPERT opsiyon kademesi gereklidir. Olası nedenleri:
- Müsaade edilenden daha küçük veya opsiyon tipine eşit opsiyon tipi coupling oluşturuldu.
- Bir veya birden fazla coupling için, müsaade edilen master eksen sayısı aşıldı.
- Bir veya birden fazla coupling opsiyonu açılmadı.
- Senkron işmili için (coupling faktörü |1:1|) örtüşme mümkün değildir
- Eğri tablosu fonksiyonu (opsiyon tipi 2'ye eşdeğerdir) açılmadı.

Belirtilen slave eksen/işmili ile ilgili generic coupling aşağıdaki opsiyon tipindendir:
- 0: TRAIL (BCS'de)
- 1: Örtüşen hareketlerin olmadığı |1:1| coupling faktörlü COUP
- 2: TRAIL ve LEAD, MCS içerisinde, senkron eylemlerde, millerde ve dairesel eksenlerde de karışıktır, COUP
- 3: 3mastereksene kadar CP coupling (eğri tablosu olmadan) senkron eylemlerde, millerde ve eksenlerde de karışıktır
- 4: 5mastereksene kadar CP coupling senkron aksiyonlarda, millerde ve eksenlerde de karışıktır, kademeler mümkündür

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:
- Yeterli opsiyon kademesi (CP-EXPERT) satın alın.
- Opsiyon tipinin aynı anda aktif olan coupling sayısını azaltın.
- Coupling başına olan master eksen sayısını azaltın.
- Sadece açılan fonksiyon kapsamını kullanın.
- Senkron işmillerinin örtüşen programı yok

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

8130 [Kanal %1:] Grup %2 Slave eksen/işmili %3 Generic coupling fonksiyonu mümkündür (Tip %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Klvz.eksen
%4 = Opsiyon tipi

Açıklama: Generic coupling istenilen fonksiyonunun uygulaması bu sistemde mümkün değildir. Olası nedenleri:
- Müsaade edilenden daha küçük veya opsiyon tipine eşit coupling oluşturuldu.
- Bir veya birden fazla coupling için, müsaade edilen master eksen sayısı aşıldı.
- Bir veya birden fazla coupling fonksiyon kapsamı açılmadı.
- Senkron işmili için (Coupling faktörü |1:1|) örtüşme mümkün değildir
- Eğri tablosu fonksiyonu (opsiyon tipi 2'ye eşdeğerdir) açılmadı.

Belirtilen slave eksen/işmili ile ilgili generic coupling aşağıdaki opsiyon tipindendir:
- 0: TRAIL (BCS'de)
- 1: Örtüşen hareketlerin olmadığı |1:1| Coupling faktörlü COUP
- 2: TRAIL ve LEAD, MCS içerisinde, senkron aksiyonlarda, işmillerinde ve dairesel eksenlerde de karışıktır, COUP
- 3: 3 master eksene kadar CP coupling (eğri tablosu olmadan) senkron aksiyonlarda, işmillerinde ve eksenlerde de mümkündür
- 4: 5 master eksene kadar CP coupling senkron aksiyonlarda, işmillerinde ve eksenlerde de mümkündür, kademeler mümkündür

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:
- Opsiyon tipinin aynı anda aktif olan coupling sayısını azaltın.
- Bağlantı başına olan master eksen sayısını azaltın.
- Sadece açılan fonksiyon kapsamını kullanın.
- Senkron işmillerinin örtüşen programı yok

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

9000 El çarkı %1 arızalı

Parametre: %1 = El çarkı numarası

Açıklama: Sadece PROFIBUS/PROFINET:
PROFIBUS / PROFINET el çarkı devre dışı kalmıştır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: PROFIBUS / PROFINET el çarkına giden bağlantıyı tekrar oluşturun

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10203 [Kanal %1:] Referans almadan NC-Start (Aksiyon=%2<ALNX>)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: NC-Start MDA veya AUTOMATIC modunda kumanda edilir ve en az bir referans yükümlü eksen referans noktasına erişmemiştir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Kanala özel MD 20700 $MC_REFP_NC_START_LOCK (Referans noktası olmadan NC-Start) eksenin NC -Start öncesinde referanslandırılması gerekliliğine veya aksine karar verilebilir. Referanslandırma başlangıcı kanala ya da eksene özel tetiklenebilir.

Kanala özel referans noktası süreci: Bağlantı yerleri sinyalinin artan kenarı DB3200 DBX1.0 (Referanslandırmayı etkinleştir) kanalın eksenlerini sıralı olarak başlatacak, eksene özel MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR (kanala özel referanslandırma eksen sıralaması) alanında belirtilen bir otomatik süreç başlatacaktır. 0: Eksen kanala özel referanslandırma alanında değil, ancak NC start için referanslandırılmış olmalıdır, -1: Eksen kanala özel referanslandırma alanında değil, ancak NC start için referanslandırılmak zorunda değildir, 1-8: Kanala özel referanslandırma için Start sıralaması (aynı Numarada aynı anda başlama), 1-31: CPU tipi

Eksene özel referanslandırma: Eksene özel MD34010 $MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (Eksi yönde referans noktasına hareket) hareket yönünü ifade eden yön tuşuna basma.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10204 [Kanal %1:] Referans noktasız kullanıcı aksiyonu münkün değil (dâhili aksiyon=%2<ALNX>)

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = dâhili aksiyon numarası/dâhili aksiyon adı

Açıklama: Belirli bir kullanıcı aksiyonun uygulanması talep edildi, bu durum (gerekli ise farklı) dâhili bir aksiyona neden olmaktadır. Bu dâhili aksiyon için zorunlu referanslı en az bir eksen referans noktasına erişmedi.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen referans gerektiren eksenler için referans girin.

Şayet kullanıcı aksiyonu dâhili aksiyon olarak bir NC-Start'ı gerektiriyorsa, kanala özel MD20700 $MC_REFP_NC_START_LOCK (referans noktası olmadan NC-Start'ı) üzerinden, eksene NC-Start'ından önce mi yoksa sonra mı referans girileceğine karar verilebilir. Şayet kullanıcı aksiyonu dâhili aksiyon olarak bir kullanıcı-ASUP-Start işlemini gerektiriyorsa, kanala özel MD20115 $MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP (referans noktası olmadan ASUP-Start işlemi) üzerinden, eksene ASUP-Start'ından önce mi yoksa sonra mı referans girileceğine karar verilebilir. Şayet kullanıcı aksiyonu dâhili aksiyon olarak bir Prog-Event-Start işlemi gerektiriyorsa, kanala özel MD20105 $MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK (referans noktası olmadan Prog-Event-Start işlemi) üzerinden, eksene Prog-Event-Start'ından önce mi yoksa sonra mı referans girileceğine karar verilebilir.

Referans atama işlemi kanala veya eksene özel şekilde tetilenebilir.

Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. Kanala özel MD20700 $MC_REFP_NC_START_LOCK (referans noktası olmadan NC-Start işlemi) üzerinden, eksen için NC-Start işleminden önce mi yoksa sonra mı referans atanacağına karar verilebilir. Referans atama işleminin başlatılması kanala veya eksene özel şekilde tetiklenebilir.

Kanala özel referans noktası hareket: DB3200 DBX1.0 (referans işlemi etkin) NC/PLC arabirim sinyalinin artan kenarı, otomatik bir süreci başlatmaktadır, bu otomatik süreç kanalın eksenlerini kanala özel MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR (Esken sıralaması, kanala özel referanslama) içinde belirtilen sırayla başlatmaktadır. 0: Eksen kanala özel ref. işlemine katılmıyor, fakat NC-Start işlemi için referanslı olmalıdır, -1: Eksen kanala özel fer. işlemine katılmıyor, fakat NC-Start için referanslı olmak zorunda değil, 1- 8: Kanala özel referans işlemi için start sırası (aynı numaradaı eşzamanlı start), 1- 31: CPU Tipi

Eksene özel referans işlemi: Eksene özel MD34010 $MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (eksi yönde referans noktasına sürmek) içindeki başlangıç hareketine denk olan yön tuşuna basın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10208 [Kanal %1:] Programa devamı etmek için NC-Start yapın

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Kumanda grup arama süreci sonrasında uygulanan hesaplama ile arzu edilen konumdadır. Şimdi NC start ile program başlatılabilir veya kaydet/Jog ile durum öncelikle değiştirilebilir.

Reaksiyon: Interpreter stop

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: NC Start düğmesine basın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10209 [Kanal %1:] Satır aramadan sonra dahili NC-Stop

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: NC Stop Alarm reaksiyonunu tetiklemeye hizmet eden dahili alarm.
Alarm aşağıdaki durumlarda devreye girer:
- MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE, Bit 0 == 1 ve arama süreci sonrasında son aksiyon bloğu ana süreçte değiştirilir. Alarm 10208 NC/PLC arayüz sinyaline bağlı olarak DB3200 DBX1.6 (PLC-Aksiyonu sonlandırıldı) etkinleştirilir.
- Arama süreci alarmı 10208 PI-Hizmetleri _N_FINDBL ile bastırılır (Parametrenin üçüncü dekadı „2“ ile beslenir). Alarm 10209 bir arama ASUP projelendirmesi olup olmadığına bağlı olarak (MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE, Bit 1) arama sürecinin sonuna veya ana süreçte son aksiyon bloğunun değişimine atanır

Reaksiyon: Interpreter stop
Alarmda NC stop

Çözümü: NC start (başlatma) ile programa devam edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10222 [Kanal %1:] Kanal-Kanal-İletişimi mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Kanal, kanal iletişiminin negatif onayını elde etmiştir, zira hedef kanal numarası bilinmemektedir. Örn. START(x) veya WAITE(x) ancak kanal x kurulmamıştır

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Bu olası dengesizlikler açısından bir uyarıdır. Herhangi bir onay talep edilmediğinde program çalışmaya devam eder

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10223 [Kanal %1:] Komut %2 henüz meşgul

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Durum adı

Açıklama: Kanal, kanal iletişimine dair bir olumsuz onay alır, zira bı komut öncesinde etkindir ay da henüz tamamlanmamıştır örn.: INIT (x, "ncprog") ancak kanal x için bir program seçim talebi maevcuttur.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Bu olası dengesizlikler açısından bir uyarıdır. Herhangi bir onay talep edilmediğinde program çalışmaya devam eder

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10225 [Kanal %1:] Komut kabul edilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Kanal uygulanamayacak bir komut aldı.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: RESET uygulayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10226 [Kanal %1:] Reset/Program sonu iptal edildi

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Reset veya program sonu esnasında bir hata oluştu, bu nedenle kanal işletime hazır duruma gelecek şekilde kumanda edilemiyor.
Bu durum örneğin, yorumlayıcı (interpreter) reset ve program sonu esnasında oluşan init-bloklarını işlerken bir hata bildirdiğinde ortaya çıkmaktadır.
Genelde başka alarmlar, tam olarak hangi sorunun söz konusu olduğunu göstermektedir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Kanal hazır değil.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Diğer alarmların işaret ettiği sorunu giderin ve yeniden RESET'e basın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10299 [Kanal %1:] Otomatik-Repos serbest bırakılmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Kanlad (işletim türü) fonksiyonu Auto-Repos seçilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Bu sadece bir uyarıdır

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10601 [Kanal %1:] Satır %2 Diş çekme sırasında satır sonu hızı sıfır

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bu alarm sadece birden fazla blok G33 ile birbirini takip ettiğinde gündeme gelir. Başka bir diş kesme bloğu takip etmesine rağmen belirtilen blokta blok limit hızı sıfırdır. Nedenleri şunlar olabilir:

- G9
- Hareket sonrası yardımcı fonksiyon
- Takip eden bloğun hareketinden önce yardımcı fonksiyon çıkışı
- Blokta pozisyonlandırılacak eksen

Reaksiyon: Interpreter stop

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC parça programını "Grup sonuna yönelik durma" G09 programlanmayacağı şekilde değiştirin.

Genel makine verisini MD11110 $MN_AUXFU_GROUP_SPEC [n] bir yardımcı fonksyon grubunun sunum zaman noktasının seçimi için "Hareket öncesi / sonrası yardımcı fonksiyon sunumu" konumundan "Hareket sırasında yardımcı fonksiyon sunumu" konumuna değiştirin.

Bit 5 = 1: Hareket öncesi yardımcı fonksiyon sunumu

Bit 6 = 1: Hareket sırasında yardımcı fonksiyon sunumu

Bit 7 = 1: Hareket sonrasında yardımcı fonksiyon sunumu

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10604 [Kanal %1:] Satır %2 Diş hatve artması çok yüksek

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Diş artımı eksenin yüklenmesine neden olur. Kontrol sırasında mil overrid %100 ile kabul edilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Lokal alarm reaksiyonu.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: İş milinin devir sayısını,, dişli artışını veya yol uzunluğunu parça programında düşürün.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10605 [Kanal %1:] Satır %2 Diş hatve azalması çok yüksek

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Diş azalımı dişli grubunda eksenin durmasına neden olur

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Lokal alarm reaksiyonu.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Dişli artımındaki düşüşü veya yol boyunu parça programında düşürün.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10610 [Kanal %1:] Eksen %2 durmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir eksen/ Mil POSA/SPOSA talimatı ile birden fazla NC grubuna pozisyonlandırılmıştır. Programlanan hedef fonksiyona eksen/mil tekrar programlanmadan önce henüz erişilmemiştir ("Hassas ayrıntılı içerik"-penceresi).
Örneğin:
N100 POSA[U]=100
:
N125 X... Y... U... ; örn. U-Ekseni henüz N100'den hareket ediyor!

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını kontrol edin ve düzeltin (Grup sınırları üzerinde hareketin bu alanda mantıklı olup olmayacağı kontrolü). Eksenler için WAITP ya da miller için WAITS anahtar kelimesi ile grup değişimini tüm pozisyonlandırma eksenleri veya pozisyonlanacak miller de hedef pozisyonlarına erişinceya kadar engelleyin.
Eksenler için örnek:
N100 POSA[U]=100
:
N125 WAITP(U)
N130 X... Y... U...
Miller için örnek:
N100 SPOSA[2]=77
:
N125 WAITS(2)
N130 M6

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10620 [Kanal %1:] Satır %3 Eksen %2 Software son nokta şalteri %4 ulaşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket
%4 = Dizgi

Açıklama: İşlem hareketi sırasında, yazılım son şalterinin etkindir.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Tetikleme nedenine bağlı olarak aşağıdaki sorun giderme önlemleri uygulanmalıdır:
- El çarkı aşımı veya harici sıfır nokta kaydırma: Hareket aşımını geri alın ve program tekrarında kaçının / sınırlı tutun.
- Transformasyon: Ayarlanan/ programlanan sıfır noktası kaydırmaların kontrolü (güncel gövde). Değerler doğru olduğunda takım gerilimi (düzeni) program tekrarında aynı alarmı (yeni program kesintisi ile) önlemek için değiştirilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10621 [Kanal %1:] Eksen %2 yazılım limit şalteri %3%4'de duruyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Dizgi
%4 = Yazılım limit şalterinin ekseni sadece hareket halindeki eksenden farklılık durumunda sunulur.

Açıklama: Belirtilen eksen gösterilen yazılım son sınırında durmaktadır

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Yazılım limit şalteri için makine datalarını MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/ MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 ve MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 kontrol edin.

JOG işlem türünde yazılım limit şalterinden aşağı hareket edin.

Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.

Makine dataları:

Aksa özel arayüz sinyalleri: DB380x DBX1000.3 (2. Yazılım limit şalteri plus) ya da DB380x DBX1000.2 (2. Yazılım limit şalteri eksi) 2. yazılım limit şalterinin seçili olup olmadığını kontrol edin.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10622 [Kanal %1:] Blok %3 Eksen %2 aktif transformasyon ile yazılım limit şalterine %4 ulaştı

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

%3 = Grup numarası , etiket

%4 = Dizgi

Açıklama: Çapraz hareket sırasında, aktif transformasyon nedeniyle belirtilen yönde yazılım limit şalterinin ötesine geçileceği tespit edilmiştir.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Tetikleme nedenine bağlı olarak aşağıdaki sorun giderme önlemleri uygulanmalıdır:

- El çarkı aşımı veya harici sıfır nokta kaydırma: Hareket aşımını geri alın ve program tekrarında kaçının / sınırlı tutun.

- Transformasyon: Ayarlanan/ programlanan sıfır noktası kaydırmaların kontrolü (güncel gövde). Değerler doğru olduğunda takım gerilimi (düzeni) program tekrarında aynı alarmı (yeni program kesintisi ile) önlemek için değiştirilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10625 [Kanal %1:] Grup %3 Slave eksen/işmili %2 CP-SW-Limit-Stop ile %4

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

%3 = Grup numarası , etiket

%4 = Dizgi

Açıklama: Gösterilen yönde yazılım limit şalterini aşma tehlikesi bulunduğundan slave eksen/işmili durduruldu. MD30455 $MA_MISC_FUNCTION_MASK, Bit 11 ve CPMBRAKE'e bağlı olarak gerektiğinde komple coupling grubu yöne özgü olarak frenlendi.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Tetikleme nedenine bağlı olarak aşağıdaki sorun giderme önlemleri uygulanmalıdır:

- El çarkı aşımı veya harici sıfır nokta kaydırma: Hareket aşımını geri alın ve program tekrarında kaçının / sınırlı tutun.

- Transformasyon: Ayarlanan/ programlanan sıfır noktası kaydırmaların kontrolü (güncel gövde). Değerler doğru olduğunda takım gerilimi (düzeni) program tekrarında aynı alarmı (yeni program kesintisi ile) önlemek için değiştirilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10630 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 Çalışma alan sınırlaması %4 erişildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen, mil numarası
%4 = Dizgi (+ veya -)

Açıklama: Belirtilen eksen işlem alanı sınırını ihlal etmektedir. Bu önce ana harekette algılanır, zira ya transformasyon öncesinde minimum eksen değerleri tespit edilmemiştir veya fazla bir hareket söz konusudur.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Diğer hareketi programlayın veya fazla hareket uygulamayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10631 [Kanal %1:] Eksen %2 çalışma alanı sınırlamasında %3%4 duruyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen Mil
%3 = Dizgi (+ veya -)
%4 = İşlem alanı sınırlama ekseni Sadece hareket halindeki eksenden farklılık durumunda sunulur.

Açıklama: Belirtilen eksen JOG işletim türünde işlem alanı sınırına erişmektedir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Ayar verileri SD43420 $SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS ve SD43430 $SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS işlem alanı sınırı için kontrol edin.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10632 [Kanal %1:] Satır %2 eksen %3 koordinat sistemine özgü çalışma alanı sınırı %4'e ulaşıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen, mil numarası
%4 = Dizgi (+ veya -)

Açıklama: Girilen eksen koordinasyon sistemine özel çalışma alanı sınırlamasını engelliyor. Bu durum, ya transformasyon öncesi asgari eksen değeri tespit edilemediği ya da gizli bir hareket mevcut olduğundan ilk önce ana çalışma düzeninde tespit edildi.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Diğer hareketi programlayın veya fazla hareket uygulamayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10633 [Kanal %1:] Eksen %2 koordinat sisteminde özel çalışma alan sınırında bulunuyor %3%4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen Mil
%3 = Dizgi (+ veya -)
%4 = Koordinat sistemine özel işlem alanı sınırlamasının ekseni Sadece hareket halindeki eksenden farklılık durumunda sunulur.

Açıklama: Girilen eksen JOG çalışma tipinde koordinasyon sistemine özel olan çalışma alanı sınırlamasına ulaştı.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Koordinasyona özel çalışma alanı sınırlamasının $P_WORKAREA_CS_xx sistem parametresini kontrol edin.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10634 [Kanal %1:] Eksen %2 Takım yarı çap düzeltmesi Tip %3 çalışma alanı sınırlaması aktif değil, Nedeni: Takım yönlendirmesi eksene paralel değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen Mil
%3 = 0: BKS, 1: WKS / ENS

Açıklama: Belirtilen eksenin işlem alanı sınırlamasının takım yarıçap düzeltmesi dikkate alınmaz.
Nedeni: Takım oryantasyonu eksene paralel değildir (örn. aktif TollCarrier veya Trasformasyon nedeniyle)
Alarm JOG çalışma türünde bildirilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İşlem alanı sınırlaması için JOG çalışma türünde takım yarıçap düzeltmesi sadece eksene paralel takımda dikkate alınabilir.
Aktif transformasyonlar ve ToolCarrier bu fonksiyon için kapalı olmalıdır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10635 [Kanal %1:] Eksen %2 Takım yarı çap düzeltmesi Tip %3 çalışma alanı sınırlaması aktif değil,Nedeni: Freze veya delme takımı yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen Mil
%3 = 0: BKS, 1: WKS / ENS

Açıklama: Belirtilen eksenin işlem alanı sınırlamasının takım yarıçap düzeltmesi dikkate alınmaz.
Nedeni: Takım işleyici veya delici tipine uygun olmalıdır.
Alarm JOG çalışma türünde bildirilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İşlem alanı sınırlaması için JOG çalışma türünde takım yarıçap düzeltmesi sadece işleme veya delme takımlarında dikkate alınabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10636 [Kanal %1:] Eksen %2 Takım yarı çap düzeltmesi Tip %3 çalışma alanı sınırlaması aktif değil, Nedeni: Transformasyon aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen Mil
%3 = 0: BKS, 1: WKS / ENS

Açıklama: Belirtilen eksenin işlem alanı sınırlamasının takım yarıçap düzeltmesi dikkate alınmaz.
Nedeni: Transformasyon aktiftir
Alarm JOG çalışma türünde sunulur.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İşlem alanı sınırlaması için JOG çalışma türünde takım yarıçap düzeltmesi aktif transformasyonda dikkate alınamaz.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10637 [Kanal %1:] Eksen %2 Takım yarı çap düzeltmesi Tip %3 çalışma alanı sınırlaması aktif değil,Nedeni: Takım aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen Mil
%3 = 0: BKS, 1: WKS / ENS

Açıklama: Belirtilen eksenin işlem alanı sınırlamasının takım yarıçap düzeltmesi dikkate alınmaz.
Nedeni: Herhangi bir takım aktif değil
Alarm JOG çalışma türünde sunulur.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İşlem alanı sınırlaması için JOG çalışma türünde takım yarıçap düzeltmesi aktif takım olmadan dikkate alınamaz.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10650 [Kanal %1:] Hatalı Gantry-Makine datası Eksen %2 Hata No. %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen
%3 = Hata No.

Açıklama: Askıya özel eksenel makine verilerine yanlış bir değer girildi. Diğer bilgiler hata numarasından görünmektedir.
- Hata no. = 1 => ya yanlış bir askı ünitesi girildi veya takip eden esken tanımı yanlış.
- Hata no. = 2 => Kılavuz eksenin çoklu ön verisi

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Makine verilerini doğru ayarlayın:
MD37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0: Askı ekseni değil 1: Kılavuz ekseni bağlantısı 1 11: Takip ekseni bağlantısı 1 2: Kılavuz ekseni bağlantısı 2 12: Kılavuz ekseni bağlantısı 2 3: Kılavuz ekseni bağlantısı 3 13: Kılavuz ekseni bağlantısı 3

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

10651 [Kanal %1:] Gantry-Konfigürasyon hatası. Hata numarası %2

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Neden

Açıklama: Makine verileri ile ayarlanan askı konfigürasyonu hatalı. Askı ünitesi ve şikayet nedeni aktarım parametresinden alınabilir.
Aktarım parametresi aşağıdakilerden oluşur.
- %2 = Hata tanımı + ASkı ünitesi (XX).
- %2 = 10XX => Master ekseni tanımlanmamış.
- %2 = 20XX => Takip edecek eksen tanımlanmamış
- %2 = 30XX => MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN takip eden ekseni ve kılavuz ekseni içinde farklı içerikler
- %2 = 40XX => Askı eksenini farklı kanal veya NCU düzeni
- %2 = 50XX => Bu kanalda takip eden eksen tanımlanmamış
- %2 = 60XX => Master ekseninin farklı kanal düzeni
- %2 = 10000 => Takip eden eksen Geo eksendir
- %2 = 11000 => Takip eden eksen olarak karşık poz. ekseni hatası
- %2 = 12000 => Takip eden eksen olarak derleyici döngü ekseni hatası
- %2 = 13000 => Askı ekseni hatası mildir
- %2 = 14000 => Askı ekseni hatası Hirth dişlisidir

örn. hata no. 1001 = kılavuz ekseni deklare edilmemiş, Askı ünitesi 1.

Reaksiyon: NC hazır değil.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Makine verilerini doğru ayarlayın:
MD37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0: Askı ekseni yok
1: Kılavuz eksen bağlantısı 1
11: Takip eden eksen bağlantısı 1
2: Kılavuz eksen bağlantısı 2
12: Takip eden eksen bağlantısı 2
3: Kılavuz eksen bağlantısı 3
13: Takip eden eksen bağlantısı 3

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

10652 [Kanal %1:] Eksen %2 Gantry-İkaz sınırını aştı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen

Açıklama: Gantry ardıl ekseni MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING alanında öne sürülen uyarı sınırını aşmıştır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
1. Ekseni kontrol edin (mekanik kötü mü çalışıyor?)
2. MD yanlış ayarlandı (MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING). bu MD değişimleri RESET sonrası etkindir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10653 [Kanal %1:] Eksen %2 Gantry-Hata sınırı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen

Açıklama: Gantry ardıl ekseni MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR alanında öne sürülen hata sınırını (güncel değer toleransı) aşmıştır.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
1. Ekseni kontrol edin (Mekanik açıdan kötü çalışıyor?)
2. MD yanlış ayarlanmış, MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR. MD değiştirildiğinde POWER ON gereklidir.
Eksenler henüz referanslandırılmamışsa MD37130 $MA_GANTRY_POS_TOL_REF hata bildiriminin tetiklenme kriteri olarak geçerli olacaktır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10654 [Kanal %1:] Gantry birimi %2 senkronizasyon başlangıcını bekliyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Gantry ünitesi

Açıklama: Alarm bildirimi eksenler senkronizasyona hazır olduğunda görüntülenir. Gantry bağlantısı şimdi senkronize edilebilir. Kılavuz ve takip ekseni arasındaki gerçek değer farkı Gantry uyarı sınırından büyüktür MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING. Senkronizasyon NC/PLC arayüz sinyali ile DB380x DBX5005.4 (Gantry senkronizasyonunu başlat) başlatılmalıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Bakınız fonksiyon el kitabı özel fonksiyonlar, Gantry eksenleri (G1)

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10655 [Kanal %1:] Gantry Birimi %2 Senkron oluyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Gantry ünitesi

Açıklama: Alarm, MD37150 $MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit2 = 1 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Gantry grubu senkronize edilir edilmez mesaj kaybolur.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10656 [Kanal %1:] Eksen %2 Gantry-Takip ekseni dinamik olarak aşırı yüklü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen

Açıklama: Belirtilen Gantry ardıl ekseni dinamik yapıda aşırı yüklenmiştir, yani ardıl eksen kılavuz eksenini dinamik takip edemez.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Lokal alarm reaksiyonu.
Kanal hazır değil.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Gantry ardıl ekseninin eksenel makine verilerini Gantry kılavuz ekseni ile kıyaslayın

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

10657 [Kanal %1:] Eksen %2 gantry hata sınırı durumunda power OFF aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen

Açıklama: Gantry hata sınırı aşıldı konumunda (alarm 10653) kapatılmaktadır.
Hata sadece von MD37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR silinerek ya da
Gelişmiş denetim devre dışı bırakılarak (MD37150 $MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit0) giderilebilir

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
1. Mekanik eğriliği giderin
2. Ekseni kontrol edin (mekanik kötü mü çalışıyor?)
3. MD37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR silin veya gelişmiş denetimi devre dışı bırakın
4. MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR hatalı ayarlandı
   MD değiştirildiğinde POWER ON gereklidir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10658 [Kanal %1:] Eksen %2 izin verilmeyen eksen durumu %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası
%3 = Hata algılama ve Gantry-Unit

Açıklama: Hata algılama ve Gantry ünitesi

- 30XX => Gantry grubu, tüm Gantry eksenleri bir kanalda yer almadığından kapatılamaz.
- 40XX = Gantry grubu Gantry eksenleri farklı eksen konumlarına sahip olduklarından dolayı kapatılamaz,örn. PLC ekseni düzenlendiğinde,
- 50XX = Gantry grubu PLC talebi doğrultusunda kanalı değiştirilmelidir, yeni kanalda tüm Gantry eksenleri tanınmamaktadır.
- 60XX => Gantry grubu bir NC program talebi nedeniyle kanala alınmalıdır ancak kanal tüm Gantry eksenlerini tanımamaktadır.
- 70XX => Gantry-Grubu, en az bir Gantry ekseni için hareket mevcut olduğundan kapatılamaz.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Lokal alarm reaksiyonu.

Çözümü: Hata algılama:

- 30XX => Tüm Gantry-eksenlerini güncel kanala düzenleyin örn. değişim üzerinden
- 40XX => Tüm Gantry-grubu eksenlerini benzer bir eksen konumuna getirirn, örn. tüm eksenleri NC programına düzenleyin veya tüm eksenleri PLC ye düzenleyin.
- 50XX => Tüm Gantry-eksenlerini talep edilen kanala tanıtın
- 60XX => Tüm Gantry-eksenlerini talep edilen kanala tanıtın

:son

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10700 [Kanal %1:] Blok %2 NCK koruma alanı%3 otomatikte veya MDA ihlali mevcut

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Koruma alanı numarası

Açıklama: İş parçası ilişkili NCK koruma alanı ihlal ediliyor. Başka bir iş parçası ilişkili koruma alanının hala aktif olduğuna dikkat edilmelidir. İş parçası ilişkili koruma alanı, yeni NC başlatmasından sonra geçilebilir.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
SHOWALARM ve SETVDI reaksiyonları MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit20 ile gizlenemez.

Çözümü: Koruma alanı, yeni NC başlatmasından sonra geçilebilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10701 [Kanal %1:] Blok %2 Kanala özgü koruma alanı%3 otomatikte veya MDA ihlali mevcut

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Koruma alanı numarası

Açıklama: İş parçası ilişkili kanala özgü koruma alanı ihlal ediliyor. Başka bir iş parçası ilişkili koruma alanının hala aktif olduğuna dikkat edilmelidir. İş parçası ilişkili koruma alanı, yeni NC başlatmasından sonra geçilebilir.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
SHOWALARM ve SETVDI reaksiyonları MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit20 ile gizlenemez.

Çözümü: Koruma alanı, yeni NC başlatmasından sonra geçilebilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10702 [Kanal %1:] NCK koruma alanı %2 manuel işletimde ihlal edildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Koruma alanı numarası

Açıklama: İş parçası ilişkili NCK koruma alanı ihlal ediliyor. Başka bir iş parçası ilişkili koruma alanının hala aktif olduğuna dikkat edilmelidir. İş parçası ilişkili koruma alanı, yeni NC başlatmasından sonra geçilebilir.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Koruma alanı, yeni NC başlatmasından sonra geçilebilir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10703 [Kanal %1:] Kanala özgü koruma alanı %2 manuel işletimde ihlal edildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Koruma alanı numarası

Açıklama: İş parçası ilişkili kanala özgü koruma alanı ihlal ediliyor. Başka bir iş parçası ilişkili koruma alanının hala aktif olduğuna dikkat edilmelidir. İş parçası ilişkili koruma alanı, yeni NC başlatmasından sonra geçilebilir.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Koruma alanı, yeni NC başlatmasından sonra geçilebilir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10704 [Kanal %1:] Satır %2 Koruma alanı denetimi sağlanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir geometri ekseninin ilave hareketleri söz konusu, blok hazırlama esnasında bu hareketler dikkate alınamadı. Bu nedenle koruma alanlarının ihlal edilmeyeceği kesin değildir. Bu sadece başka bir tepkiye neden olmayan bir uyarı mesajıdır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ek hareket dahil geometri eksen hareketinin koruma alanlarını ihlal etmediğinden emin olun (yine de uyarı gelir) veya ek hareketleri hariç tutun

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10706 [Kanal %1:] NCK koruma alanına %2 eksen %3 ile manuel işletimde ulaşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Koruma alanı numarası
%3 = Eksenname

Açıklama: İş parçası ile ilgili NCK koruma alanına, belirtilen eksen ile ulaşılmıştır. Başka bir takımla ilgili koruma alanının hala etkin olduğunu unutmayın. İş parçası ile ilgili koruma alanı, PLC bir etkinleştirme sinyali verdiğinde geçilebilir.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Yetkili personele / servise bilgi verin. PLC'den onay sinyali verildikten sonra koruma alanı geçilebilir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10707 [Kanal %1:] Kanala özgü koruma alanına %2 eksen %3 ile manuel işletimde ulaşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Koruma alanı numarası
%3 = Eksenname

Açıklama: İş parçası ilişkili kanala özel koruma bölgesine belirtilen eksen ile ulaşılmıştır. Başka bir takımla ilgili koruma alanının hala etkin olduğunu unutmayın. İş parçası ile ilgili koruma alanı, PLC bir etkinleştirme sinyali verdiğinde geçilebilir.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Yetkili personele / servise bilgi verin. PLC'den onay sinyali verildikten sonra koruma alanı geçilebilir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

10720 [Kanal %1:] Satır %3 Eksen %2 Software son nokta şalteri %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket
%4 = Dizgi (+ veya -)

Açıklama: Programlanan yol eksen için anlık etkin yazılım son şalterine zarar vermektedir. Alarm parça program grubunun hazırlanmasında etkinleştirilir.
Eğer makine verileri -Bit MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0 ise, bu alarm, alar 10722 yerine çalar. Eğer makine tarihi -Bit MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11 ile belirlenmişse, yazılım son şalteri hatası için gelişmiş teşhis olasılığı sunulur. Çalıştırma ön koşulu ALUN* alarm dosyasının HMI içersinde mevcut olmasıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC programında pozisyonları kontrol edin ve düzeltin.
Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Makine dataları: Yazılım limit şalteri için makine datalarını MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS / MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 ve MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS / MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 kontrol edin.
Aksa özel arayüz sinyalleri: DB380x DBX1000.3 / .2 (2. Yazılım limit şalteri Artı/Eksi) 2. yazılım limit şalterinin seçili olup olmadığını kontrol edin.
O anki etkin sıfır noktası kaydırmasını güncel kenar üzerinden kontrol edin.
Bunun yanı sıra harici sıfır nokta kaydırmaları, üst üste gelen hareketler ($AA_OFF), , DRF ve transformasyonların bileşenleri kontrol edilmelidir

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10721 [Kanal %1:] Satır %3 Eksen %2 Software son nokta şalteri %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket
%4 = Dizgi (+ veya -)

Açıklama: Planlanan hareket eksen için şu anda etkili olan yazılım son şalterine zarar vermektedir.
Alarm kalkış ve reset gruplarında REPOS alanında hazırlık sırasında etkinleşecektir.
Bit MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0 makine verilerine bağlı olarak bu alarm, alarm 10723 yerine çalacaktır. Eğer bu makine tarihi MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11olarak tanımlanırsa, gelişmiş bir teşhis olanağı yazılım son şalteri için sunulacaktır. Serbest bırakmak için ALUN*- alarm dosyasının HMI'de mevcut olması gerekir. Bkz. teşhis hattı alarm 10723.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Çıkış ya da hedef pozisyonu kayma nedenini tespit edin. REPOS komutu bir ASUP sonunda ya da ASUP sisteminde uygulanacaktır. Bkz. ASUP çapraz referans.

Eksene özel NC/PLC arayüz sinyallerini DB380x DBX1000.3 / .2 (2.yazılım limit şalteri artı/eksi) 2. yazılım şalterinin seçili olup olmadığı açısından kontrol edin.

O anki etkin sıfır noktası kaydırmasını güncel kenar üzerinden kontrol edin.

Buna ek olarak harici sıfır noktası kaymaları, aşırı yüklenmiş hareketler ($AA_OFF), DRF ve transformasyon bileşenleri kontrol edilmelidir.

NC-programını NC reset ile iptal edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10722 [Kanal %1:] Satır %5 eksen %2 yazılım sınır anahtarı %6 ihlal edildi, kalan mesafe: %7 %3<ALUN> ihlal edildi

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

%3 = Mesafe birimi

%4 = Satır numarası, Sütun|numara+String (+/-) | kalan mesafe

Açıklama: Bu alarm görüntülenen bloğun hazırlanması sırasında tetiklendi.

Neden:

Programlanan yol, görüntülenen eksen için yön değiştirme yönünde bulunan aktif yazılım limit anahtarını ihlal ediyor.

Not:

Parametre 4, "|" karakteri ile ayrılmış biçimde 5, 6 ve 7 parametrelerinin açıklamalarını içerir.

- 5 = Blok numarası, etiketi
- 6 = Numara + dizge (+/-)
- 7 = Gidilecek mesafe

MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11 == 1 için, alarm 10720 yerine alarm 10722 görüntülenir.

Alarm 10722, yazılım limit anahtarı ihlali için gelişmiş hata tespit seçenekleri sunar.

Koşul:

HMI içinde ALUN* alarm dosyası bulunuyor.

Ayrıca bakınız:

Alarm 10720 için Hata Tespit Kılavuzu

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Lokal alarm reaksiyonu.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC programında programlanmış pozisyonları kontrol edin ve eğer gerekirse düzeltin.

Lütfen yetkili personeli/servis departmanını bilgilendirin.

Yazılım limit anahtarının parametre ayarını kontrol edin:

- MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS
- MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2
- MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS
- MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2

2. yazılım limit anahtarının seçilmesi için eksene özgü NC/PLC arayüz sinyallerini kontrol edin

- DB31, ... DBX12.2 ve .3

Mevcut çerçevede halihazırda aktif olan çalışma ofsetlerini kontrol edin.

Ayrıca, harici çalışma ofsetlerini, çakışan hareketleri ($AA_OFF), DRF ve dönüşüm bileşenlerini de kontrol edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10723 [Kanal %1:] Satır %5 eksen %2 yazılım sınır anahtarı %6 ihlal edildi, kalan mesafe: %7 %3<ALUN>

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Mesafe birimi
%4 = Satır numarası, Sütun|numara+String (+/-) | kalan mesafe

Açıklama: Bu alarm, görüntülenen yaklaşımın veya konturun yer değişikliği için kalan bloğun (REPOS) hazırlanması sırasında tetiklendi.
Neden:
Programlanan yol, görüntülenen eksen için görüntülenen yön değiştirme yönünde bulunan aktif yazılım limit anahtarını ihlal ediyor.
Not:
Parametre 4, "|" karakteri ile ayrılmış biçimde 5, 6 ve 7 parametrelerinin açıklamalarını içerir.
- 5 = Blok numarası, etiketi
- 6 = Numara + dizge (+/-)
7 = Gidilecek mesafe
MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11 == 1 için, alarm 10721 yerine alarm 10723 görüntülenir.
Alarm 10723, yazılım limit anahtarı ihlali için gelişmiş hata tespit seçenekleri sunar.
Koşul:
HMI içinde ALUN* alarm dosyası bulunuyor.
Ayrıca bakınız:
Alarm 10721 için Hata Tespit Kılavuzu

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Başlangıç veya hedef pozisyondan ofset nedenini belirleyin.
REPOS komutu, bir kullanıcı ASUB veya sistem ASUB sonunda yürütülür. Ayrıca bakınız, ASUB'ların çapraz referansı.
Lütfen yetkili personeli/servis departmanını bilgilendirin.
Yazılım limit anahtarının parametre ayarını kontrol edin:
- MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS
- MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2
- MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS
- MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2
2. yazılım limit anahtarının seçilmesi için eksene özgü NC/PLC arayüz sinyallerini kontrol edin
- DB31, ... DBX12.2 ve .3
Mevcut çerçevede aktif olan çalışma ofsetlerini kontrol edin.
Harici çalışma ofsetlerini, çakışan hareketleri ($AA_OFF), DRF ve dönüşüm bileşenlerini kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10730 [Kanal %1:] Satır %3 Eksen %2 Çalışma alan sınırlaması %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket
%4 = Dizgi (+ veya -)

Açıklama: Grup hazırlama sırasında programlanan yolun işlem alanı sınırı üzerinden ekseni yönlendirdiğinde bu alarmın tetiklendiği görülmüştür.
Eğer makine verileri -Bit MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0 ise 10732 alarmı yerine bu alarm çalacaktır. Eğer bu makine tarihi MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11 olarak oluşturulursa,yazılım şalteri için geliştirilmiş teşhis olasılıkları sunulacaktır. Çalıştırma ön koşulu ALUN* alarm dosyasının HMI'de mevcut olmasıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: a) NC programını doğru pozisyon verileri açısından kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin.
b) Sıfır noktası kaymalarını (güncel gövde) kontrol edin.
c) İşlem alanı sınırlandırmasını G25/G26 ile doğru konuma ayarlayın veya
d) İşlem alanı sınırlandırmasını ayar bilgileri üzerinden doğru ayarlayın veya
e) İşlem alanı sınırlandırmasını 43410 WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE ayar verisi ile devre dışı bırakın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10731 [Kanal %1:] Satır %3 Eksen %2 Çalışma alan sınırlaması %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket
%4 = Dizgi (+ veya -)

Açıklama: Planlanan hareket ekseni için o an etkin olan çalışma alanı sınırlamasına zarar vermektedir.
Alarm kalkış ve reset gruplarında REPOS alanında hazırlık sırasında etkinleşecektir.
Eğer makine tarihi MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bitt11 tanımlanmadıysa bu alarm, alarm 10733 yerine çalacaktır.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Çıkış ya da hedef pozisyonu kayma nedenini tespit edin. REPOS emri bir ASUP sonunda ya da ASUP sisteminde uygulanacaktır. Bkz. ASUP bağlantılı açıklama.
O anki etkin sıfır noktası kaydırmasını güncel kenar üzerinden kontrol edin.
Buna ek olarak harici sıfır noktası kaymaları, aşırı yüklenmiş hareketler ($AA_OFF), DRF ve bileşenleri transformasyonlarla kontrol edilmesi gerekir.
NC programını NC reset ile iptal edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10732 [Kanal %1:] Satır %5 eksen %2 çalışma alanı sınırı ihlal edildi, kalan mesafe: %6 %3<ALUN>

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Mesafe birimi
%4 = Satır numarası, sütun|kalan mesafe

Açıklama: Bu alarm görüntülenen bloğun hazırlanması sırasında tetiklendi.
Neden:
Programlanan yol görüntülenen eksen için aktif çalışma alanı sınırlamasını ihlal ediyor.
Not:
Parametre 4, "|" karakteri ile ayrılmış biçimde 5 ve 6 parametrelerinin açıklamalarını içerir.
- 5 = Blok numarası, etiketi
- 6 = Gidilecek mesafe
MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11 == 1 için, alarm 10730 yerine alarm 10732 görüntülenir.
Alarm 10732, çalışma alanı limit ihlali için gelişmiş hata tespit seçenekleri sunar.
Koşul:
HMI içinde ALUN* alarm dosyası bulunuyor.
Ayrıca bakınız:
Alarm 10730 için Hata Tespit Kılavuzu

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: a) NC programını doğru pozisyon verileri açısından kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin.
b) Sıfır noktası kaymalarını (güncel gövde) kontrol edin.
c) İşlem alanı sınırlandırmasını G25/G26 ile doğru konuma ayarlayın veya
d) İşlem alanı sınırlandırmasını ayar bilgileri üzerinden doğru ayarlayın veya
e) İşlem alanı sınırlandırmasını SD43410 $SA_WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE ayar verisi ile devre dışı bırakın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10733 [Kanal %1:] Satır %5 eksen %2 çalışma alanı sınırı ihlal edildi, kalan mesafe: %6 %3<ALUN>

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Mesafe birimi
%4 = Satır numarası, sütun|kalan mesafe

Açıklama: Bu alarm, görüntülenen yaklaşımın veya konturun yer değişikliği için kalan blokların (REPOS) hazırlanması sırasında tetiklendi.
Neden:
Programlanan yol görüntülenen eksen için aktif çalışma alanı sınırlamasını ihlal ediyor.
Not:
Parametre 4, "|" karakteri ile ayrılmış biçimde 5 ve 6 parametrelerinin açıklamalarını içerir.
- 5 = Blok numarası, etiketi
- 6 = Gidilecek mesafe

MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11 == 1 için, alarm 10731 yerine alarm 10733 görüntülenir.
Alarm 10733, çalışma alanı limit ihlali için gelişmiş hata tespit seçenekleri sunar.
Koşul:
HMI içinde ALUN* alarm dosyası bulunuyor.
Ayrıca bakınız:
Alarm 10731 için Hata Tespit Kılavuzu

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Başlangıç veya hedef pozisyondan ofset nedenini belirleyin. REPOS komutu, bir ASUB veya sistem ASUB sonunda yürütülür. Ayrıca bakınız, ASUB'ların çapraz referansı.
Mevcut çerçevede halihazırda aktif olan çalışma ofsetini kontrol edin.
Ayrıca, harici çalışma ofsetlerini, çakışan hareketleri ($AA_OFF), DRF ve dönüşüm bileşenlerini de kontrol edin.
NC programını NC reset ile iptal edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10735 [Kanal %1:] Satır %5 eksen %2 koordinat sistemine özgü çalışma alanı ihlal edildi, kalan mesafe: %6 %3<ALUN>

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Mesafe birimi
%4 = Satır numarası, sütun|kalan mesafe

Açıklama: Bu alarm görüntülenen bloğun hazırlanması sırasında tetiklendi.
Neden:
Programlanan yol koordinat sistemine özgü çalışma alanı sınırlamasını ihlal ediyor.
Not:
Parametre 4, "|" karakteri ile ayrılmış biçimde 5 ve 6 parametrelerinin açıklamalarını içerir.
- 5 = Blok numarası, etiketi
- 6 = Gidilecek mesafe

Koşul:
HMI içinde ALUN* alarm dosyası bulunuyor

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: a) NC programını doğru pozisyon girişine göre kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin.
b) Sıfır noktası kaymalarını (güncel kenar) kontrol edin
c) Çalışma alanı sınırlamasını WALCS1 ... WALCS9 ile düzeltin veya
d) Çalışma alanı sınırlamasını $P_WORKAREA_CS_LIMIT_PLUS ya da $P_WORKAREA_CS_LIMIT_MINUS ile düzeltin veya
e) Çalışma alanı sınırlamasını $P_WORKAREA_CS_MINUS_ENABLE =FALSE ya da $P_WORKAREA_CS_PLUS_ENABLE ile devre dışı bırakın
d) ve e) durumlarında seçilen koordinat sistemine özel çalışma alanı sınırlamasının gruplarının yeniden etkinleştirilmesi gerekir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10736 [Kanal %1:] Satır %5 eksen %2 koordinat sistemine özgü çalışma alanı ihlal edildi, kalan mesafe: %6 %3<ALUN>

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Mesafe birimi
%4 = Satır numarası, sütun|kalan mesafe

Açıklama: Bu alarm, görüntülenen yaklaşımın veya konturun yer değişikliği için kalan bloğun (REPOS) hazırlanması sırasında tetiklendi.
Neden:
Programlanan yol görüntülenen eksenin koordinat sistemine özgü çalışma alanı sınırlamasını ihlal ediyor.
Not:
Parametre 4, "|" karakteri ile ayrılmış biçimde 5 ve 6 parametrelerinin açıklamalarını içerir.
- 5 = Blok numarası, etiketi
- 6 = Gidilecek mesafe

Koşul:
HMI içinde ALUN* alarm dosyası bulunuyor

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Başlangıç veya hedef pozisyondan ofset nedenini belirleyin. REPOS komutu, bir ASUB veya sistem ASUB sonunda yürütülür. Ayrıca bakınız, ASUB'ların çapraz referansı.
Mevcut çerçevede halihazırda aktif olan çalışma ofsetini kontrol edin.
Ayrıca, harici çalışma ofsetlerini, çakışan hareketleri ($AA_OFF), DRF ve dönüşüm bileşenlerini de kontrol edin.
NC programını NC reset ile iptal edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10740 [Kanal %1:] Satır %2 WAB programlamasında çok fazla boş satır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: WAB grubu ile, kalkış ve iniş tanjanlarını belirleyen grup arasında, MD20202 $MC_WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS makine verilerinde belirtilen haricinde başka gruplar programlanamaz

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10741 **[Kanal %1:] Satır %2 Yumuşak giriş/çıkış uygulama hareketinde yön değiştirme**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İşlem alanına dikey yönde WAB konturunda yer alan başlangıç ve son nokta arasında olmayan bir emniyet mesafesi programlanacaktır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10742 **[Kanal %1:] Satır %2 Yumuşak giriş/çıkış aralığı geçersiz veya programlanmamış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Olası nedenler:
Bir WAB grubunda DISR parametresi belirtilmemiş veya değer 0 denk veya altında.
Çember ile yukarı veya aşağı harekette ve takım yarı çapıı etkin konumdayken dahili oluşturulan WAB konturunun yarı çapı negatiftir. Dahili olarak oluşturulan WAB konturu düzeltmesi sırasında güncel düzeltme yarı çapı ile (takım yarı çapının ve Offset değeri OFFN toplamı) programlanan DISR yarı çapı ile takım orta nokta hareketini sunan bir yarı çaptır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10743 **[Kanal %1:] Satır %2 Yumuşak giriş/çıkış çoklu programlanmış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: öncesinde etkinleştirilen WAB hareketi tamamlanmadan bir WAB hareketini etkinleştirme denenmektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10744 **[Kanal %1:] Satır %2 geçerli yumuşak giriş/çıkış yön tanımlaması yok**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Yukarı ve aşağı harekette Tegetlerin yönü tanımlanmamıştır.
Olası nedenleri:
Kalkış grubu sonrasında süreç bilgilerine sahip başka bir takım programda takip etmemektedir.
İniş grubu öncesinde programda süreç bilgileri içeren bir grup programlanmamıştır.
- WAB hareketi için kullanılacak olan tegetler güncel işlem düzeyine dikeydi

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10745 [Kanal %1:] Satır %2 Yumuşak giriş/çıkış son pozisyon belirsiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: WAB grubunda ve ardıl grupta işlem yönüne yönelik dikey bir pozisyon programlanmış ve WAB grubunda herhangi bir pozisyonda işlem alanı belirtilmemiştir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin. Ya WAB grubundan veya ardıl gruptan ayar ekseni için pozisyon girişini çıkartın veya WAB grubunda işlem alanında bir pozisyonu da programlayın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10746 [Kanal %1:] Satır %2 Yumuşak giriş/çıkış'ta ileri durdurma

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: WAB hareket grubu ve tangent yönünü tanımlayan ardıl grup arasında veya bir WAB iniş grubu ve son pozisyonu tanımlayan ardıl grup arasında bir ön durma alanı eklenmiştir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10747 [Kanal %1:] Satır %2: Yumuşak yaklaşma/uzaklaşmada hareket yönü tanımlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Çeyrek ve yarım daireye sahip (G248 ya da G348) bir WAB iniş grubunda son nokta işlem alanında programlanmamıştır ve ya G143 veya G140 takım yarı çap düzeltmesi olmadan etkindir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin. Aşağıdaki değişiklikleri yapabilirsiniz:
- İşlem düzeyindeki son noktayı WAB grubuna girin.
- Takım yarı çap düzeltmesini etkinleştirin (sadece G140'da etkin, G143'de değil)
- İniş tarafını G141 ve G142 ile açıkça belirtin.
- Çember yerine bir doğruyla hareket edin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10748 [Kanal %1:] Satır %2 WAB içinde geçersiz çekme düzlemi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: DISRP ile geri çekim alanında WAB hareketinin emniyet mesafesi (DISCL) ve başlangıç noktası (kalkışta) ya da son nokta (inişte) arasında bir pozisyon programlanmıştır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10750 [Kanal %1:] Satır %2 yarıçapı telafisini aktiflemede takım numarası yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir T... takımı seçilmiş olmalıdır, böylece kumanda ilgili değişim değerlerini dikkate alabilir.
Her bir Takım (T_numara) için otomatik bir düzeltme değerlerini (Parametreler P1 -P25) içeren dosyaya (D1) bağlanır. Her Takıma içinde istenilen verileri D-numaraları (D1-D9) ile beraber azami 9 düzeltme dosyası adanır.
Freze yarıçap düzeltme değeri (FYD) G41 ve G42 fonksiyonları ile program yapılırken dikkate alınır. Aktif Düzeltmedosyası Dx 'te bulunan düzeltme değerleri P6 parametresinde (Geometrikdeğer) ve P15 (yıpranmadeğeri) parametresindedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Interpreter stop
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: G41/G42 ile WRK çağrısı öncesinde bir takım numarasını T... adresi altında programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10751 [Kanal %1:] Satır %2 Takım yarıçapı telafisinde çarpışma tehlikesi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: "Şişe boynu algılama" (Ardıl, düzeltilen işlem gruplarının keit noktası hesaplaması) işlem gruplarının genel sayısı için herhangi bir kesit noktası hesaplayamamıştır. Bu sayede aynı mesafede yolların takım konturuna zarar vermesi olasılığı mevcuttur.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servis departmanını bilgilendirin. Parça programını kontrol edin ve eğer mümkünse, düzeltme değerinden daha kısa yollara sahip iç köşeler engellenecek şekilde programlamayı düzeltin. (Dış köşeler, eşit mesafeli aralıklar uzatıldığı veya ara bloklar eklendiği ve bu yüzden her zaman bir karşılıklı kesişme noktası olduğu için kritik değildir).
MD20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS makine verisi aracılığıyla gözden geçirilen pozisyon değiştirme bloklarının sayısını arttırın (varsayılan: 3), bu şekilde hesaplama miktarı ve sonuç olarak blok değişim süresi de artar.
Başka bir olası çözüm: 3D-WRK (CUT3DC) için CDOF2, 2D-WRK için CDOF programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10752 [Kanal %1:] Grup %2 Takım yarıçapı düzeltmesindeki lokal grup tampon belleğin taşması (%3, %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Hata kodu

%4 = Eksik grupların sayısı

Açıklama: Takım yarıçapı düzeltmesi değişken ara grup sayısına, her bir NC grubu için eşit mesafede takım yolunu hesaplayabilmek için sahip olmalıdır. Tampon belleğin boyutu kolayca belirlenemez. Düzeltme alanında herhangi bir işlem bilgisi olmadan takımların sayısına, işleme alınacak düzeltme elemanlarının sayısına ve kamalı milde ve polinom enterpolasyonda eğrilme sürecine bağlıdır.

Tampon belleğin boyutu sistem belleğinin boyutunun üzerine çıkamaz.

Hata durumu hakkında ilave bilgi

Hata kodu (3. parametre).

0 = Takım yarıçapı düzeltmesi için lokal grup tampon bellek taşması.

1 = Lokal grup ara belleği muhtemelen eksik grup sayısı (4. parametre) kadar fazla parametrelendirilmiştir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Lokal alarm reaksiyonu.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

NC programının basitleştirilmesi:

- Şu durumlardan kaçınılmalıdır:

  Düzeltme düzleminde hareket bilgisi olmayan satırlar

  Değişken bir büküme sahip (örneğin elipsler) düzeltme elemanları olan gruplar ve düzeltme yarıçapından küçük büküm yarıçapına sahip satırlar (bu türde satırlar birden çok alt satıra ayrılır)

- Çarpışma denetimi için gözden geçirilen grup sayısını arttırın (MD20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS).

- Grup sayısı (MD20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS) arttırılırken, sistem belleğinin yeteceğinden emin olunması gerekir, yani gerekirse MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP'deki grup sayısı arttırılmalıdır. 4. parametre eksik grup yerlerinin sayısı için bir yönlendirme değeri olarak işlev görür. Bu değer duruma bağlıdır ve münferiden belirlenmesi gerekir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10753 [Kanal %1:] Satır %2 Takım yarıçapı telafisi seçimi sadece doğrusal hareket cümlesinde mümkün

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Takım yarı çapı düzeltmesinin G41/G42 ile seçilmesi sadece G fonksiyonlarının G00 (Hızlı geçiş) veya G01 (Destek) etkin olduğu bloklarda gerçekleşmelidir.

G41/G42 bloğunda G17 ila G19 alanından en az bir eksenin yazılı olması gerekir; düzeltme seçiminde temelde her iki eksen hareket ettiğinden daima her iki eksen önerilir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Lokal alarm reaksiyonu.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: NC programını düzetin, düzeltme seçimini bir grupta linear enterpolasyon ile belirleyin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10754 [Kanal %1:] Satır %2 Takım yarıçap telafisini sona erdirme sadece doğrusal hareket cümlesinde mümkün

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Takım yarı çapı düzeltmesinin G40 ile kaldırılması sadece G fonksiyonlarının G00 (Hızlı geçiş) veya G01 (Destek) etkin olduğu bloklarda gerçekleşmelidir.

G40 bloğunda G17 ila G19 alanından en az bir eksenin yazılı olması gerekir; düzeltme kaldırımında temelde her iki eksen hareket ettiğinden daima her iki eksen önerilir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Lokal alarm reaksiyonu.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: NC programını düzetin, düzeltme seçimini bir grupta linear enterpolasyon ile belirleyin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10755 [Kanal %1:] Satır %2 Aktuel başlama noktasında KONT ile takım yarıçapı telafisi seçimi mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Freze yarıçapı düzeltmesinin KONT ile aktifleştirilmesi sırasında kalkış satırının başlangıç noktası, düzeltme dairesinin içinde yer alıyor ve bu nedenle kontur ihlali söz konusu.

Freze yarıçapı düzeltmesi G41/G42 ile yapılırsa, kalkış prosedürü (NORM veya KONT) düzeltme hareketini, anlık gerçek konum konturun arkasında olduğunda gerçekleştirir. KONT ile programlanan başlangıç noktası etrafında (= Kalkış satırı son noktası) freze yarıçapına sahip bir daire çizilir. Mevcut gerçek konumu aşan ve konturu ihlal etmeyen teğet, kalkış hareketidir.

.Başlangıç noktası hedef noktanın etrafındaki dengeleme dairesinde bulunuyorsa, bu noktadan hiçbir teğet geçmez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Lokal alarm reaksiyonu.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: FRK seçimini, kalkış hareketi başlangıç noktasının düzeltme çemberinin dışında hedef noktası çevresinde duracağı yapıda ayarlayın (programlı işlem hareketi > Düzeltme yarı çapı). Aşağıdaki imkanlar hizmete sunulmaktadır:

Önde giden grubun seçimi

Ara grubun eklenmesi

NORM hareket sürecinin seçimi

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10756 [Kanal %1:] Satır %2 Programlanmış son noktada KONT ile Takım yarıçap telafisi sona erdirme mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Freze yarı çap düzeltmesi seçiminin iptali srasında programlanan son nokta düzeltme çemberi dahilinde yer almaktadır. Bu noktaya gerçekten herhangi bir düzeltme olmadan gelindiğinde bir kontur zedelenmesi oluşabilir.

Bu freze yarı çap düzeltmesi G40 ile ipral edildiğinde aşağı hareket (NORM veya KONT) programlanan son nokta kontur arkasında kaldığında kontur hareketini belirleyecektir.KONT konumunda düzeltmenin halen etkin olduğu son nokta etrafında freze yarı çapı ile bir daire çekilecektir. Programlanan son pozisyona yönlendiren ve konturu zedelemeyen dağıtıcı aşağı hareket tir.

Programlanan son nokta hedef nokta etrafında düzeltme çemberi dahilinde yer alıyorsa herhangi bir hiçbir dağıtıcı bu noktadan yönlendirmemektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: FRK seçimini kaldırılmasını, programlanan son nokta düzeltme çemberi dışında son etkin düzeltme noktasında duracağı şekilde ayarlayın. Aşağıdaki imkanlar hizmete sunulmaktadır.
Bir sonraki grupta seçimin kalkması
Ara grubun eklenmesi
İniş süreci için NORM seçin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10757 [Kanal %1:] Blok %2 Aktif takım yarı çapı düzeltmesinde müsaade edilmeyen oryantasyon değişikliği

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Aktif takım yarıçapı düzeltme tipinde (grup 22 G kodu, örneğin CUT2D veya CUT2DF) izin verilmeyen bir oryantasyon değişikliği programlandı. Takım oryantasyonuna yönelik değişikliklere prensip olarak sadece 3D takım yarıçapı düzeltmesi aktifken izin verilir ve bu değişiklikler ancak bu durumda anlamlıdır.
(İzin verilmeyen) bir oryantasyon değişimi ayrıca işleme düzleminin değiştirilmesi (G17 - G19) ile de tetiklenebilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Programlanan oryantasyon değişikliğine izin verilen gruptan 22 bir G kodunu (örneğin CUT3DC) etkinleştirin.
Programı, sabit takım oryantasyonu ile yürütün.
Başarılı bir düzlem değişiminde önce takım yarıçapı düzeltmesini devre dışı bırakın ve düzlem geçişinden sonra yeniden etkinleştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10758 [Kanal %1:] Satır %2 Değişken düzeltme değerli kıvrılma yarıçapı çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Güncel freze yarı çapı düzeltmesi (kullanılan freze) programlanan yol yarı çapı için fazla büyüktür.
Değişken takım yarı çapı düzeltmesine sahip bir grupta uygulanacak bir düzeltme konturun ya her ya da hiç bir alanında en küçük ve en büyük düzeltme değeri ile programlanan alandan mümkün olmalıdır. Kontur üzerinde eğrilme yarı çapının değiştirilebilir düzeltme alanının dahilinde olduğu bir nokta olmamalıdır.
Düzeltme değeri bir grup dahilinde ön işaretini değiştiriyorsa, konturun hiçbir tarafı kontrol edilmez, aksi durumda sadece düzeltme tarafı.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Küçük freze kullanın veya freze yarı çapının bir kısmını kontur programı sırasında dikkate alın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10759 [Kanal %1:] Satır %2 Takımyolu Takım yönüne Paralel

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Spline veya Polynom enterpolasyonu ile bir blokta düzeltilen yol en azından bir noktada takım oryantasyonuna paralel gider, yani yol düzeltme alanına dikey bir teğete sahiptir.

Bir yol noktasındaki dağılım ancak her iki yöndeki açı MD21080 $MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT tarafından tanımlanan sınır değer altında olduğunda takım oryantasyonuna doğru paralel olarak geçerlidir.

Kapsamlı frezelemede takım oryantasyonuna paralel giden düzlemlere aynı zamanda döngü alanı düzeltme alanına dikey duran döngülere izin verilmektedir (Kanaldan hafif çıkartma uygulamalarında). Ayrıca münferiden, dairenin takım oryantasyonuna paralel olan bir teğet ile ortak bir noktaya sahip olması halinde.

Bir kompresörün (COMPCAD, COMPSURF) etkin olması halinde, programlanan çizgiler (ve gereğinde daireler) doğrusal olmayan polinomlar olarak temsil edilir, bu da polinom enterpolasyonlu bir grup anlamına gelir (yukarıya bakın).

Alın frezelemede (CUT3DF, CUT3DFS, CUT3DFF, CUT3DFD) takım oryantasyonuna yönündeki doğrulara izin verilmemektedir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Lokal alarm reaksiyonu.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Oluklu veya polinom ile kontur kesitini tanımlamayın, bunun yerine düzlemler ve daireler ile tanımlayın. Takım geometrisini paylaştırın ve her bir kesit arasında freze yarı çap düzeltmesini seçin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10760 [Kanal %1:] Satır %2 Heliks ekseni takım yönüne paralel

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Takım yarı çap düzeltmesi etkin olduğunda bir heliks'e ancak heliks ekseni takıma paralel durduğunda izin verilmektedir, yani daire düzlemi ve düzeltme düzlemi birbirine denk olmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Lokal alarm reaksiyonu.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Heliks eksenini işlem alanına dikey olarak yönlendirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10761 [Kanal %1:] Satır %2 Elipsde takım yarıçapı telafisi bir dönüşden daha fazla mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir elipsin iç kısmının işleme alınması sırasında eğrilme yarı çapları freze yarı çap düzeltmesinden kısmen büyük veya kısmen küçüktür.

Elipslerde bu durumda düzeltme yarı çapından büyük veya küçük olan eğrilme çapları ile 4 parça grubuna dağılım gerçekleşebilir. Birden fazla dönüşte elde edilecek parça gruplarının sınırsız sayısı nedeniyle bu durumun bir hata bildirimi ile geri çevrileceği hesaplama kapsamının önemli oranda artışı söz konusu olacaktır.

Elips üzerinde her yerinde veya hiçbir yerinde düzeltme olasılığında bir tam turdan fazla yayılan elipslere de izin verilmektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Lokal alarm reaksiyonu.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Küçük yarı çapa sahip bir freze kullanın veya hareket grubunu maksimum bir tura sahip gruplara programlayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10762 [Kanal %1:] Satır %2 Aktif takım yarıçapı telafisinde iki cümle arasında çok fazla boş cümle

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Boş grupların izin verilen maksimum sayısı makine verileri ile sınırlıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: - Parça programını değiştirin
- Makine verilerini değiştirin
- SBL2 seçili olup olmadığını kontrol edin. SBL2 alanında her parça program satırında bir grup oluşturulacaktır, bu sayede boş grupların izin verilen sayısı iki işlem grubu arasında aşılacaktır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10763 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur yüzeyindeki satırın takımyolu elemanı sıfır oluyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Aktif takım yarı çapı düzeltmesinde çarpışma izleme ile bloğun yol bileşenleri düzenleme alanında sıfır olur. Orijinal blok düzenleme alanına dikey olarak herhangi bir hareket bilgisi almadığında bu bloğun hariç tutulduğu anlamına gelir.
Alarm, varsayılan olarak bir uyarıdır. Alarm günlüğünde, müşterinin bilgileri için, hangi kayıtların ihmal edildiğini görüntüler veya yazar. Bu sırada işlem durdurulmaz.
Alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit1 = 1 ile bastırılabilir.
MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit16 = 1 ile alarm, işlemenin durdurulması için konfigüre edilebilir. Bu ayarın, yukarıda belirtilen şu davranışa göre önceliği vardır: MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit1.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - Etkin takım ile işleme alınamayacak olan dar alanlardaki hareket doğrudur.
- Gerektiğinde parça programını değiştirin.
- Gerektiğinde daha küçük çapa sahip takım kullanın.
- Darboğaz algılamanın etkin olması halinde, CDOF/CDOF2 programlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10764 [Kanal %1:] Satır %2 Aktif takım yarıçapı düzeltmede sürekli olmayan takımyolu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bu alarm aktif takım yarı çap düzeltmesi olduğunda düzeltme hesabı için kullanılan başlangıç noktası önde giden grubun son noktasına denk olmadığında gündeme gelir. Bu durum iki grup arasında bir geometri ekseni pozisyonlandırma ekseni olarak işleme alındığında veya aktif kinemtaik transformasyonda (örn.5 eksenli transformasyon) takım boyu düzeltmesi değiştirildiğinde gçndeme gelebilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10770 [Kanal %1:] Satır %2 Aktif Takım yarıçapı telafisinde bir yön değiştirme sırasında köşe tipini değiştirme

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir kenarın tipi (iç veya dış köşe) programlanan yol haricinde takım oryantasyonuna da bağlıdır. Bunun için programlanan yol alana güncel takım oryantasyonuna dikey olarak projelendirilir ve burada kenar tipi belirlenir. İki hareket grubu arasında kenarın tipi ilk işlem grubunun sonunda ikinci grubun başlangıcında belirtilenden farklı bir oryantasyon değişimi planlandığında (bir veya birden fazla grupta) yukarıdaki hata bildirimi sunulmaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10776 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 takım yarıçapı düzeltmesi sırasında geometri ekseni olmalıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname

Açıklama: Alarm sadece takım yarıçapı düzeltmesi gerekli olduğunda bir eksen geometri ekseni olmadığında gündeme gelmektedir. CUT2DF alanında eksen işlem alanına dikey olarak bir konumlandırma ekseni olabilir, diğer tüm düzeltme türlerinde (CUT2DF, CUT3DC, CUT3DF, CUT3DFF) tüm geometri eksenler bu tarz olarak çalıştırılmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.
G41/42 seçiminde ilgili eksenlerin GEOAX olarak kanalda biliniyor olmasını sağlamak için, bunları GEOAX() veya G41/42. öncesindeki G91 G0 X0 Y0 grubunda programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10777 [Kanal %1:] Satır %2 Takım yarıçapı telafisi: Düzeltme bastırmalı çok fazla cümle

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Takım yarıçapı düzeltmesi sırasında, düzeltme bastırması etkin olan, izin verilen grupların azami sayısı MD20252 $MC_CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS tarafından sınırlanmaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: - Parça programını değiştirin.
- Makine verilerini değiştirin.
- SBL2 seçili olup olmadığını kontrol edin. SBL2 seçili ise, her parça program satırından, bir grup oluşturulmaktadır. Bu, iki işlem grubu arasında izin verilen boş grup sayısı aşılabilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10778 [Kanal %1:] Satır %2 Aktif takım yarıçapı telafisinde ilerleme durdu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Aktif takımyarı çap düzeltmesinde bir ön besleme durması algılandığında (ya kullanıcı tarafından programlanan veya dahili oluşturulan) ve ayar bilgileri SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE belirlendiğinde bir uyarı sunulacaktır, zira bu durumda kullanıcı tarafından istenmeyen makine hareketleri oluşacaktır (Yarı çap düzeltmesinin sonlandırılması ve yeniden hareket)

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: - İşleme CANCEL ve Start ile devam edin.
- Parça programını değiştirin.
- SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE değişkenine FALSE değeri atayın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10780 [Kanal %1:] Satır %2 Aktif takım yarıçapı düzeltmede geçersiz torna- veya taşlama takımları

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Kesici offset değiştirilen bir takım değişiminde (kesme orta noktası ve kesme referans noktası arasındaki fark) sadece düz ve polinom gruplara izin verilmektedir.
Dairesel gruplarda, evolvent gruplarında ve izin verilen azami pay ve payda derecesine sahip rasyonel polinomları içeren gruplarda takım değişikliği yapılamaz.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: - İşleme CANCEL ve Start ile devam edin.
- Parça programını değiştirin.
- SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE FALSE olarak atayın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10781 [Kanal %1:] Satır %2 Uygun olmayan yönlendirme ile takım yarıçap telafisi oluşumu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Karma alanlarda takım yarıçap düzeltmesi sadece düzelme alanı karma alan ile birbirine denk olduğunda mümkündür.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10782 [Kanal %1:] Satır %2 Takım yarıçap telafisinde uygun olmayan eğri çeşidi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bu alarm takım yarıçap düzeltmesini eğri tiplerinden fonksiyonun kurulmadığı birinde kullanılması denendiğinde gündeme gelecektir. Şu anki tek neden: Aktif 3-D-takım yarıçap düzeltmesinde evolvent
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10784 **[Kanal %1:] Satır %2 Sınırlama yüzeyleri ile takım yarıçapı düzeltmede (WRK) geçersiz takım**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Sınırlama yüzeylerine sahip takım yarı çapı düzeltmesinin aktivasyonunda geçersiz tipte bir takım aktiftir.
1 ila 399 takım tiplerine sahip sadece freze takımlarına aşağıdaki istisnalar ile izin verilmektedir:
- 111 Bilyalı yuvarlak uca sahip freze
- 155 Yassı bilyalı freze
- 156 Yassı bilyalı freze
- 157 Yassı bilyalı freze

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Başka bir takım kullanın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10785 **[Kanal %1:] Blok %2 Farklı takım ile TRC için izin verilmeyen takım**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Farklı bir takım ile takım yarıçapı düzeltmesinin aktivasyonu sırasında, ne bir torna ne de bir taşlama takımı veya ilgili kesme ucu pozisyonu ile başka bir takıma izin verilmez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Başka bir takım kullanın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10790 **[Kanal %1:] Satır %2 Açılarla doğrusal programlamada düzlem değişimi**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İkili düzlemin açının belirtilerek programlanmasında ilk ve ikini parça grubu arasındaki aktif alan değiştirilmektedir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10791 **[Kanal %1:] Satır %2 Doğru programlamada geçersiz açı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İki düz mevcut konturun açını belirtilerek programlanmasında bir ara nokta bulunamamıştır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10792 [Kanal %1:] Satır %2 Açılarla doğrusal programlamada geçersiz enterpolasyon tipi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İki düzlemin açının belirtilerek programlanmasında sadece çubuk veya linear enterpolasyona izin verilmektedir. Daire ve polinom enterpolasyonuna izin verilmemektedir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10793 [Kanal %1:] Satır %2 Açılı doğru interpolasyonunda ikinci satır eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İki düzlemin açının belirtilerek programlanmasında ikinci grup eksiktir. Bu durum ancak ilk parça grubu aynı anda bir programın son grubu olduğunda veya ilk parça grubunda ön durdurmalı bir parça grubu ardından geldiğinde söz konusu olmaktadır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10794 [Kanal %1:] Satır %2 2.satırda açı ile doğrusal interpolasyonda açı verisi eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İki doğrunun açı belirtilerek programlanmasında ikinci grupta açı bilgisi eksiktir. Hata ancak öncü grupta bir açı ancak aktif düzleme eksen programlanmadığında söz konusu olabilir. Bu nedenle hata nedeni olarak öncü grupta açı ile tek bir düzlem programlanması düşünülmesi de olabilir. Ancak bu grupta aktif düzlemin tek bir ekseni programlanmış olmalıdır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10795 [Kanal %1:] Satır %2 Açılı programlamada son nokta verisinde uyuşmazlık

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Biz doğrunun programlanması sırasında, aktif düzlemin hem iki pozisyonuna hem de bir açı belirtilmiştir. Böylece son noktanın konumu fazla bilgiyle belirlenmiştir.
Programlanan koordinatlarının konumuna belirtilen açı ile erişilememesi halinde alarm verilebilir. İki düzlemden oluşan kontur açılarla programlandığında alanın ikili eksen pozisyonlarının ve ikinci grupta bir açının bildirilmesine izin verilmektedir. Hata öncü grup hatalı bir programlama nedeniyle bu tarz bir konturun ilk parça grubu olarak işleme alınamadığında da gündeme gelebilir. Bir açıya aktif düzlemin ekseni programlanmadığında ve bu açıdan bir konturun ikinci grubu olmadığında bir grup ancak iki gruptan oluşan konturun ilk grubu olarak kayda alınabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10805 [Kanal %1:] Satır %2 Geometri- veya Trafo değiştirmede pozisyon tekrarı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: ASUP alanında kanal eksenlerinde giden geometri ekseni düzeni veya aktif transformasyon değiştirilmiştir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10810 [Kanal %1:] Satır %2 Ana mil tanımlaması yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Devir sayısının kayda alınabileceği bir master mil belirlenmemiş olmasına rağmen "Dönüş beslemesi" fonksiyonu (G95 veya G96) veya "dengeleme dolgusu olmadan diş delme" (G331/G332 ile) programlanmıştır.
Tanımlama için MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND ön ayar için (varsayılan değer) veya SETMS anahtar kelimesi için kanalın her mili ile master mile dönüştürülebilen parça programı hizmete sunulmaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Master mili MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND[n]=m (n ... Kanal endeksi, m ... Mil-No.) ile ayarlayın veya NC parça programında bir Master mil gerektiren G fonksiyonu programlanmadan önce bir tanımlayıcı ile tanımlayın.
Mil olarak çalıştırılması gereken makine ekseni MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[n]=m (n ... makine eksen endeks No., m ... Mil no.) alanında bir mil numarası ile donatılmış olmalıdır. Ayrıca MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[n]=m (n ... Kanal ekseni endeks no., m ... Makina ekseni endeksi) ile bir kanal (Kanal eksen endeksi 1 veya 2) düzenlenmiş olmalıdır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10820 [Kanal %1:] Dairesel eksen/Ayna %2 tanımlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Yol ve senkron eksenler ya da eksen/mil için dönüş beslemesi programlanmıştır, ön beslemenin yönlendirileceği döner eksen/mil erişilemezdir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin veya ayar verilerini SD43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE doğru konuma ayarlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10860 [Kanal %1:] Satır %2 İlerleme hızı programlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Nedeni:
Görüntülenen uygulama bloğu için herhangi bir uygulama hızı programlanmamış.
F ya da FZ desteği:
Uygulama hızının F ya da FZ desteği ile belirtilmesinde destek tipinin değişimi sonrasında örn. dönüş desteği sonrası G95 F ya da G95 FZ Lineer destek G94, F ya da FZ desteği yeniden programlanmaz.
Modal destek FRCM:
Yuvarama RND ya da Faz CHF için modal uygulama hızının FRCM belirtilmesinde destek Tipi değişimi sonrasında örn. Dişli desteği G95 FZ sonrası dönüş desteği G95 veya dönüş desteği G95 sonrasında lineer destek G94, FRCM desteği yeniden programlanmaz.
Not
FCRM desteği destek tipinin değişiminde güncel uygulama bloğu Faz CHF veya yuvarlama RND içermediğinde, FCRM desteği destek tipi değişimi öncesinde etkin yani 0'a denk olmadan programlanmış olduğunda da yeniden programlanmalıdır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlerleme değerini enterpolasyon türüne göre programlayın.
- G93: İlerleme, F adresi altında [dev/dak] cinsinden bir zaman karşılıklı değer olarak belirtilir.
- G94 ve G97: İlerleme, F adresi altında [mm/dak] veya [m/dak] cinsinden programlanır.
- G95: İlerleme, F adresinin altında [mm/devir] cinsinden
  veya FZ adresinin altında [mm/diş] cinsinden devirsel ilerleme olarak programlanır
- G96: İlerleme, S adresinin altında [m/dak] cinsinden kesme hızı olarak programlanır. Güncel iş mili devir sayısından türetilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10861 [Kanal %1:] Satır %3 Konumlama ekseni %2 için eksen hızı sıfır olarak programlı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Herhangi bir eksen hızı programlanmamıştır ve makine bilgilerinde ayarlanan pozisyon hızı sıfıra denktir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Diğer hızları MD32060 $MA_POS_AX_VELO makine verilerine kaydedin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10862 [Kanal %1:] Satır %2 Ana iş mili pozisyonlama ekseni olarak da kullanılmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Master mili de yol ekseni olarak içeren bir yol programlanmıştır. Yolun hızı master mil devrinden yönlendirilecektir (örn. G95).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Programı referans alınması mümkün olmayacak şekilde değiştirin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10865 [Kanal %1:] Blok %2 FZ aktif, ancak herhangi bir takım düzeltmesi aktif değil, Takım %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Takım

Açıklama: Görüntülenen uygulama bloğu için dişli kaydırması aktiftir, ancak herhangi bir takım düzeltmesi aktif değildir.
Hatanın onaylanmasınına göre işleme alınabilir. Etkin beslemenin hesaplanmasının ardından tur başına bir diş kabul edilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: NC programını doğru takım seçimi açısından kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin ve NC başlat ile NC programını devam ettirin.
Veya:
NC başlat ile NC programını devam ettirin. Etkin beslemenin hesaplanmasının ardından tur başına bir diş kabul edilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10866 [Kanal %1:] Blok %2 FZ aktif, ancak takımın %3 aktif D-No. %4 dişli sayısı sıfırdır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Tanımlayıcı
%4 = D-Nosu

Açıklama: Görüntüenen işlem bloğu için bir diş beslemesi aktiftir, ancak sıfır oranında $TC_DPNT (dişli sayısı) ile bir D-Numarası seçilidir.
Hatanın onaylanmasınına göre işleme alınabilir. Etkin beslemenin hesaplanmasının ardından tur başına bir diş kabul edilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: NC programını doğru takım seçimi açısından kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin ve NC başlat ile NC programını devam ettirin.
Veya:
NC başlat ile NC programını devam ettirin. Varsayılan 1 oranındaki dişli sayısı ile besleme oranı hesaplanır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10870 [Kanal %1:] Blok %2 Sabit kesim hızı için hiçbir düz eksen tanımlanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Plan ekseni referans ekseni olarak aplike edilmemesine veya SCC[AX] ile düzenlenmese bile sabit bir kesit hızı seçilir.
Sabit kesit hızı etkinleştirilebilir:
- Temel ayar G96, G961 ya da G962 G-Grubu 29 yüksek devirde
- G96, G961 veya G962 programlama
G96, G961 veya G962 referans ekseni plan ekseni olarak MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF alanında aplike edilebilir ya da talimat üzerinden SCC[AX] tanımlanabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Makine bilgisini MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF kontrol edin. G96, G961 veya G962 programlanmasından önce MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF veya SCC[AX] makine verisi üzerinden sabit kesit hızı için referans ekseni olarak bir düz eksen tanımlanmalıdır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10880 [Kanal %1:] Satır %2 Pah veya yarıçapın yerleştirilmesinde 2 yürütme cümlesi arasında çok fazla boş cümle

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kontur elemanları içeren iki grup ve bir faz veya bir yarıçap (CHF, RND) ile bağlanabilen arasında kontur bilgisi olmayan makine verilerinde MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS ön görülenden fazla grup programlanmıştır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. İzin verilen boş blok sayısının aşılmaması için parça programını değiştirin veya kanala özel MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS (faz/yarıçapta boş bloklar) boş blokların maksimum sayısına adapte edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10881 [Kanal %1:] Satır %2 Pah veya Yarıçap'da lokal hafıza taşması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kontur elemanları içeren iki grup ve bir faz veya bir yarıçap (CHF, RND) ile bağlanabilen arasında kontur bilgisi olmayan çok sayıda boş grup programlanmıştır, böylece dahili tampon bellek küçük kalmaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını boş grupların sayısının daha düşük olacağı şekilde değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10882 [Kanal %1:] Satır %2 Pah veya Radyandan (modal değil) cümlede hareket kontrolsüz aktifleme

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: 2 Doğrusal veya dairesel kontur arasına herhangi bir faz veya yarı çap eklenmemiş (kenar kırılması), çünkü:
Düzlemde herhangi bir düz veya dairesel kontur mevcut değil
Düzlem dışında bir hareket mevcut
Düzlem değişimi yapılmış
Hareket bilgisi olmayan izin verilen boş satır sayısı (yapay satırlar) aşılmış

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Parça programını yukarıda sunulan hata doğrultusunda düzeltin ya da kanala özel MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS alanında izin verilen boş blok sayısını programlamaya adapte edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10883 [Kanal %1:] Satır %2 Pah ya da yuvarlatma kısa olmak zorunda

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Pahlar veya yarıçaplar eklenirken eğer ilgili bloklardan en az bir tanesi, eklenecek kontur elemanının ilk olarak programlanmış değerinden düşürülmesini gerektirecek kadar kısaysa bu alarm çıktı olarak verilir. Bu alarm sadece MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK içinde bit 4 set edilirse oluşur. Aksi takdirde pah açma veya yuvarlaklaştırma, alarm çıktı olarak verilmeden uyarlanır.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: NC programını değiştirin veya NC programını değişmeden CANCEl sonrasında ve Start veya tek başına start ile devam ettirin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10890 [Kanal %1:] Satır %2 Spline hesaplamada lokal cümle tutucu hafıza taşması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Boş grupların izin verilen maksimum sayısı makine verileri ile sınırlıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Parça programını değiştirin
- Makine tarihini değiştirin
- SBL2 seçili olup olmadığını kontrol edin. SBL2 olduğunda her parça program satırından bir grup oluşacaktır, bu sayede izin verilen boş grup sayısı iki uygulama grubu arasında aşılacaktır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10891 [Kanal %1:] Satır %2 İki polinomun kesiştiği nokta sayısı polinom derecesinden büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: B milinde düğüm mesafesi PL (Düğüm = Mildeki nokta, 2 polinomda birbirine denk) birbiri ardına fazla sık sıfır ile programlanmıştır (yani düğüm noktasının "çokluğu" fazla büyüktür).
Kare B milinde maksimum 2x birbiri ardına düğüm mesafesi 0 ile belirtilmiştir, kubik B milinde ise maksimum 3x.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Düğüm meafesi PL = 0 sadece kullanılan B-çubuğunun derecesine denk olacağı şekilde bir biri ardına programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10900 **[Kanal %1:] Satır %2 sabit parça hızı için S-Değer programlanmamış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: G96 etkin olduğunda S adresi altında sabit kesit hızı eksiktir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sabit kesit hızını S [m/dak] olarak programlayın veya G96 fonksiyonu seçeneğini kaldırın; örn. G97 alanında öncü besleme korunur – ancak mil o anki devir ile dönmeye devam eder.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10910 **[Kanal %1:] Satır %2 Takım yolu ekseninde düzensiz hız dalga formu**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Blok hazırlığında yol akışlarının analizi sırasında bir veya birden fazla yol ekseninin yol hızına yönelik hız akışında güçlü lokal farklar tespit edilmiştir.
Bu tarz bir durum aşağıdaki nedenlere sahip olabilir:
- Yol makine eksen kinematiğinin tekil konumlarında hareket etmektedir.
- Programlanan kontur akışı eşit değildir.
- FGROUP-Tespitleri kontura yönelik uygun değildir.
- MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0 ayarı bir blok içinde gündeme gelen bükülme değişikliklerine yeterli gelmez. Bu sorun sıkça G643, G644 veya COMPCAD durumlarında gündeme gelir.
- Kinematik bir transformasyon nümerik olarak yeterli derecede uygulanmamıştır.
Eksenlerin fazla yüklenmesini önlemek için yol hızı temelde aşırı düşürülür. Gerektiğinde makine durdurulabilir. Tekil alana erişildiğinde aniden güçlü eksen hareketleri oluşur

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Bildiri ekranı

Çözümü: Sıkça grubun dağılımı birden fazla küçük iyileşmeler sunmaktadır.
Satırlar daha detaylı analiz edildiğinden eğer MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0 ise alarm gerektiğinde MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=3 veya 5 değerleri üzerinden engellenebilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10911 **[Kanal %1:] Satır %2 Transformasyon kutubun geçişini engelliyor.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ön verilen eğri akışı transformasyon kutbuna yönlendirmektedir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10913 **[Kanal %1:] Satır %2 negatif ilerlemeprofili dikkate alınmıyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirtilen ön besleme profili negatiftir. Ancak negatif bir yol beslemesine izin verilmemektedir. Ön besleme profili dikkate alınmaz. Ön belirtilen ön besleme son değeri tüm grup üzerinden hareket ettirilmektedir.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Alarm Ekranı
Çözümü: Belirtilen ön besleme profilinde giderilmesi gereken hatalı bir programlama olup olmadığını kontrol edin ve düzeltin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10914 [Kanal %1:] Satır %2: Aktif transformasyonda hareket mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Makine kinematiği öngörülen harekete izin vermemektedir.
TRANSMIT'te, aşağıda belirtilen transformasyona bağlı hata ortaya çıkabilir:
Kutup etrafında pozisyonlanmayan dairesel bir alan mevcuttur. Bu alan takım referans noktasının kutba kadar hareket etmemesinden oluşmaktadır.
Bu alan şu şekilde tespit edilir:
- Makine verilerinden (MD24920 $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL..)
- etkin takım boyu düzeltmesinden (bakınız $TC_DP..). Takım boyu düzeltmesinin hesaplanması seçilen işlem düzlemine bağlıdır (bakınız G17 ...).
TRAINT'teki dönüştürmeye bağlı olan hata nedeni aşağıda belirtilmiştir.
Aktif TRAINT dönüşümü sırasında Y<>0 (WKS) olan bir blok programlanmış (TRAINT aktif olduğunda, Y ekseni daima WKS=0 olarak ayarlanmalıdır)'.
Makine hatalı bloktan önce durur.
Reaksiyon: Interpreter stop
Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programının değişimi. Hatalı belirtilen takım boyu düzeltmesinin değiştirilmesi.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10915 [Kanal %1:] Grup %2 Prep-Sorunu LookAhead (Tanım %3, ayrıntılar %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata algılama
%4 = Hata ayrıntıları
Açıklama: NCK eksik parametrelendirme mevcut (Parametrelendirilen bellek bu koşullar altında yeterli gelmez), bu nedenle LookAhead özelliğini gelişim Modunda çalıştırılamaz.
Reaksiyon: Interpreter stop
Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parametreyi değiştirin (LookAhead belleği ve/veya IPO bufferı yükseltin, toleransları değiştirin). Standart-LookAhead kullanın.
Ger. Siemens ile temasa geçin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10916 [Kanal %1:] Grup %2 Prep-Sorunu LookAhead (Tanım %3, ayrıntılar %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata algılama
%4 = Hata ayrıntıları

Açıklama: NCK eksik parametrelendirme mevcut (Parametrelendirilen bellek bu koşullar altında yeterli gelmez), bu nedenle oluşturulan profil mümkün olandan daha bozuktur.
Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Alarm Ekranı
Bildiri ekranı
Çözümü: Parametreyi değiştirin (LookAhead belleği ve/veya IPO bufferı yükseltin, toleransları değiştirin).
1010: IPO-bufferı en az 50 bloğa yükseltin, Ya da maksimum blok adedini fren rampasında 2 ile çarpın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10917 [Kanal %1:] Blok %2 COMPSURF fonksiyonun uyarısı (kod %3, ayrıntılar %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata algılama
%4 = Hata ayrıntıları
Açıklama: COMPSURF yalnızca kısıtlı bir şekilde çalışabildi.
Uyarı yalnızca MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit1 ayarlıysa görüntülenir.
Reaksiyon: Alarm reaksiyonu yok.
Bildiri ekranı
Çözümü: 1: Parametrelemeyi değiştirin (daha küçük tolerans, daha büyük blok buffer).
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

10930 [Kanal %1:] Satır %2 Talaş kaldırma konturunda müsade edilmiyen İnterpolasyon çeşidi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Kontur programında gerdirme için aşağıdaki enterpoasyon türlerine izin verilmektedir: G00, G01, G02, G03, CIP, CT
Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kontur programında sadece düzlemlerden ve daire eğrilerinden oluşan yol elemanlarını programlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10931 [Kanal %1:] Satır %2 Hatalı talaş kaldırma Konturu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Gerdirme işleminde kontru için alt programda aşağıdaki hatalar mevcuttur:
- Tam daire
- kesişen elemanlar
- yanlış start pozisyonu

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Yıkarıda sunulan hata alt programda gerdirme konturu için düzeltilmelidir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10932 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur hazırlamaya yeniden başlanacak

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İlk kontru hazırlığı/kontur kodlaması EXECUTE sonlandırılmalıdır.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kontur hazırlığının yeniden çağrılmasından önce parça programında (anahtar kelime CONTPRON) EXECUTE anahtar kelimesini ön işleme alınan hazırlık sona ermeden programlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10933 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur programında çok az sayıda Kontur cümlesi var

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kontur programı içeriği
- CONTPRON 3 kontur grubundan daha az
- CONTDCON kontru grubu yok

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Programı gerdirme konturu ile güncel işlem alanında her iki eksende eksen hareketleri ile en az 3 NC bloğuna genişletin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10934 [Kanal %1:] Satır %2 Alan Kontur için çok küçük boyutlandırılmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kontur dağıtımı sırasında (CONTPRON anahtar kelimesi ile etkinleştirilmiş) kontur tablosu için alanın fazla küçük tanımlandığı algılanmıştır. Her izin verilen kontur elemanı için (Daire veya düzlem) bir sıra kontur tablosu mevcut olmalıdır.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Alan değişkenlerinin kontru tablosu için tanımını beklenen kontur elemanlarına göre düzenleyin. Kontur dağılımı bazı NC gruplarını 3 işlem kesitine böler. Örnek: N100 DEF TABNAME_1 [30, 11] Kontur tablosu alan değişkenleri 30 işlem adımına düzenlenmiştir. Hane sayısı 11 sabit bir boyuttur.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10950 [Kanal %1:] Büküm uzunluğu fonksiyonunun hesaplaması yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Ark uzunluğu fonksiyonunun aktif polinom enterpolasyonu ile hesaplanması talep edilen kesinlikte uygulanamadı.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Bildiri ekranı

Çözümü: MD20262 $MC_SPLINE_FEED_PRECISION makine verisinin değerini arttırın..
Ark uzunluğu polinomlarının gösterimi için daha fazla bellek rezerve edin. Ark boyu fonksiyonuna yaklaşmak amacıyla, grup başına kaç adet polinom kullanılabileceğini tespit etmek için, MD28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS makine verisini kullanın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10959 [Kanal %1:] Grup %2 3DF* yarıçap düzeltmesi etkinken SUPD'ye izin verilmez.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Alın frezeleme sırasında yarı çapı düzeltmesi etkinse, kontur hasarı nedeniyle takım düzeltmesinin kompanzasyonunun bastırılmasına izin verilmez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10960 [Kanal%1:] Satır %2 CUT3DF* (alın frezeleme için WRK) tipi radyüs telafisi sadece COMPSURF işleviyle kullanılabilir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Alın frezeleme için takım radyüs telafisi COMPSURF işleviyle kullanılmalıdır. CUT3DF* takım radyüs telafisi etkinse, COMPSURF etkinleştirilmelidir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10961 [Kanal %1:] Satır %2 Aktif yarıçap telafisinde maks. kübik Polinom geçerli

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Aktif yarı çap düzeltmesinde maksimum kubik polinomlar geometri ekseni için onaylanmıştır. Bu durumda 4. ve 5. Derece polinomlar programlanamaz.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

10963 [Kanal %1:] Blok %2 COMPSURF yeterli düzeyde düzeltme yapamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İç bellek boyutları nedeniyle sınırlandığından COMPSURF tarafından yumuşatma yapılması ideal değildir.
Alarm yalnızca MD11400 $MN_TRACE_SELECT bit10 ayarlıysa çalışır; aksi takdirde yalnızca uyarı 10917 verilir.
Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Interpreter stop
Çözümü: Parça programda toleransı azaltın (CTOL, OTOL, ATOL).
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10964 [Kanal %1:] Blok %2 Bu sistem için belirli fonksiyonlar sınırlıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Nedeni

Açıklama: Bu sistem için bazı fonksiyonlar sınırlıdır. Bu alarmın aşağıdaki nedenleri olabilir:
Neden:
1. Etkin COMPSURF'de, bu sistem için izin verilenden daha fazla eksen hareket ettiriliyor.
2. Bu sistem için CUT3DFD'ye izin verilmez.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Interpreter stop

Çözümü: 1. Grup başına daha az eksen programlayın.
2. CUT3DFD'nin etkinliğini kaldırın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

10990 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 için FIR filtreli CPRECON olanaklı değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen

Açıklama: CPRECON aktiftir, ancak bunun için FIR filtreli (MD32402 $MA_AX_JERK_MODE=5) bir eksen için MD38020 $MA_MM_CPREC_FIR_POINTS ile bellek alanı hazır edilmemiş.
Bu bir yapılandırma hatasıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Arayüz sinyalleri atanır.
Interpreter stop

Çözümü: MD38020 $MA_MM_CPREC_FIR_POINTS ile fonksiyon için bellek alanı hazır edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

12000 [Kanal %1:] Satır %2 Adres %3 çoklu programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Adresin kaynak dizisi

Açıklama: Adreslerin geneli (Adres tipleri) bir NC grubunda sadece bir kez programlanabilir, bu sayede grup bilgileri belirgin ölçüde kalacaktır (örn. X...T... F... vs. - İstisna: G-, M-Fonksiyonları).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi düzeltilmesi gerekn hatalı gruba ayarlanacaktır.
NC programında birden fazla gündeme gelen adresleri ayırın (birden fazla değer talimatlarına izin verilenler hariç).
Adresin (örn. eksen adı) kullanıcı tanımlı değişkenler üzerinden ön görülüp görülmediğini kontrol edin (muhtemelen eksen adının değişkene yönelik talimatı hesaplama operasyonları sayesinde ancak programda gerçekleştiğinde görülmesi kolay değildir).

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12010 [Kanal %1:] Satır %2 Adres %3'de Adres tipi çok sık programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Adresin kaynak dizisi

Açıklama: Her adres tipi için bir NC grubunda ne sıklıkla gündeme gelebileceği belirlenir (bu sayede örn. Tüm eksenler adres tipi ile birlikte aynı şekilde bir grup limitine bağlıdır).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC Duruş tuşuna basın ve PROGRAM DÜZELTME yazılım tuşu ile "Düzeltme bloku" fonksiyonunu seçin. Düzeltme imleci yanlış blokta bulunuyor.
Bu program bilgisinin birkaç bloka ayrılması gereklidir (ancak fonksiyonların blok blok tipinde olduğundan emin olun!)

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12020 [Kanal %1:] Satır %2 geçersiz Adres modifikasyonu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Geçerli adresi tipleri 'IC', 'AC', 'DC', 'CIC', 'CAC', 'ACN', 'ACP', 'CACN', 'CACP'. Bu adres modifikasyonlarından her biri her adres tipinde kullanılamaz. Bunlardan hangisinin her bir adres tipinde kullanılabilir olduğunu programlama kılavuzundan edinebilirsiniz. Bu adres modifikasyonu izin verilen adres tipinde kullanılmadığında alarm devreye girecektir, örn.:
N10 G02 X50 Y60 I=DC(20) J30 F100
DC ile enterpolasyon parametresi.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Anahtar: NC STOP tuşuna basın ve PROGRAM DÜZELTME yazılım tuşu ile "Düzeltme bloku" fonksiyonunu seçin. Bunun ardından düzeltme imleci yanlış blokta bulunuyor.
SProgramlama Kılavuzuna göre, sadece izin verilen adresler için blok blok adres düzenleme uygulayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12030 [Kanal %1:] Satır %2 %3'de geçersiz parametre veya veri tipi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Polinomil enterpolasyon işleminde maksimum 3. polinomil derecesi mümkündür (programlama kılavuzuna bakınız).
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
Katsayılar a0 (başlangıç noktaları) ön görülen grubun son noktalarıdır ve programlanmaları gerekli değildir. Polinom grubunda bu nedenle eksen başına maksimum 3 katsayıya izin verilmektedir (a1, a2, a3).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12040 [Kanal %1:] Satır %2 Çıktı %3 Veri tipi 'AXIS' den değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Satırdaki kaynak dizin

Açıklama: Bazı anahtar kelimeler ardıl gelen parametre verilerinde "AXIS" tipinde değişken yapıda verileri talep etmektedir. Bu sayede örn. paranteler içinde eksen tanımlayıcısının AXIS tipinden değişken olarak tanımlanması gereken PO anahtar kelimesi belirtilmelidir. Aşağıdaki anahtar kelimelerinde sadece AXIS tipi parametrelere izin verilmektedir:

AX[..], FA[..], FD[..], FL[..], IP[..], OVRA[..], PO[..], POS[..], POSA[..]

Örneğin:

N5 DEF INT ZUSTELL=Z1 yanlış, düzenleme herhangi bir eksen tanımlayıcı vermemektedir bunun yerine "26 161" rakamını sunar

N5 DEF AXIS ZUSTELL=Z1 doğru

:

N10 POLY PO[X]=(0.1,0.2,0.3) PO[Y]=(22,33,44) &PO[ZUSTELL]=(1,2,3)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Tuş: NC-Stop basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "düzeltme grubu" fonskiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.

Parça programını program kılavuzundaki talimatlar doğrultusunda düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12050 [Kanal %1:] Satır %2 DIN-Adres %3 projelendirilmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Satırdaki DIN adresi

Açıklama: DIN adresi adı (örn. X, U, X1) kumanda alanında tanımlanmamıştır. Sabit DIN adresleri yanında kumanda ayarlanabilir adresler de elde edecektir. Bakınız programlayıcı talimatında "ayarlanabilir adresler". Bu adreslerin adları makine verileri ile değiştirilebilir.

örn.: DIN tanımlayıcı -> projelendirilmiş tanımlayıcılar

G01 -> DÜZ, G04 -> BEKLEYİN ..

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Program kılavuzunu ve makine verilerini gerçek projelendirilen adresler ve anlamları açısından gözden geçirin ve DIN grubunu bu doğrultuda düzeltin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12060 [Kanal %1:] Satır %2 benzer G-Grubu birkaç kez programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Parça programında kullanılabilen F fonksiyonları sentaks belirleyici veya sentaks belirlemeyen gruplara dağılmıştır. Her G grubundan sadece bir G fonksiyonu programlanabilir. Bir grup dahilindeki fonksiyonlar birbirini karşılıklı kapatır.

Alarm sadece sentaks belirleyici olmayan G fonksiyonlarını baz almaktadır. Birden fazla G fonksiyonları bu gruplardan bir NC grubunda görüntülendiğinde son grup etki edecektir (önceki hususlar göz ardı edilir).

Sentaks belirleyici G fonksiyonları: 1. ila 4. G-Grubu

Sentaks belirleyici olmayan G fonksiyonları: 5. ila G grubu olmayan

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.

Sorun giderme gerekli değildir: Son programlanan G fonksiyonunun gerçekten istenile olup olmadığı kontrol edilmelidir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12070 [Kanal %1:] Satır %2 fazla sayıda G-Fonksiyonu yazımı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Sentaks belirleyici G-Fonksiyonları parça program grubunun yapısını ve bunun içinde yer alan adresleri belirlerler. Bir NC grubunda sadece bir sentaks belirleyici G-Fonksiyonu programlanabilir. 1. – 4. G grubu G fonksiyonları sentaks belirleyicidir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
NC grubunu analiz edin ve G fonksiyonlarını birden fazla NC gruplarına dağıtın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12080 [Kanal %1:] Satır %2 Metin %3'de Yazılım hatası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak metin alanı

Açıklama: Bu bloktaki yazım, belirtilen metin pozisyonunda doğru değil. Bu hata için çok fazla olasılık bulunduğu için hatanın kesin nedeni daha detaylı bir şekilde belirtilmelidir.
Örnek 1:
N10 IF GOTOF ... ; atlama için koşul eksik!
Örnek 2:
N10 DEF INT VARI=5
N11 X VARI ; X ve VARI değişkenleri için işlem eksik
Örnek 3:
N13 R1=5
N15 R1=10 M=R1 ; değer atamalarının blokta bağımsız olması gereklidir, yardımcı fonksiyon çıkışları veya pozisyon değiştirme gibi, başka herhangi bir komut olmamalıdır.
Hatanın nedeni Unicode karakterler kullanılması olabilir. Bu durumda, alarm metninde ASCII karakter setinde bulunmayan karakterlerin temsil edilmesi ile gösterilir.
ASCII karakter setinde bulunmayan bir karakter bir boşluk şekline dönüştürülür veya MD 10280 $MN_PROG_FUNCTION_MASK bit 3 kullanılarak alarm 12080 çıktı olarak verilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Grubu analiz edin ve sentaks çizelgeler ile programlama talimatlarını düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12090 [Kanal %1:] Satır %2 Parametre %3 beklenmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Metinde izin verilmeyen parametre

Açıklama: Programlanan fonksiyon ön tanımlanmıştır ve parametrelere izin vermemektedir. İlk beklenmeyen parametre görüntülenir.
Örnek: Ön tanımlı alt programın TRAFOOF (transformasyonun kapatılması) görüntülenmesi sırasında yine de parametreler aktarılmıştır (bir veya birden fazla).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Fonksiyonu parametre aktarımı olmadan programlayın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12100 [Kanal %1:] Satır %2 İşlem sayısı %3 müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Devir sayısı
Açıklama: MCALL ile görüntülenen alt programlar tipiktir, yani yol bilgileri içeren her grup sonrasında otomatik olarak bir kereye mahsus alt program akışı gerçekleşecektir. P adresi altında programlama akış sayısına bu nedenle izin verilmemektedir.
Modal çağrı MCALL yeniden programlanıncaya kadar etki eder; ya bir yeni alt program adı ile veya olmadan (silme fonksiyonu).
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
MCALL alt program görüntüleme işlemini geçişsayısı olmadan programlayın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12110 [Kanal %1:] Satır %2 Cümle yazımı yorumlanamz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Grupta programlanan adresler geçerli sentaks belirleyici G fonksiyonu ile izin verilmemektedir, örn. G1 I10 X20 Y30 F1000
Linear grupta herhangi bir enterpolasyon parametresi programlanmamalıdır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Grup yapısını kontrol edin ve program talepleri doğrultusunda düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12120 [Kanal %1:] Satır %2 G-Fonksiyon yalnız programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bu grupta programlanan G fonksiyonu grupta tek olmalıdır. Aynı grupta genel adresler veya senkron aksiyonları kullanılmamalıdır. Bu G-fonksiyonları:
G25, G26: çalışma alan, işmili devir sayısı sınırlaması
G110, G111, G112: Polar koordinat ile kutupsal programlama
G92: v sabiti ile işmili devri sınırlama
STARTFIFO, STOPFIFO: Ön process tamponu kumandası
Örn. G4 F1000 M100: G4 satırında M-fonksiyonuna izin verilmemektedir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: G fonksiyonunu tek olarak grupta programlayın
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12140 [Kanal %1:] Satır %2 Fonksiyonlama %3 gerçekleşmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak metin yazılım yapısı

Açıklama: Kumandaın tam yapısında o anki uygulama konumunda oluşturulamayacak fonskiyonlar mümkündür.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Görüntülenen fonksiyon programda çıkartılmalıdır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12150 [Kanal %1:] Satır %2 Operasyon %3 veri tipiyle uyumlu değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dizgi (zarar gören operatör)

Açıklama: Dsya tipleri talep edilen operasyonla uyumlu değildir (bir aritmetik görüntüleme veya bir değer atamasında).
Örnek 1:
İşlem operasyonu
N10 DEF INT OTTO
N11 DEF STRING[17] ANNA
N12 DEF INT MAX
:
N50 MAX = OTTO + ANNA
Örnek 2:
Değer atama
N10 DEF AXIS BOHR N11 DEF INT OTTO : N50 OTTO = BOHR

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Kullanılan değişkenlerin tanımını istenilen operasyon uygulanıncaya kadar değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12160 [Kanal %1:] Blok %2 Değer %3 değer alanının dışında yer alır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Geçersiz değer

Açıklama: Data tipinin tanımı sayesinde öncelikle tespit edilen değişkenler için programlanan sabitler değer alanını dışında yer alırlar.
DEF veya REDEF talimatındaki kurulum değeri DEF talimatında progralmanan veya mevcut olan üst (ULO) veya alt (LLI) sınır değerinin dışında yer almaktadır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stop düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme bloğu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi hatalı bloğa ayarlanır

Sabitlerin değerini düzeltin veya data tipini adapte edin. Değer bir Integer sabiti için fazla büyük olduğunda bir ondalık noktası eklenerek gerçek sabit olarak belirtilebilir.

Örneğin:

R1 = 9 876 543 210 düzeltin: R1 = 9 876 543 210.

Değer alanı INTEGER: +/-(2**31 - 1)

Değer alanı REAL: +/-(10**-300 .. 10**+300)

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12161 [Kanal %1:] Blok %2 Limitin tanımlanmasında hata %3

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = İzin verilmeyen limit değer

Açıklama: Alarm aşağıdaki nedenlerden kaynaklanabilir.

- Bir değişkenin limitlerinin tanımlanmasında (DEF) ya da yeniden tanımlanmasında (REDEF) üst sınır değer alt sınır değerden daha küçük belirtilmiştir.
- Değişken tipi için CHAR, INT veya REAL tipinden olmayan bir limit programlanmıştır.
- INT veya REAL data tipi ile bir değişken için Type char tarafından bir limit değer programlandı.
- Limitlerden biri için bir dizin (birden fazla karakter) programlandı.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm parça programında gündeme geldiğinde (DEF-Talimatında) NC-Stop tuşuna basın ve PROGRAM DÜZELTME dokunmatik butonu ile “düzeltme bloğu” fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı bloğa ayarlanır

Ardından limit değerleri adapte edin veya izin verilmeyen data tipinde limit programlamasını tamamen çıkartın.

Alarm, GUD veya ACCESS dosyasının aktarımında gündeme geldiğinde GUD veya ACCESS tanımlama dosyasını (DE-File) düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12162 [Kanal %1:] Blok %2 fiziksel üniteye izin verilmemektedir

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir DEF veya REDEF talimatında, fiziksel bir birim yalnızca INT veya REAL veri türü değişkenleri için tanımlanabilir. Ayrıca fiziksel birim için sadece aşağıdaki değerler programlanabilir:

0 Fiziksel birim yok
1 Doğrusal veya açısal pozisyon, eksen türüne bağlı
2 Doğrusal konum [mm; inç]
3 Açısal konum [derece]
4 Doğrusal veya açısal hız, eksen türüne bağlı
5 Doğrusal hız [mm / dak]
6 Açısal hız [dev / dak]
7 Doğrusal veya açısal hızlanma, eksen türüne bağlı
8 Doğrusal hızlanma. [M / s^2; inç / s^2]
9 Açısal hızlanma. [dev / s^2]
10 Doğrusal veya açısal sarsıntı
11 Doğrusal sarsıntı [m / s^3; inç / s^3]
12 Açısal sarsıntı [dev / s^3]
13 Zaman [s]
14 Konum ayarlayıcısı güçlendirmesi [16.667 / s]
15 Devirsel ilerleme [mm / devir; inç / devir]
16 Sıcaklık telafi değerleri için ünite, eksen tipine bağlı
18 Kuvvet [N]
19 Kütle [kg]
20 Atalet momenti [kgm^2]
21 Yüzde
22 Frekans [Hz]
23 Voltaj [V]
24 Akım [A]
25 Sıcaklık [derece Celsius]
26 Açı [derece]
27 KV [1000/dak]
28 Doğrusal veya açılı pozisyon [mm | derece veya inç | derece]
29 Kesme hızı [m / dak; ayak / dakika]
30 Çevresel hız [m / s; ayak / s]
31 Direnç [Ohm]
32 Endüktans [mH]
33 Tork [Nm]
34 Tork sabiti [Nm / A]
35 Akım ayarlayıcı kazancı [V / A]
36 Devir ayarlayıcısı kazancı [Nm / rad s 1]
37 Hız [dev / dak]
42 Güç [kW]
43 Düşük akım [mikro amper]
46 Düşük tork [mikro Nm]
48 Mil başına HZ_PER_SEC = 49, [Hz / s]
65 Akış [l / dak]
66 Basınç [bar]
67 Hacim [cm^3]
68 Mesafe kazancı [mm / Vmin]
69 Kuvvet ayarlayıcısı mesafe kazancı [N / V]
155 Diş aralığı [mm / devir; inç / devir]
156 Diş aralığı değişimi [mm / $devir^2$; inç / $devir^2$]

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm parça programında gündeme geldiğinde (DEF-Talimatında) NC-Stop tuşuna basın ve PROGRAM DÜZELTME dokunmatik butonu ile "düzeltme bloğu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı bloğa ayarlanır
Düzeltme bloğunda DEF talimatında data tipi adapte edilebilir veya fiziksel ünite (PHU xy) çıkartılmalıdır.
Alarm, GUD veya ACCESS dosyasının aktarımında gündeme geldiğinde GUD veya ACCESS tanımlama dosyasını (DE-File) düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12163 [Kanal %1:] Blok %2 Erişimi koruyucu değişikliğe izin verilmemektedir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Sistem değişkenleri için erişim haklarının değişimine (REDEF ile) GUD dosyalarında izin verilmemektedir. Değişim sadece ACCESS dosyalarında mümkündür (_N_SYSACCESS_DEF, _N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF ve _N_UACCESS_DEF).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: REDEF talimatını GUD dosyasından çıkartın ve ACCESS dosyalarından birine ekleyin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12164 [Kanal %1:] Blok %2 Erişim güvenliği birden fazla programlandı %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Çift programlanan güvenlik kademesi

Açıklama: APW ve APR sesli komutları ile parça program erişimi için erişim güvenliği BTSS erişimi için de programlanır. APWP ve APRP ile erişim güvenliği parça programından ve APWB ve APRB ile erişim güvenliği BTSS arayüzü üzerinden belirlenir. Bir blokta APW APWP ya da APWB veya APR ile birlikte APRR ya da APRB ile birlikte programlandığında bu bir karmaşaya neden olur zira güvenlik kademesi süzeni artık belirgin değildir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Erişim güvenliği parça programında ve BTSS üzerinden farklı yükseklikte olacaksa, sadece APWP, APWB, APRP ve APRB sesli komutları kullanılabilir. Parça programındaki ve BTSS alanındaki erişim güvenliği aynı olacaksa APW ya da APR ile de programlanabilir ancak bu durumda APWP ve APWB ya da APRP ve APRB komutları aynı bloğa programlanamaz.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12170 [Kanal %1:] Satır %2 Ad %3 bir çok kez tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Gruptaki sembol

Açıklama: Hata bildiriminde görüntülenen sembol çalışan parça programında tanımlanmıştır. Kullanıcı tanımlı tanımlayıcıların çoklu tanım diğer (alt) programlarda yani lokal değişkenlerin aynı ad altında tanımlanabilirliğinin programdan ayrıldığında (alt programlar) veya işlem tamamlandığında birden fazla gündeme gelebileceği dikkate alınmalıdır. Bu hem kullanıcı tanımlı semboller (etiketler, değişkenler) aynı zamanda makine verileri (eksenler, DIN adresleri ve G fonksiyonları) için de geçerlidir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sembol veri emniyetinin bildiği tarzda görüntülenmektedir. Program editörü ile bu sembol güncel programın tanımlama kısmında aranmalıdır. 1. veya 2. sembol farklı adla donatılmalıdır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12180 [Kanal %1:] Satır %2 müsade edilmeyen operasyon zincirlemesi %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Zincirleme Operatörler

Açıklama: Operatörler zinciri ikili ve tekli operatörler ile herhangi bir parantes uygulanmadan anlaşılmaktadır.
Örneğin:
N10 ERG = VARA - (- VARB) ; doğru yazım tarzı
N10 ERG = VARA - - VARB ; Hata!

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Baskıyı doğru ve belirgin olarak parantezlerin yardımıyla yorumlayın; bu bir programın netliğini ve okunurluğunu artırmaktadır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12185 [Kanal %1:] Satır %2, %3 ile Bit bağlantısına izin verilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Adres adı

Açıklama: Bu adrese atamada bit bağlantısı mümkün değildir. Bit bağlantılarına sadece kavrama adreslerinde izin verilmektedir (CPMBRAKE, CPMVDI ve CPMAL).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.
Adresin data tipi bir bit bağlantısına izinv erdiğinde adres değerini bir değişkene yazın, bit bağlantısını değişken ile uygulayın ve adresin değişkenine atayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12190 [Kanal %1:] Satır %2 FELD tipinden değişkende çok fazla boyut

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: STRING tipi değişkenlerinin yer aldığı alanlar maksimum 1 kez boyutlandırılabilir olmalıdır, diğer tüm değişkenler maksimum 2 kez boyutlandırılabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Alanın tanımını düzeltin, çok boyutlu alanlarda muht. bir 2. iki boyutlu alan tanımlayın ve aynı alan endeksi ile işleme alın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12200 [Kanal %1:] Satır %2 Sembol %3 açılamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Gruptaki sembol

Açıklama: DEF talimatı ile atanacak sembol atanamaz zira:
- Tanımlanmıştır (örn. değişken veya fonksiyon)
- dahili bellek alanı yeterli değildir (örn. büyük alanlarda)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Aşağıdaki kontrolleri işleme alın:
- Metin editörü ile girilen adın seri program döngüsünde (Ana program ve görüntülenen alt programlar) kullanılıp kullanılmadığını kontrol edin.
- Tanımlanan sembollerin bellek gereksinimini tahmin etmek ve muht. bu sayede düşürerek daha az global ve daha fazla lokal değişken kullanılabilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12205 [Kanal %1:] Satır %2 GUD alanı için alan belirtimi eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir GUD değişkeni için açıklama notunda alan verileri
(NCK veya CHAN) programlanmadı.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: GUD değişkeni verilerindeki GUD değişkeni açıklamaları için mevcut alan verilerini düzenleyin.
Bir GUD değişkeninin açıklamasında şu sentakslara uyulmalıdır:
DEF <Alan> <Veri tipi> <Değişken adı> örn.
DEF NCK INT intVar1
DEF CHAN REAL realVar1

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12210 [Kanal %1:] Satır %2 Dizin %3 çok uzun

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Satırdaki dizin

Açıklama: - Tip STRING değişkeni tanımında 200 karakterden fazla yükleme denenmiştir.
- Bir atama sırasında dizinin belirtilen değişkene uymadığı tespit edilmiştir.
- Senkron aksiyonlarda 31 karakterden fazla bir dizin programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stop düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır
- Kısa dizin seçin veya karakter zincirini 2 dizine bölün
- Büyük dizin değişkeni tanımlayın
- Dizini 31 karaktere sınırlayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12220 [Kanal %1:] Satır %2 İkili sayı sabitesi %3 dizinde çok uzun

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Tekil sabitler

Açıklama: STRING tipi birdeğişkenin kurulumunda veya değer atamasında ikili sabitler olarak 8bitten fazla tespit edilmiştir.
DEF STRING[8] OTTO = "ABC'H55"B000011111'DEF"

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.

Alarm bildirimi ekranında fazla gelen bitler muht. daha arkalarda yer almasına rağmen daima ikili sabitlerin ilk işaretleri görüntülenir. Daima tüm ikili sabitler hatalı bir değer açısından kontrol edilmelidir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12230 [Kanal %1:] Satır %2 Hexadezimal sayı sabitesi %3 dizinde çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Ondalik sabitler

Açıklama: Bir string herhangi girilebilir bir işarete denk olmayan ya da minimum tuş sayısına sahip olan bir tuş takımında hizmete sunulmayan bitler içerebilir. Binlar ikili veya onaltılı sabitler olarak girilir. Sadece bir bayt doldurabilirler - 256 olmalıdırlar, örn.

N10 DEF STRING[2] OTTO=" 'HCA' 'HFE' "

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.

Alarm göstergesi ekranında daima yüksek ondalık rakamlar muhtemelen arkalarda yer almasına rağmen onaltılık sabitlerin ilk karakterleri görüntülenir. Bu nedenle daima tüm onaltılık sabitler hatalı değer açısından kontrol edilmelidir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12240 [Kanal %1:] Satır %2 Takım yönü %3 çoklu tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Metin

Açıklama: Bir DIN grubunda sadece 1 takım oryantasyonu programlanabilir. Ya 3 Euler açısı üzerinden veya eksenleri son noktalarından veya yön vekötrleri üzerinden tanımlanabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.

Takım oryantasyonu 3 farklı türe bölünebildiğinden en avantajlısı seçilmelidir. Bu bilgi türü için adresler ve değer atamaları programlanmalıdır - diğer tüm oryantasyon parametreleri çıkartılmalıdır.

Eksen son noktaları (ek eksenler): A, B, C Aks tanımlayıcısı, Euler açısı: A2, B2, C2 Yön vektörleri: A3, B3, C3

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12250 [Kanal %1:] Satır %2 iç içe geçirilmiş Makro %3 imkansız

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kaynak dizgi

Açıklama: Makro tekniği 1 satırlık bir talimat veya talimat dizisini DEFINE anahtar kelimesi ile bir yeni tanımlayıcıya atar. Talimat sıralamasında herhangi başka bir makro bulunmamalıdır (bölme). Bunlara ilave olarak, talimat dizisinde azami 3 iç içe yerleştirme seviyesinde makrolar bulunabilir.

Örnek:

N10 DEFINE MAKRO3 AS F100

N20 DEFINE MACRO2 AS MACRO3

N10 DEFINE MACRO1 AS G01 G91 X123 MAKRO2

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Devredeki makroları yazılan program bilgileri ile değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12260 [Kanal %1:] Satır %2 fazla sayıda başlangıç konumuna alma değeri verilmiş %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgi

Açıklama: Bir alanın kurulumunda (Her bir alan elemanına alan tanımı ve değer atama) alan elemanlarından daha fazla kurulum değeri mevcuttur. Örnek: N10 DEF INT OTTO[2,3]=(..., ..., {6 değerden fazla})

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
NC programını kontrol edin:
1. Alan tanımlamada alan elemanlarının (n,m) doğru belirtilip belirtilmediğini (DEF INT FELDNAME[n,m] örn. 2 satır ve 3 sütundan oluşan alan: n=2, m=3). 2. Kurulum sırasında değerin doğru atanması (Her bir alan elemanının değerleri virgül ile ayrılmıştır, REAL tipinden değişkende ondalık nokta)

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12261 [Kanal %1:] Satır %2 %3'den başlangıç konumuna almaya müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgi

Açıklama: Aynı şekilde Frame tipinden tanımlama sırasında kurulum gerçekleştirilemez. Örnek: DEF FRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)
Aynı şekilde alan tanımlamada varsayılan değerler SET aracılığıyla program sürecinde eksenlerde programlanabilir.
PRLOC ile bir REDEF talimatı sadece ayar verileri için onaylıdır, ancak makine veriler ve değişkenler için değil

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Programın işlem kısmındaki özel grupta aşağıdaki kurulumu işleme alın: DEF FRAME LOCFRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)
Eksen değişkenlerinin kullanımında SET ifadesini şöyle değiştirin:
DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = SET (X, , Y) yerine şunu yazın: DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = X AXIS_VAR [7] = Y

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12270 [Kanal %1:] Satır %2 Makro adı %3 henüz tanımlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgi amkro adı

Açıklama: DEFINE talimatı ile seçilecek olan makronun adı kumanda sisteminde aşağıdaki gibi tanımlanmıştır:
Makro adı
Anahtar kelime
Değişken
projelendirilmiş tanımlayıcı

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
DEFINE talimatını diğer makro adları ile seçin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12280 [Kanal %1:] Satır %2, %3 ile maksimum Makro-Uzunluğu aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Makronun sağ tarafında yer alan talimat sıralaması 256 karakter ile sınırlandırılmıştır. Daha büyük bir karakter sıralaması bir makro altında tanımlamaya çalışıldığında (sadece NC gruplarının V.24 girişi mümkündür, zira kumanda paneli ve NCK grup boyu arasındaki iletişim 242 karakter ile sınırlıdır) alarm göstergesi oluşmaktadır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Makro altında tanımlanan fonksiyonlar 2 makroya bölünmelidir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12290 [Kanal %1:] Satır %2 Hesap değişkeni %3 tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hesaplama değişkenlerinin kaynak dizgisi

Açıklama: Sadece R parametreleri hesaplama değişkenleri olarak tanımlanmıştır – diğer tüm hesaplama değişkenleri kullanım öncesinde DEF tanımı ile tanımlanmalıdır. Hesaplama parametrelerinin sayısı makine verileri üzerinden tanımlanır. İsimler belirgin olmalı ve sorunlar tekrar gündeme gelmemelidir (İstisna: lokal değişkenler).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Programın tanımlama kısmında istenilen değişkeni belirleyiniz (muht. görüntülenen programda global vir varyantın yer alması gerektiğinde)

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12300 [Kanal %1:] Satır %2 Çağrı-Referans-Parametresi UP-Çağrı %3'de eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Alt program tanımında formal bir REF parametresi (call-by referans parametresi) belirtilmiştir, bunun görüntülenmesine güncel bir parametre atanmamıştır.
Düzenleme işlemi UP görüntülenmesinde adın deneiyle değil de değişken adının pozisyonu nedeniyle gerçekleşmektedir!
Örnek:
Alt program: (2 call by oranı Parametresi X ve Y,
1 call by referans parametresi Z)
PROC XYZ (INT X, INT Y, VAR INT Z)
:
M17
ENDPROC
Ana program:
N10 DEF INT X
N11 DEF INT Y
N11 DEF INT Z
:
N50 XYZ (X, Y) ; REF-Parametresi Z eksik
veya
N50 XYZ (X, Z) ; REF parametresi Y eksik!

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Alt programın tüm REF parametreleri (call by referans parametreleri) görüntüleme sırasında bir değişken düzenleyin. "Normal" formal parametrelerde (call-by oran parametreleri) herhangi bir değişkenin düzenlenmesi zorunlu değildir; 0 ile öne alınacaktır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12310 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen parametresi Prozedür(işlem) çağırmada %3 eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Alt programın görüntülenmesi sırasında HARİCİ deklarasyon doğrultusunda mevcut olması gereken bir AXIS parametresi eksiktir.
HARİCİ talimat ile kullanıcıya tanımlı bir parametre aktarımını vurgulayan alt programlar (Prosedürler) "sunulacaktır".
Parametre aktarımı olmayan prosedürler HARİCİ deklarasyona gerek duymamaktadır.
Örneğin:
Alt program XYZ (Formal parametreler ile):
PROC XYZ (INT X, VAR INT Y, AXIS A, AXIS B)
HARİCİ talimat (Değişken tipler ile):
EXTERN XYZ (INT, VAR INT, AXIS, AXIS) Alt program çağrısı (güncel parametreler ile):
N10 XYZ (, Y1, R_TISCH)
Değişken X 0 değeri ile öne alınacaktır
Değişken Y Değişken Y1 değeri ile beslenecektir ve UP süreci sonrasında sonucu görüntülenecek programa geri verecektir.
Değişken A R_TISCH ekseni ile beslenecektir
Değişken B eksik!

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Eksik AXIS parametresini çağrı alanında programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12320 [Kanal %1:] Satır %2 Parametre %3 Değişkeni yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Bir REF parametresine UP çağrısında herhangi bir değişken değil bunun yerine değişken tanımlayıcıya izin verilmesine rağmen bir sabit veya matematiksel hesaplamanın sonucu atanmıştır.
Örnekler:
N10 XYZ (NAME_1, 10, OTTO) veya
N10 XYZ (NAME_1, 5 + ANNA, OTTO)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Sabit veya matematisel ifadeyi NC grubundan çıkartın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12330 [Kanal %1:] Satır %2 Parametre %3 Tip yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Prosedürün görüntülenmesinde (bir alt programın) güncel parametre tipini formal parametre tipine dönüştürülemediği tespit edilmiştir. 2 durum söz konusu olabilir:
- Call-by refernas parametresi: Güncel parametre ve formal parametre aynı tipten olmalıdır, örn. STRING, STRING.
- Call by-oran parametresi: Güncel parametre ve formal parametre temelde bir dönüşümün mümkün olması halinde prensipte birbirinden farklı olmalıdır. Söz konusu durumda tipler genelde uyumlu değildir; örn. STRING -> REAL.

Tip dönüşümlerine genel bakış:
- REAL'den : REAL: evet, INT: evet*, BOOL: evet1), CHAR: evet*, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- INT'den: REAL: evet, INT: evet, BOOL: evet1), CHAR: şayet değer 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- BOOL'den: REAL: evet, INT: evet, BOOL: evet, CHAR: evet, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- CHAR'den: REAL: evet, INT: evet, BOOL: evet1), CHAR: evet, STRING: evet, AXIS: -, FRAME: -
- STRING'den: REAL: -, INT: -, BOOL: evet2), CHAR: sadece şayet 1 karakter, STRING: evet, AXIS: -, FRAME: -
- AXIS alanından: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: evet, FRAME: -
- FRAME alanından: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -, FRAME: evet

1) Değer <> 0 denktir TRUE, Değer ==0 denktir FALSE.
2) String boyu 0 => FALSE, aksi takdirde TRUE.
*) REAL konumundan INT konumuna tip dönüşümünde kırık değer >=0.5 olrak yuvarlanır, aksi takdirde yuvarlanır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin .Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
UP çağrısının aktarım parametresini kontrol edin ve call-by-value- ya da call-by-reference parametresi olarak kullanıma uygun tanımlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12340 [Kanal %1:] Satır %2 Parametre sayısı çok büyük %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Bir fonksiyonun veya bir prosedürün görüntülenmesi sırasında (ön tanımlı veya kullanıcıya özel tanımlı) tespit edilenden birden fazla parametre aktarılmıştır.

Ön tanımlı fonksiyonlar ve prosedürler: Parametrelerin sayısı NCK alanında sabit kayıtlıdır.

Kullanıcı tanımlı fonksiyonlar ve prosedürler: Parametre sayısının tespiti (tip ve isim üzerinden) tanımlama sırasında gerçekleşir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır. Doğru prosedürün/fonksiyonun çağrılıp çağrılmadığını kontrol edin. Parametre sayısını prosedüre / fonksiyona uygun programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12350 [Kanal %1:] Satır %2 Parametre %3 bundan sonra imkansız

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Önceki eksen parametresi düzenlenmemiş olmasına rağmen güncel parametre aktarımı denenmiştir. Prosedür veya fonksiyon görüntülemesinde ardından başka parametre aktarılmayacaksa gerekli olmayan eksen parametresi ataması iptal olabilir. Örnek: N10 FGROUP(X, Y, Z, A, B) ; maks. 8 Eksen mümkündür. Takip eden call-by-value parametrelerinin önüne, yere bağlı düzenleme eksik eksen parametresi nedeniyle kaybolduğundan sıfır konur. Hariç tutulabilecek eksenler ve takip eden parametreler ön tanımlı prosedürlerde ve fonksiyonlarda gündeme gelmez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır. Ön tanımlanan prosedürlerde ve fonksiyonlarda ya ardıl parametreyi girin veya öncesi yer alan eksen parametresini aktarın. Kullanıcı tanımlı prosedürler ve fonksiyonlar parametre aktarımında makine üreticisinin talimatları doğrultusunda programlama kılavuzunda programlanmalıdır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12360 [Kanal %1:] Satır %2 Parametre %3'ün Boyutu yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Aşağıdaki hatalı olasılıklar kontrol edilmelidir:

- Güncel parametre bir alandır ancak formal parametre bir değişkendir
- Güncel parametre bir değişkendir ancak formal parametre bir alandır
- Güncel ve formal parametreler alandır ancak kararlaştırılan boyutlarda değil

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır. NC parça programı yukarıda belirtilen hata nedeninden bağımsız düzeltilmelidir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12370 [Kanal %1:] Satır %2, Değer aralığı %3 için müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Bir kurulum yapı taşının dışında bir değer alanına sahip bir değişken sunulmuştur. Program global değişkenleri tanımı sadece özel kurulum yapı taşlarında izinlidir. Bu işlem sırasında bir değer alanı ile dontaılmış olabilirler

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Değer alanı belirtisini iptal edin (OF anahtar kelimesi ile başlar) veya kurulum yapı taşında global değişken olarak tanımlayın ve değer alanı ile donatılır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12380 [Kanal %1:] Satır %2 Maksimum Hafıza büyüklüğüne erişildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bu grubun veri tanımları işleme alınamaz, zira verilerin korunmasına hizmet eden maksimum mevcut bellek doluudur veya veri yapı taşı başka herhangi bir veri kayda almamaktadır.
Bir grubun makine etkisi (hareketi, oyalanma süresi, M-fonksiyonu) oluşturmadan birden fazla alt program çağrısı işleme alındığında da alarm gündeme gelebilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Değişken sayısını düşürün, alanları küçültün veya veri emniyetinin kapasitesini genişletin.
- Yeni makro tanımları dahil edilmesi gerektiğinde -> Makine verilerini MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS yükseltin
- Yeni GUD tanımlarının dahil edilmesi gerektiğide -> Makine verilerini MD18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM, MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN, MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK kontrol edin
- Hatanın LUD tanımları ile bir NC programının işlenmesi sırasında veya döngüsel programların kullanımında gündeme gelmesi durumunda (parametreler döngüsel programın LUD değişkenleri olarak sayılır), aşağıdaki makine verileri kontrol dilmelidir:
MD28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM,
MD18242 $MN_MM_MAX_SIZE_OF_LUD_VALUE,
MD18260 $MN_MM_LUD_HASH_TABLE_SIZE,
MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL,
MD28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12390 [Kanal %1:] Satır %2 Başlangıç konumuna getirme değeri %3 dönüştürülemez

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Kurulum sırasında bir değişkene değişkenin tipine denk olmayan bir değer atanmıştır - aynı zamanda değişkenin veri tipine de dönüştürülebilir.
Tip konversiyonlarına genel bakış:
- REAL alanından:REAL: hayır, INT: evet1), BOOL: evet, CHAR: evet2), STRING: -
- INT alanından:REAL: evet, INT: hayır, BOOL: evet, CHAR: evet2), STRING: -
- BOOL alanından:REAL: evet, INT: evet, BOOL: hayır, CHAR: evet, STRING: -
- CHAR alanından:REAL: evet, INT: evet, BOOL: evet, CHAR: hayır, STRING: evet
- STRING alanından:REAL: -, INT: -, BOOL: evet, CHAR: evet3), STRING: hayır
1) Değer <> 0 denktir TRUE, Değer ==0 denktir FALSE.
2) Dizi boyutu 0 => FALSE, aksi durumda TRUE.
3) Sadece 1 Karakter olduğunda
AXIS ve FRAME tipinden ve AXIS ve FRAME tipine dönüşüm işleme alınabilir..

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
- Değişken tipini kurulum değerinın atanabileceği yapıda tanımlayın veya
- Kurulum değerini değişken tanımına uygun seçin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12400 [Kanal %1:] Satır %2 Alan %3 Eleman mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Aşağıdaki nedenler mümkündür
- Endeks listeisne izin verilmemektedir; Eksen endeksi eksiktir
- Alan endeksi değişkenlerin tanımına uymamaktadır
- SET ya da REP aracılığıyla alan kurulumunda standart erişimden farklı olarak bir değişken denenmektedir. Tek karakter erişimi, Kenar parça erişimi, tercih edilemeyen endeksler mümkün değildir.

Bu alanın kurulumu sırasında mevcut olmayan bir eleman adreslendirilmiştir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Alan kurulumu: Adreslendirilen elemanın alan endeksini kontrol edin. 1. Alan elemanı [0,0] endeksine, 2. [0,1] endeksine vs. sahiptir. Sağ alan endeksi (Bölme endeksi) önce artırılır.
2. sırada 4. eleman [1,3] endeksi ile adreslendirilir (endeksler sıfır ile başlar).
Alan tanımı: Alan boyutunu kontrol edin. 1. rakam elemanların sayısını 1. boyutta tekrar sunar (sıralı sayı), 2. rakam 2. boyuttaki element sayısıdır (bölme sayısı).
2 sıralı ve 3 bölmeli bir alan [2,3] bilgisi ile tanımlanabilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12410 [Kanal %1:] Satır %2, %3'de yanlış İçerik tipi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Bir değerin bir alan değişkeninin elemanına atanması sırasında alan endeksi izin verilmeyen bir tür ve tarzda sunulmaktadır.
Alan endeksi olarak (Köşeli parantezler içinde) onaylananlar sadece:
- Eksen tanımlayıcı, alan değişkeninin FRAME veri tipi olarak tanımlandığı sürece
- Diğer veri tiplerinde dahili değerler

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır Alan elementinin endekslerini değişken tanımına göre düzeltin veya alan değişkenini farklı tanımlayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12420 [Kanal %1:] Satır %2 İşaret %3 çok uzun

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Tanımlanacak sembol ya da belirtilen geçiş hedefi izin verilen 31 karakterden daha uzun bir adı içermektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi hatalı bloğa ayarlanır Atanacak sembol veya program geçişlerinde geçiş hedefi (seviye) sistem kuralları dahilinde seçilmelidir, yanı isim 2 harfle başlamalı (ancak 1. karakter "$" işareti olmamalıdır) ve en fazla 31 karakteri kapsamalıdır

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12430 [Kanal %1:] Satır %2 verilen İçerik geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Array endeksi belirtilmesinde (alan tanımlarında) izin verilen alan dışında olan bir endeks kullanılmaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır İzin verilen alan dahilinde alan endeksini belirtin. Alan boyutu başına değer alanı: 1 - 32 767

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12440 [Kanal %1:] Satır %2 Maksimum uygun Parametre sayısı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir prosedürün tanımlanması sırasında (bir alt programın) veya bir HARİCİ talimat sırasında 127 formal parametreden fazlası belirtilmektedir.
Örneğin: PROC ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...) EXTERN ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır Gerçekten tüm parametrelerin aktarılıp aktarılmayacağı konusu kontrol edilmelidir. Kontrol edilmesi gerektiğinde formal parametrelerin sınırlandırılması global değişkenler kullanılarak veya R-parametreleri ile gerçekleşebilir, veya Array için bir araya getirilen ve bu sayede aktarılan eşit parametreler ile gerçekleşir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12450 [Kanal %1:] Satır %2 Etiketi iki sefer tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bu grubun seviyesi işlemde.
NC programı çevrimdışı derlendiğinde tüm program kelimesi kelimesine aktarılacaktır. Bu işlem sırasında çevrim içi derlemede zorunlu olmayan bir çok tanımlar mutlaka tespit edilecektir. (Bu alanda sadece güncel program süreci derlenecektir, yani güncel olarak işleme alınamayan program dağılımları dikkate alınmayacaktır ve bu nedenle program hatası sunacaklardır).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi görüntülenen etiketin 2. kez gündeme geldiği bir gruba aittir. Editör ile parça programını aranan tanımın 1 kez gündeme geldiği yeri arayın ve bir ismi değiştirin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12460 [Kanal %1:] Satır %2, %3 ile Sembollerden Maksimum Sayı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Kumanda verilerini kaydetme kapasitesine sahip olan değişken tanımlarının (GUD, LUD), makro tanımlarının, döngüsel programların ya da döngüsel parametrelerin (PROC-talimatları) maks. sayısı aşıldı.

Alarmın 15175 alarmı ile gündeme gelmesi halinde döngüsel program tanımlarının hazırlanması için sınırlı oranda bellek sunulmaktadır (PROC talimatı).

Alarmın 15180 alarmı ile gündeme gelmesi halinde bu alarma hataya neden olan dosyanın adı (INI ya da DEF dosyası) çıkartılabilir.

(INI dosyaları için adın listelenmesi ve anlamı -> bakınız alarm 6010 dokümantasyonu)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili yapı taşlarındaki sembollerin genel sayısı. (muht. Array tekniğinin kullanımı sayesinde veya R parametrelerinin kullanımı), veya ilgili makine datalarının adaptasyonu (aşağıya bakınız).

LUD yapı taşlarında hata olduğunda MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL (yani aktif parça programında MD alanında izin verilenden fazla değişken tanımlarında)

GUD veri yapı taşları işlem kapsamında 'initial.ini.DOwnload' (örn. seri kullanıma alımda) veya PI hizmetleri _N_F_COPY (GUD, HMI diyaloğu üzerinden etkinleştirin) aracılığıyla seçici aktivasyonda hataya neden olabilir. Alarmın 15180 bir GUD tanım dosyasını göstermesi durumunda MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK ya da MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN küçük bir değere ayarlanmıştır.

Makrolar POWER ON/NCK-RESET veya seçici olarak PI -Hizmetleri _N_F_COPY aracılığıyla yüklenir. 15180 alarmının bir makro tanım dosyasını görüntülemesi halinde MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS küçük bir değere ayarlanmıştır.

Döngüsel program tanımları (PROC-talimatı) POWER ON/NCK-RESET alanında yeniden yüklenecektir. Hata durumunda parametrede %3 eksiltilebilir, veya döngüsel parametrenin soruna neden olması halinde MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM değeri veya MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES değeri büyültebilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12470 [Kanal %1:] Satır %2 G-Fonksiyon %3 bilinmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Dolaylı olarak programlanan G fonksiyonlarında geçersiz veya izin verilmeyen bir grup numarası programlanmıştır. İzin verilen grup numarası = 1. ve 5 – maks. G gruplarının sayısı Görüntülenen grupta tanımlanmayan bir G-fonksiyonu programlanmıştır. Bu nedenle sadece G adresi ile başlayan "gerçek" G-fonksiyonları kontrol edilmelidir, örn. G555. "Adlandırılan" G fonksiyonları CSPLINE, BRISK v.d. alt program adları olarak işleme alınır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır Makine üreticisinin program kılavuzu nedeniyle görüntülen G fonksiyonlarının temelde mevcut olup olmadığı ya da olabilirliği veya bir standart G fonksiyonunun (ya da OEM girdisinin) işleme alınıp alınmadığına karar verilmelidir. Parça programından edinilen G fonksiyonunu çıkartın veya fonksiyon çağrısını makine üreticisinin program talimatına göre programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12475 [Kanal %1:] Satır %2 geçersiz G-Fonksiyon numarası %3 programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = G kod numarası

Açıklama: Dolaylı G kodu programlamasında bir G grubu için izin verilmeyen F fonksiyon mumarası (parametre 3) programlanmıştır. İzin verilenler "temel konumlar" bölüm 12.3 " G fonksiyonlarının listesi/Yöntem koşulları" programlama kılavuzunda belirtilen G fonksiyon numaralarıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12480 [Kanal %1:] Satır %2 Alt program %3 henüz tanımlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: PROV veya HARİCİ talimatlar alanında kullanılan isim farklı bir çağrı tanımında (örn. döngüler için) tanımlanmıştır.
Örnek:
EXTERN CYCLE85 (VAR TYP1, VAR TYP2, ...)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır Henüz tanımlayıcı olarak kullanılmamış bir program adı seçilmelidir. (teoride HARİCİ talimatın parametre deklarasyonu da alarm sunumuna-dan kaçınmak için mevcut alt programa adapte edilebilir. Ancak yinede 2 kez tamamen denk tanımlama yapılmalıdır).

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12481 [Kanal %1:] Satır %2 program niteliği %3 geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: PROC talimatında kullanılan özelliğe güncel işlem modunda izin verilmemektedir.
Örneğin teknoloji döngüsünde SAVE özelliği kullanılmamalıdır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır. Ardından izin verilmeyen program atribütü giderilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12490 [Kanal %1:] Blok %2 Erişim yetkisi %3 ayarlanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: İstenilen erişim yetkisi henüz ayarlanmadı. İstenilen koruma kademesi ya izin verilen değer alanı dışında veya koruyucu kademe değişimine izin verilmiyor.
Koruyucu kademe değişimine izin verilen durum:
1. Şu anki koruyucu kademe asıl belirlenene denk veya üzerinde ve
2. Yeni koruyucu kademe asıl belirlenenin altında.
Alarm, kullanıcı data block için mevcut olmayan erişim yetkisi değiştirildiğinde de gündeme gelir.
Büyük rakamlar düşük koruma kademesi oluşturur. Alt 4 kademe (7 ila 4) anahtar şalter konumuna denktir – üst 4 kademe 4 şifreye bağlantılıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
- REDEF talimatını sadece INITIAL_INI-yapı taşında kullanılır
- kumanda panelinin üzerindeki güncel emniyet kademesini en yüksek seviyeyi sunan değişken seviyeden ayırın
- Emniyet kademesini izin verilen değer alanı dahilinde programlayın
- Yeni emniyet kademelerini sadece eski değerlerin altında programlayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12495 [Kanal %1:] Blok %2 Data sınıfının %3 değişimine (Tanımlana) burada izin verilmemektedir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Data sınıfı

Açıklama: Data sınıfının değişmesi bu ACCESS dosyasında ya da bu GUD dosyasında tanımlama (Dosya adı Alarm 15180) mümkün değildir.
Yeni data sınıfının önceliği sadece tanımlama dosyasından küçük veya eşit olmalıdır. Bu nedenle DCS sadece SGUD (SACCESS) DCM, UGUD ve GUD9 olarak (UACCESS) DCU da GUD9 olarak programlanamaz. DCI tüm GUD ve ACCESS dosyalarında mümkündür.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Data sınıfını bu GUD ya da ACCESS dosyası dahilinde izin verilen alana programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12500 [Kanal %1:] Satır %2 bu prog.yapısında %3 mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Görüntülenen anahtar kelime bu yapı taşı türünde ve bu alanda kullanılamaz (tüm yapı taşlarının tamamı NCK alanında gündeme gelen dosyalar ile tanımlanacaktır).
Yapı parçaso türleri:
Program yapı taşı
bir ana veya alt program içermektedir
Veri yapı taşları
Makro veya değişken tanımları içerir ve muht. bir M-, H- veya E fonksiyonunu içerir
Kurulum yapı taşı
sadece veri kurulumuna yönelik seçilen komut elemanlarını içerir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Parametreleri ile görüntülenen komut elemanını (anahtar kelime) bu yapı taşından ayırın ve bunun için öngörülen yapı taşını ekleyin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12510 [Kanal %1:] Satır %2 çok fazla Makine datası %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Parça programında, makine veri dosyasında (..._TEA) ve kurulum dosyasında (..._INI) grup başına maksimum 5 makine verisi kullanılabilir.

Örneğin:

```
N ...
N 100 $MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [10] = 15,
      $MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [11] = 20
N ...
```

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.

- Parça programı grubunu birden fazla gruba dağıtın
- Muhtemel lokal değişkenleri ara sonuçları kaydetmek için kullanın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12520 [Kanal %1:] Satır %2 çok fazla Takım verisi %3

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Parça programında, takım düzeltme dosyasında (..._TOA) ve kurulum dosyasında (..._INI) grup başına maksimum 5 takım düzeltme parametresi kullanılabilir.

Örneğin:

```
N ...
N 100 $TC_DP1 [5,1] = 130, $TC_DP3 [5,1] = 150.123,
      $TC_DP4 [5,1] = 223.4, $TC_DP5 [5,1] = 200.12,
      $TC_DP6 [5,1] = 55.02
N ...
```

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.

- Parça programı grubunu birden fazla gruba dağıtın
- Muhtemel lokal değişkenleri ara sonuçları kaydetmek için kullanın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12530 [Kanal %1:] Satır %2 %3'de Geçersiz İçerik

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Makro tanımlama sırasında makroların tanımlayıcısı olarak 3 onlukdan fazla G fonksiyonu veya bir 2 onlukdan fazla M fonksiyonunu tanımlama denenmektedir.

Örneğin:

```
_N_UMAC_DEF  DEFINE G4444 AS G01 G91 G1234
             DEFINE M333 AS M03 M50 M99
             :
             M17
```

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Makro tanımlarını program kılavuzuna uygun değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12540 [Kanal %1:] Satır %2 Cümle çok uzun veya çok karmaşık

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Çevirmen işleminin ardından maksimum dahili Grup boyutu 256 karekteri aşmamalıdır. Örnç çok sayıda makronun grupta çözülmesinin ardından veya çok yönlü bölümleme sonrasında bu sınır aşılabilir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
Program grubunu birden fazla parça grubuna dağıtın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12550 [Kanal %1:] Blok %2 Adı %3 bilinmiyor veya tanımlanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Görüntülenen tanımlayıcı bilinmiyor veya kullanım öncesinde henüz tanımlanmadı.
Tanımlanabilir tanımlayıcı:
Makro, GUD, LUD, Program adı veya bir program parametresi

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
- Kullanılan adı düzeltin (Yazım hatası)
- Değişkenlerin, alt programların ve makro tanımlarının kontrolü.
- Alt programı EXTERN ile tanımlayın, alt programı SDF-Dir alanına yükleyin.
- Alt programın kesit alanları tanımını kontrol edin
- Bkz. MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12551 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkron aksiyonu: %3 Fonksiyon mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID

Açıklama: Hareket senkron aksiyonu: Bu fonksiyon bu sistem için mevcut değil.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: - Kullanılan adı düzeltin (Yazım hatası)
- Düşük fonksiyonlarda yüksek değerli bir yazılım sistemi kullanın
- Seçeneklerin, alt programların ve makroların tanımını kontrol edin
- Alt programı EXTERN ile sunun, Alt programı SPF-Dir olarak yükleyin
- Alt programın ara birim tanımını kontrol edin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12552 [Kanal %1:] Satır %2 Takım/Magazin-OEM parametresi tanımlanmadı. Opsiyon seçili değil.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Programlanan sistem değişkeni $TC_...Cx kumanda tarafından bilinmemektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - belirtilen isimlerin düzeltilmesi (yazma hatası)
- $TC_DPCx, $TC_TPCx, $TC_MOPCx, $TC_MAPCx, $TC_MPPCx, $TC_DPCSx, $TC_TPCSx, $TC_MOPCSx, $TC_MAPCSx, $TC_MPPCSx; x=1,...10 ile
- Takımların OEM parametresi, magazinler, ilgili makine veri değerleri < 10 ayarlanmıştır veya 'WZV OEM-parametresi' belirlenmemiştir.
- Doğru parametre numaraları kullanın veya – ismin öyle olması gerektiğinde – Makine verileri düzeltmesini ayarlayın (bakınız MD18096 $MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM, ... MD18206 $MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM, ...)
- Opsiyonları kontrol edin (makine verileri sadece onaylı opsiyona etki edebilir)

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12553 [Kanal %1:] Satır %2 ad %3 opsiyon/fonksiyon aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Opsiyon (şayet MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 1) ya da NC-Fonksiyonu (şayet MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 3),
bu sesli komuta ait olanlar aktif değildir.
Ancak sesli komutun adı bilinmektedir.
Bu sesli komutun her programı bu alarm ile ret edilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır
- belirtilen isimlerin düzeltilmesi (yazma hatasında)
- NC fonksiyonunu etkinleştirin (eğer sesli komut etkin olmayan bir fonksiyonla programlanmış ise).
- Gerekli çalıştırma opsiyonu (eğer sesli komut etkin olmayan bir fonksiyonla programlanmış ise).
Bkz. MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12554 [Kanal %1:] Satır %2 Önceden tanımlı prosedür için değiştirme çevrimi %3 eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Çevrim adı

Açıklama: Önceden tanımlanmış süreç yerine yedekleme devresi
çağırılması gereken mevcut değil / kumanda da tanımlı.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
- Kullanılan adı düzeltin (Yazım hatası)
- veya bir devre endeksindeki değiştirme devresini yükleyin (+ sıcak çalıştırma)

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12555 [Kanal %1:] Blok %2 Fonksiyon mevcut değil (Tanım %3)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hassas ID

Açıklama: Tanımlayıcı bu sistem için mevcut değil.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır
- belirtilen isimlerin düzeltilmesi (yazma hatası)
- Düşük fonksiyonlarda yüksek değerli bir yazılım sistemi kullanın
- Değişkenlerin, alt programların ve makroların tanımını kontrol edin.
- Alt programı EXTERN ile deklare edin, alt programı SPF-Dir yükleyin.
- Alt programların en hızlı tanımlarını kontrol edin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12556 [Kanal %1:] Satır %2 Ad %3 Ad önceden biliniyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Sunulacak olan sembolün adı NC komut kapsamının temel parçasıdır ve bu nedenle bilinmektedir. NC fonksiyonu etkin olmamasına rağmen bu isim artık GUD'lar, makrolar ve PROC tanımlamaları için kullanılamaz.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stop düğmesine basın ve PROGRAMM KORREKT butonu ile "düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır
- belirtilen isimlerin düzeltilmesi (yazma hatası)
- MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 2 ya da 4 makine verileri ile sadece sesli komutlar sunulacaktır, Bunların opsiyonları belirlenecek ya da fonksiyonları aktif olacaktır

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12560 [Kanal %1:] Satır %2 Programlanan Değer %3 müsade edilen sınırlar dışında

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Değer atamasında izin verilen veri tipinin değer alanı aşılmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Stopp düğmesine basın ve "Progra" butonu ile "program düzeltme" fonksiyonunu seçin Düzeltme kursörü hatalı blok üzerindedir

Her bir data tipinin değer alanı dahilindeki değer atamasını işleme alın, değer alanını büyültmek için olası diğer tipi kullanın örn. INT ->REAL.

Her bir değişken tipinin değer alanları:

- REAL: Özellikler: Ond.noktalar ile kesirli sayılar, değer alanı: +/-(2,2*10e-308 ... 1,8*10e308)
- INT: Özellikler: İşaretli tam sayılar, değer alanı: -2147483648 ... +2147483647
- BOOL: Özellikler: Gerçeklik değeri FALSE, TRUE, Değer alanı: 0,1
- CHAR: Özellikler: 1 ASCII-İşareti, Değer alanı: 0 ... 255
- STRING: Özellikler: Rakam sıralaması (maks. Uzunluk değişkenlerden bağımsız), değer alanı: 0 ... 255
- AXIS: Özellikler: Eksen adresleri, değer alanı: Kanal tanımlayıcı
- FRAME: Özellikler: Geometrik bilgiler, değer alanı: ---

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12571 [Kanal %1:] Satır %2 %3 Senkronaksiyon hareketinde geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Belirtilen ön tanımlı program hatası %3 bir grup içinde hareket senkronizasyonları ile onaylanmamaktadır. Temelde tek başına bir "normal" grupta durabilir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Programı değiştirin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12572 [Kanal %1:] Satır %2 %3 sadece senkronaksiyon hareketinde geçerli

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Belirtilen ön tanımlı program hatası %3 sadece gruplar içinde hareket senkronizasyonları ile onaylanmaktadır. Temelde tek başına bir "normal" grupta duramaz

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Programı değiştirin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12573 [Kanal %1:] Satır %2 hareket senkronizasyonu: Call by referans parametreleri geçerli değil %3

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kaynak metin alanı

Açıklama: Call-By-Reference-Parametre (Anahtar kelime VAR) teknoloji döngülerinde mümkün değildir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Teknoloji döngüsünün PROC talimatını düzeltin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12580 [Kanal %1:] Satır %2 %3 Senkron hareket aksiyonunda atama için uyumsuz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Görüntülenen değişken hareket senkornizasyonunda yazılmamalıdır. Burada seçilen değişkenlere izin verilmektedir örn. DO $AA_IW[X]=10 onaylanmamaktadır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
parça programını değiştirin.
Bir hareket senkronizasyonunda sadece belirli değişkenlere izin verilmektedir.
örn. $AA_IM, $AC_DTGPB

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12581 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron Hareket aksiyonu %3'de geçersiz okuma-yetkisi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Görüntülenen değişken bir hareket senkronizasyonunda çevrim içi olarak okunan değişkende durmamalıdır, yani
1. Görüntülenen değişken bir hareket senkronizasyonu dahilinde kıyaslamanın sol tarafında durmamaldır. Burada sadece seçilen değişkenlere izin verilmektedir, örn. WHEN $AA_OVR == 100 DO ....
2. Görüntülenen değişken bir hareket senkronizasyonu dahilinde $$-değişkeni olarak kullanılamaz, örn. WHEN $AA_IM[X] >= $$P_AD[1] DO ... DO $AC_VC = $$P_F
3. Görüntülenen değişken çevrim içi olarak değerlendirilen parametre olarak bir senkron prosedürü içinde programlanamaz, örn. DO SYNFCT(1, $AC_PARAM[0], $SA_OSCILL_REVERSE_POS2[Z])

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Programı değiştirin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12582 [Kanal %1:] Satır %2 Alan içeriği %3 hatalı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: $A veya $V-değişkenleri hareket senkronizasyon aksiyonları dahilinde gerçek zaman yani enterpolasyon devresi olarak değerlendirilir. Diğer tüm değişkenler (örn. kullanıcı tanımlı değişkenler) öncesinde olduğu gibi grup hazırlığında hesaplanacaktır. Grup hazırlama için bir değişkenin endeksinin gerçek zaman değişkeni olarak düzenlenmesine izin verilmemektedir.
Örneğin:
DEF INT INPUT[3]
WHEN $A_IN[1] == INPUT[$A_INA[1]] DO ...
Lokal olarak tanımlanan INPUT değişkeni sadece gerçek zaman değişkeni ile düznelenemez.
Program düzeltmesi:
WHEN $A_IN[1] == $AC_MARKER[$A_INA[1]] DO ...

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Programı değiştirin: Gerçek zaman değişkenleri kullanın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12583 [Kanal %1:] Satır %2 Değişken %3 Sistem değişkeni yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Hareket senkronizasyonlarında kıyaslamanın sol tarafında atanan değişken alanında SYNFCT giriş ve sonuç değişkenleri olarak aynı zamanda PUTFTOCF alanında giriş değişkeni olarak sadece özel sistem değişkenlerine izin verilmektedir. Bunlarda gerçek zaman senkronize erişimi mümkündür. Programlanan değişken bir sistem değişkeni değildir.
Örneğin:
DEF REAL OTTO, BERTA[2] DO SYNFCT(2,OTTO, $MN_...); lokal değişkenler veya makine verileri SYNFCT alanında parametre olarak izinli değildir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin. Lokal değişkenler veya makine verileri SYNFCT alanında parametre olarak onaylanmamaktadır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12584 [Kanal %1:] Satır %2 Değişken %3 hareket senkronu okunamaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Kıyaslamanın sol tarafında hareket senkronizasyon aksiyonlarında SYNFCT griş değişkenleri olarak aynı zamanda PUTFTOCF giriş değişkenleri olarak sadece özel değişkenlere izin verilmektedir. Bunlarda hareket senkronize erişim mümkündür.
Örneğin:
PUTFTOCF(1, $AA_OVR, 2, 1, 2)
$AA_OVR değişkenine burada izin verilmemektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Teileprogramm aendern. SYNFCT ve PUTFTOCF fonksiyonu için sadece belirli değişkenlere izin verilmektedir. örn. $AC_DTGPW.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12585 [Kanal %1:] Satır %2 Değişken %3 hareket senkronu değiştirilemez

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Hareket senkronizasyon aksiyonlarına atamada ve SYNFCT sonuç değişkenlerinde sadece özel değişkenlere izin veirlmektedir. Bunlarda bir gerçek zaman senkronizasyon erişimi mümkündür.
Örneğin:
WHEN $AA_IM[AX1]>= 100 DO $AC_TIME=1000. $AC_TIME değişkeni; (Grup başlangıç zamanı) tanımlanamaz.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Teileprogramm aendern. SYNFCT fonksiyonu için sadece belirli değişkenlere izin verilmektedir, bunlarda gerçez zaman senkronlu erişim mümkündür.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12586 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu: Değişken %3'de Tip uyuşmazlığı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Enterpolasyon devresinde değerlendirilen veya yazılan $A.. veya $V.., online seçeneği için tip konversiyonu mümkün değildir. Sadece tipi aynı olan seçenekler birbiri ile bağlanabilir veya atanabilir.
Örnek:
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_IN[1] DO ...
REAL tipinden bir online seçenek (güncel değer) BOOL tipi seçeneği ile (dijital giriş) kıyaslanamaz.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin. Aynı türden değişkenler kullanın.
Örnek 1:
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_IN[1] DO ...
Bunun yerine şunu kullanın: WHENEVER $AA_IM[X] > $A_INA[1] DO ...
Örnek 2:
WHENEVER ... DO $AC_MARKER[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X]
Bunun yerine şunu kullanın: WHENEVER ... DO $AC_PARAM[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X]

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12587 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu: Operasyon / Fonksiyon %3 geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Operatör / Fonksiyon

Açıklama: Belirtilen fonksiyon/ belirtilen operatör hareket senkronizasyon faaliyetlerinde gerçek zaman seçeneklerinin bağlantısı için yetkili değildir. Aşağıdaki opertaörler/fonksiyonlara izin verilmektedir:
- == >= <= > < <> + - * /
- DIV MOD
- AND OR XOR NOT
- B_AND B_OR B_XOR B_NOT
- SIN COS TAN ATAN2 SQRT POT TRUNC ROUND ABS EXP LNX SPI

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12588 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu: Adres %3 geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Adresler

Açıklama: - Belirtilen adres hareket senkronizasyon aksiyonlarında programlanamaz. Örneğin: ID = 1 WHENEVER $A_IN[1]==1 DO D3
- Takım bıçağı hareket senkronizasyon aksiyonundan hareketle değiştirilemez

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12589 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu: Modal-ID'de Değişken %3 müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Değişken adı

Açıklama: Hareket senkronizasyon faaliyetlerindeki mod-ID bir online seçenek tarafından oluşturulamaz.
Örnekler:
ID=$AC_MARKER[1] WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
Bu aşağıdaki gibi düzeltilebilir:
R10 = $AC_MARKER[1]
ID=R10 WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
Bir senkronizasyon faaliyetinin ID'si daima sabittir enterpolasyon devrinde değiştirilemez
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını değiştirin. Online değişkenini işlemci değişkeni ile değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12590 [Kanal %1:] Satır %2 genel kullanıcı verileri oluşturulamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Global user data kaydedilemiyor çünkü bu global user data için user data block mevcut değil.
MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES parametresinden global user data blokları sayısı tanımlanır.
Bu işlem sırasında _N_SGUD_DEF blok 1, _N_MGUD_DEF blok 2, _N_UGUD_DEF blok 3, _N_GUD4_DEF blok 4 vs. denktir
Directory _N_DEF_DIR alanında global user data için blok numaraları MD alanında belirtilen yapı taşı sayısından yüksek olan bir dosya yer alır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES yükseltin;
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12600 [Kanal %1:] Satır %2 geçersiz satır kontrol numarası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
Açıklama: Bir INI dosyasının işleme alınmasında ya da bir TEA dosyasının işleme alınmasında geçersiz bir satır kontrol tutarı algılanır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: INI dosyasını veya MD düzeltin ve ('upload' üzerinden) yeni bir INI dosyası oluşturun.
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

12610 [Kanal %1:] Grup %2 Call-by-reference parametresi ile tek karaktere erişim olanaklı değil %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi
Açıklama: Call-by-reference parametresi için bir tek karakter erişimi kullanılması denenmektedir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Tek karakterleri kullanıcı tanımlı CHAR değişkene kaydedin ve bunu aktarın
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12620 [Kanal %1:] Satır %2 Bu değişkende tek işaret erişimi mümkün değil %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgisi

Açıklama: Değişken herhangi bir kullanıcı tanımlı değişken değildir. Tek karakter erişimine sadece kullanıcı tanımlı değişkenlerde (LUD/GUD) izin verilmektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Değişkeni kullanıcı tanımlı bir STRING değişkene kaydedin, bunu işleyin ve tekrar kaydedin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12630 [Kanal %1:] Satır %2 Perdeleme tanımaya / Etikete kontrol yapısında izin verilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası

Açıklama: Kontrol yapılarına sahip grupları (FOR, ENDIF, vs) işaretlenemez ve etiketler içeremez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını aşağıda açıklandığı gibi düzeltin:
İşaret algılamasını IF sorgulaması ile oluşturun.
Etiketi grupta tek başına kontrol yapısı grubu önüne yazın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12640 [Kanal %1:] Satır %2 Kontrol yapısında kaskadlama-Uyuşmazlığı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası

Açıklama: Program akışında hata: Açık kontrol yapıları (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP vs.) sonlandırılmaz veya programlanan zımparalama sonuna yönelik bir zımparalama başlangıcı mevcut değildir.
Örnek:
LOOP ENDIF ENDLOOP

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını, tüm açık kontrol yapılarını sonlandıracak şekilde düzeltin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

12641 [Kanal %1:] Satır %2 Kontrol yapısı maksimum kaskadlama derinliği aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası

Açıklama: Kontrol yapısının maksimum bölme derinliği (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP vs.) aşılmıştır. Maksimum bölme derinliği şu anda 8'dir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin. Gerekirse, parçaları bir alt programa taşıyın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

12650 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen işareti %3 Kanal %4'de farklı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Kaynak sembol
%4 = Farkı aks tanımına sahip kanal numarası

Açıklama: Power On alanında ön işleme alınan döngüler sadece geometri ve kanal eksen tanımlayıcıları olarak tüm kanallarda aynı anlamda mevcut olarak kullanılabilir. Eksen tanımlayıcıları farklı kanallarda farklı eksen listeleri ile doludur.
Eksen tanımlayıcısının tanımı makine verileri MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB ve MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB üzerinden gerçekleşir. Örnek: C kanal 1'de 4. ve kanal 2'de 5. kanal eksenidir.
Eksen tanımlayıcısı C Power On alanında önden işleme alınan bir döngü içinde kullanıldığında, bu sayede bu alarm uygulanacaktır

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
1. Makine verilerini değiştirin: Geometriyi ve kanal ekseni tanımlayıcısını tüm kanallarda aynı seçin. Örnek: Geometri eksenleri tüm kanallarda X, Y, Z olarak adlandırılır. Ön işleme alınan döngülerde de doğrudan programlanabilirler.
2. Döngüsel alanda ekseni doğrudan programlamayın, bunun yerine parametre olarak eksen tipinden tanımlayın. Örnek: Döngüsel tanımlama:
PROC BOHRE(AXIS BOHRACHSE) G1 AX[BOHRACHSE]=10 F1000 M17
Ana programdan çağrı:
BOHRE(Z)

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

12660 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu: %3 değişkeni senkron hareket aksiyonları ve teknoloji çevrimleri için rezerve edildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Değişken adı

Açıklama: Görüntülenen değişken sadece hareket senkronizasyonlarında veya teknoloji döngülerinde kullanılabilir. '$R1' örneğin sadece hareket senkronizasyon faaliyetlerinde durmalıdır. Normal parça programında R-parametresi R1 ile programlanır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12661 [Kanal %1:] Satır %2 Teknolojik Cycle %3: daha fazla altprogram çağırma mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
%3 = Teknoloji döngülerinin adı

Açıklama: Bir teknoloji döngüsünde bir alt programı ya da bir diğer teknoloji döngüsünü çağırmak mümkün değildir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12700 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur programlamaya izin yok, çünkü modal alt program aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Harici sesli modda konturlu bir grup programlanmıştır ve aynı anda modal bir döngü etkindir. Harici sesli modda belirgin olmayan adres düzenlemesi ile modal döngü etkin konumdayken (örn. R = Kontur yarıçapı ya da delme döngüsü için gei çekilme alanı) kontur programlaması kullanılmamalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12701 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur için uygun olmayan interpolasyon çeşidi aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kontur grubunda enterpolasyon fonksiyonu olarak G01 etkin değildir. Bir kontur grubunda daima düzlem enterpolasyonu G01 ile seçili olmalıdır. G00, G02, G03, G33 vs. izin verilmemektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin. G01 ile doğrusal enterpolasyonu programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12710 [Kanal %1:] Satır %2 Harici dil modunda uygun olmayan dil elementi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Programlanan sesli element harici sesli modda izin verilmemektedir veya bilinmemektedir. Harici sesli modda sadece Siemens modundan sesli elementelere izin verilmektedir. Bunlar alt program çağrılarında kullanılır (Lxx hariç) ve program tekrarlaması için sesli yapılar REPEAT (UNTIL) ile kullanılır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.
Sesli komutun Siemens modunda mevcut olup olmadığını kontrol edin. G290 ile Siemens moduna geçin. Bir sonraki grupta komutu programlayın ve takip eden grupta tekrar haricî ses moduna geçin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12712 [Kanal %1:] Blok %2 Harici dil modu aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Harici dil moduna geçiş mümkün değil.
Harici dil modu kullanımı için bu önce projelenmelidir (bkz. MD18800 $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.
Harici dil modunu projelendirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12720 [Kanal %1:] Satır %2 Makro çağrısı (G65/G66) için Program numarası eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: G65/G66 ile bir makro çağrısında program numarası tanımlanmamıştır. Program numarası "P" adresi ile programlanmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12722 [Kanal %1:] Satır %2 Satırda çok sayıda ISO_2/3-makro yada çevrim çağrısı var

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Döngüsel ve makro çağrılar karma olarak bir grupta programlanmıştır, örn. aşağıdaki gibi:
- Grupta bir M makrosu ile birlikte G81 - G89 döngü çağrıları
- Grupta M makroları ile birlikte G65/G66 makro çağrısı
G05, G08, G22, G23, G27, G28, G29, G30, G50.1, G51.1, G72.1, G72.2 Fonksiyonları (ISO-Modu) aynı şekilde alt program çağrılarına neden olur. Bir NC grubunda sadece bir makro veya bir döngüsel çağrı yer alabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Modal döngüler veya modal makfro çağrılarını yukarıda belirtilen G-fonksiyonlarından biri programlandığında devre dışı bırakın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12724 [Kanal %1:] Satır %2 Silindir enterpolasyonunun etkinleştirilmesi/etkinliğinin kaldırılması için yarıçap programlanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: G07.1 (TRACYL silindir enterpolasyonu) programlamasında silindir yarı çapı programlanmamıştır. Silindir enterpolasyonların sayıcı (TRACYL) G07.1 C ile <Silindir yarıçapı> G07.1 C0. iptali "C" için TRACYL makine verileri yuvarlak eksenin tanımlanan adıyla programlanmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: G07.1-Grubunda silindir yarıçapını yuvarlak eksen adı altında silindir enterpolasyonu için programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12726 [Kanal %1:] Satır %2 Paralel eksen ile uygun olmayan yüzey seçimi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Düzlem seçimine sahip bir grubta (G17 – G19) koordinat sisteminin bir temel ekseni kendisine yönelik düzenlenen eksende programlanamaz

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: G17, G18, G19 ile düzlem seçiminde ya koordinat sisteminin temel eksenini veya ilgili paralel ekseni programlayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12728 [Kanal %1:] Satır %2 Çift revolver için aralık girilmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Çift revolver başlığı için takım mesafesini ayar verilerinde SD42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST 0'dır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Çift tabanca takım mesafesini ayar verilerine SD42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST girin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12730 [Kanal %1:] Satır %2 Geçerli transformasyon makine datası parametrelendirilmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Makine verileri MD24100 $MC_TRAFO_TYPE_1, MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1], MD24210 $MC_TRAFO_AXES_IN_2[1], G07.1, G12.1 için yanlış girilmiştir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: TRACYL in MD24100 $MC_TRAFO_TYPE_1 geçerli transformasyon algılama ve yuvarlak ekseni numarasını MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1] veya MD24210 $MC_TRAFO_AXES_IN_2[1] alanına kaydedin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12740 [Kanal %1:] Satır %2 tipik makro çağrısı %3 olanaklı değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak dizgi

Açıklama: Modal makroların çağrılmasında herhangi bir modal makro, modal döngü veya modal alt program aktif olmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12750 [Kanal %1:] Blok %2 T-Dağılımı mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: ISO-Modu dönüm noktası: T-kelimesi belirgin olarak takım numarasına ve düzeltme numarasına bölünemediğinden T programlama mümkün değildir.
T-Kelimesinin açılımı 10888 $MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO ve 10889 $MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO makine dataları ile belirlenir. Her iki fonksiyondan sadece biri aktif olabilir ve en az bir fonksiyon aktif olmalıdır. Alarm, herhangi bir fonksiyon aktif olmadığında (her iki MD = 0) veya her iki fonksiyon aktif olduğunda (Her iki MD <> 0) gündeme gelir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Makine datalarını
10888 EXTERN_DIGITS_TOOL_NO veya
10889 EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO uyarlayın.
En az bir fonksiyon aktif olmalıdır, ancak her iki fonksiyon aynı anda aktif olamaz.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12755 [Kanal %1:] Blok %2 Formatlama %3 mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hatalı format talimatı

Açıklama: ISOPRINT komutu ile programlanan format talimatı doğru değildir:
- Farklı format talimatları %m.nP ve %.nP kullanılmıştır
- %P haricinde diğer format talimatları kullanılmıştır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:
- ISOPRINT komutunu düzeltin
- Bir ISOPRINT komutu içeriğinde sadece aynı tip %m.nP veya %.nP format talimatları kullanılabilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

12780 [Kanal %1:] Satır %2 Talimat %3'e programın ön derlemesinde izin verilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak metin alanı

Açıklama: Tüm talimatlar derleme modunda kullanılamaz.
Geçersiz dil komutu alarm metninde gösterilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programı düzeltilmelidir.
Harici talimat için:
- Alt program _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR veya_N_CST_DIR döngü dizinine yerleştirilmelidir
- MD10700 $MN_PREPROCESSING_LEVEL içindeki Bit 0 = 1 ise (varsayılan değer), HARİCİ talimat gerekli değildir

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

14000 [Kanal %1:] Satır %2 Geçersiz dosya sonu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Aşağıdaki durumlarda alarm 14000 bildirimi yapılır:
- Parça programı M30, M02 veya M17 ile sonlandırılmadı.
- Hariçten yürütme: Aşağı yükleme iptal edildi (örneğin HMI kapatıldığı için)
- Hariçten yürütme: TEKRARLAMA döngüsü tamamen yeniden yükleme tampon belleğinde değil
- GOTOS / M99 komutu ile hariçten yürütme: Programın başlangıcı artık yeniden yükleme tamponunda değil

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:
- Parça programını M30, M02 veya M17 ile sonlandırın ve parça programını başlatın.
- Harici yürütme: Aşağı yüklemeler seçilen program için
  iptal edilirse, sıfırlama ile otomatik olarak varsayılan program _N_MPF0 seçilir.
  Ardından kullanıcı programının seçimi tekrarlanmalıdır.
- TEKRARLAMA komutu ile hariçten yürütme: TEKRARLAMA döngüsü EXTCALL çağrısı ile değiştirilmelidir.
- GOTOS / M99 komutu ile hariçten yürütme yapmak prensip olarak mümkün değildir - EES'e geçiş (Execution from External Storage)

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14001 [Kanal %1:] Satır %2 Geçersiz satır sonu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Sistem dahili bir veri manipülasyonu sonrasında (örn. Harici ardıl yükleme) son karakter olarak LF içermeyen bir parça dosya sona erebilir

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını okuyun, bir metin editörü ile değiştirin (örn. Görüntülenen takımda boşluk işareti önüne veya yorumlar ekleyin, böylece tekrar okuma öncesinde parça programı yapısının belleği elde edilecektir).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14004 [Kanal %1:] Program %2 kanala özgü blokaj nedeniyle başlatılamıyor.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = (program adına sahip yol)

Açıklama: Bu kanal için kanala özgü start blokajı konulduğundan, seçilen program %2 kanalda %1 uygulanamıyor.
Arka planı: ShopMill- veya ShopTurn- programları seçilirken ve değiştirilirken HMI tarafından girilen parametrelere bir dayanıklılık testi uygulanır. Bu zaman zarfında seçilen NC programının düzenlenmesi sözü edilen "kanala özgü start blokajının" HMI tarafından konulmasıyla engellenir. Artık konulan kanala özgü start blokajı nedeniyle NC başlatması reddedilir, MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 15'e bağlı olarak alarm 14004 verilir. Alarm aynı şekilde grup araması esnasında verilir, ancak MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 15'e bağlı değildir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: NC başlatmasını tekrar edin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

14005 [Kanal %1:] Satır %2 program %3 programa özgü başlatma blokajı belirlendi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Program adı

Açıklama: Bu dosya için programa özgü start blokajı konulduğundan, program %3 uygulanamıyor.
Arka plan: ShopMill- veya ShopTurn programları için bir düzeltme işleminin tamamlanmasıyla HMI tarafından girilen parametrelerin dayanıklılık testi uygulanır. Bu zaman zarfında NC programının düzenlenmesi sözü edilen "programa özgü start blokajının" HMI tarafından konulmasıyla engellenir. Bu kontrol adımı esnasında NC başlatmasına basıldığında başlatma gerçekleştirilmez ve MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 6'ya bağlı olarak alarm 14005 verilir.
Parça programı düzenlemesi, "start blokajı" dosya özelliği verilmiş olan bir alt programa denk geldiğinde alarm 14005 de verilir.
Kontrol adımı sona erdikten sonra program düzenlemesi NC başlatması ile devam edilebilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC başlatmasını tekrar edin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14006 [Kanal %1:] Satır %2 geçersiz program adı %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Program adı

Açıklama: Bir NC programının seçilmesinde veya görüntülenmesinde program adının NC konvansiyonlarına uygun olmadığı tespit edilmiştir:
- Prefix _N_ ve Suffix _MPF / _SPF olmadan program adının maksimum uzunluğu 24 karakteri aşmamalıdır, aksi takdirde program adı BTSS-değişkenlerinde kısaltılacaktır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: - Programın adını kısaltın
- Alarmı MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 9 bastırın
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

14007 [Kanal %1:] Grup %2 Program %3 düzeltiliyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Program adı
Açıklama: Başka bir uygulama tarafından, örneğin HMI editörüne kapalı olduğundan, program %3 uygulanamıyor.
Arka plan: Program %3 harici bir veri taşıyıcıdadır (CF kartı, ağ sürücüsü, USB aygıtı) ve buradan EES işletiminde (Execution from External Storage) işlem yapılmalıdır. Ancak program başka bir uygulama tarafından, yazmak için örneğin HMI editörüne açılmış olduğundan ve WRITE-Lock bu dosya için verildiğinden dosya düzenlenemez.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: WRITE-Lock'u, örneğin HMI editörüne veren uygulamayı kapatın ve programı düzenlemeyi NC başlatması ile devam ettirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14009 [Kanal %1:] Satır %2 geçersiz program yolu %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Program yolu
Açıklama: CALLPATH parça program komutu bir parametre (program yolu) ile çağrılmıştır, bu NCK dosya sisteminde mevcut olmayan talimatlara yönlendirmektedir
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - CALLPATH talimatını, parametrenin yüklü bulunan bir talimatın tam yol adını içerecek şekilde değiştirin.
- Programlanan talimatı NCK dosya sistemine yükleyin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14010 [Kanal %1:] Satır %2 UP-Çağrısında müsade edilmeyen standart-parametre

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Parametre aktarımı ile bir alt program çağrısında varsayılan parametre ile değiştirilemeyen parametreler hariç tutulmuştur (Call-by-reference parametresi veya AXIS tipi parametreler. Diğer eksik parametreler 0 değeri ön belirlenir veya kenarlarda birimsel kenar ile)
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Alt program sürecinde eksik parametreler değerler ile donatılmalıdır.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14011 [Kanal %1:] Satır %2 Program %3 mevcut değil veya düzenlenecek

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Program adı

Açıklama: Çağrılan alt program açılamadığı için bir alt program çağrısı iptal edilmiştir.
alt program çağrısı
- alt program tanımlayıcı
- CALL / PCALL / MCALL komutu
- SETINT komutu
- M/T fonksiyon değişimi
- olayla başlatılan program çağrıları (PROG_EVENT)
- PI "_N_ASUP__" ve/veya FB-4 aracılığıyla bir PLC ASUB seçimi
- ara verme arayüzü aracılığıyla bir PLC ASUB çağırma (FC-9) ile çalıştırılabilir

Bu alarmın çeşitli nedenleri vardır:
- alt program parça programı belleğide değildir
- alt program arama yolunda değildir (seçilen klasör, _N_SPF_DIR veya çevrim klasörleri _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR, _N_CST_DIR)
- alt program serbest bırakılmamıştır veya düzenleme yapılmaktadır
- alt program çağrısında hatalı mutlak yol adı:

Eksiksiz yol adlarına örnekler: /_N_directoryName_DIR/_N_programmName_SPF veya /_N_WKS_DIR/_N_wpdName_WPD/_N_programmName_SPF. directoryName: MPF, SPF, CUS, CMA, CST (ön tanımlı klasörler). wpdName: İş parçası klasörü için uygulamaya özgü atama (maks. 24 karakter). programmName: Alt programin adı (maks. 24 karakter)
- Harici üzerinden çalıştırma için bir yeniden yükleme ara belleği alt program olarak çağrılmıştır.

Not: Parça programında kendi başlarına bulunan bilinmeyen tanımlayıcılar (dizge) alt program çağrıları olarak adlandırılır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Alt programın (alarm parametresi %3)
- parça programı belleğinde mevcut olduğundan emin olunmalıdır
- Onaylandığından ve düzenlenmediğinden emin olunmalıdır
- Mutlak bir yol adı ile çağrılmamışsa, arama yolunda bulunduğundan emin olunmalıdır

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14012 [Kanal %1:] Satır %2 Maksimum Alt program-Yüzeyi aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Maksimum 16 program düzlemi sayısı aşıldı.
Ana programdan hareketle kendi tarafında 15 kademeye sahip olan alt programlar çağrılabilir.
Kesme rutinlerinde ki ilave program düzlemi kullanılabilir. Bununla birlikte porgram düzlemlerinin toplam sayısı 18'e yükselir.
Program düzlemleri, kullanıcı programları tarafından ve Siemens çevrimler veya ShopMill ve ShopTurn gibi Siemens uygulamaları tarafından birlikte kullanılır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İşlem programını değiştirin, böylece bölme derinliği azaltılacaktır, örn. Editör ile bir sonraki bölme alanına kadar bir alt program oluşturun çağrılan programa kopyalayın ve bu program için alt programı uzaklaştırın. Bu sayede bölme derinliği bir program düzlemine kadar azaltılacaktır

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14013 [Kanal %1:] Satır %2 Alt program işleme sayısı geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir alt program çağrısında programlanan geçiş sayısı P sıfır veya negatiftir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Geçiş sayısını 1 ila 9 999 arasında programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14014 [Kanal %1:] Seçilen program %3 mevcut değil veya düzenlenecek

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Program adı

Açıklama: Seçilen parça programı NCK hafızasında bulunmamaktadır veya erişim yetkisi üzerinden program seçimi için daha yüksek bir seviyede güncel erişim seviyesine denktir.
Oluşum sırasında bu program ilgi dönemde etkin olan emniyet kademesi NC kumandasını korumaktadır.
SW 5 sonrası HMI alanına eklenen bir program NC start ile başlatılamaz.
GUD veya makro tanımı için başka bir dosya bunun için öngörülen tanımlama dosyaları haricinde başka bir dosya seçildiğinde bu alarmda duracaktır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İstanilen programı NCK belleğine yükleyin veya listenin adını (takıma genel bakış) ve programı (programa genel bakış) kontrol edin, düzeltin ve seçimi tekrarlayın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

14015 [Kanal %1:] Satır %2 Program %3 etkinleştirilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Program adı

Açıklama: Kısmi programla %3 çalışma yapabilmek için, güncel olarak kumanda da ayarlanan uygulama hakkı (örn. anahtar şalter konumu 0) yetersizdir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Uygulama hakkını, kısmi program %3 güvenlik kademesine göre yükseltin
- Kısmi program %3 daha düşük bir güvenlik kademesine sahip veya serbest bırakılmış olmalıdır (güvenlik kademesi anahtar şalteri 0)

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14016 [Kanal %1:] Satır %2 M-/T-Fonksiyon ile alt program çağrısında hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: M veya T fonksiyonu ile alt program çağrısında aşağıdaki sorun tespit edildi:
- Parametre %2 ile referanslandırılan grupta bir M veya T fonksiyon ikamesi halihazırda etkindir.
- Parametre %2 ile referanslandırılan grupta bir modal alt program çağrısı etkindir
- Parametre %2 ile referanslandırılan grupta bir alt program geri atlama programlanmıştır
- Parametre %2 ile referanslandırılan grupta bir parça program sonu programlanmıştır
- Parametre %2 ile referanslandırılan grupta bir M98 alt program çağrısı etkindir, ancak sadece haricî dil modunda
- Parametre %2 ile referanslandırılan grupta bir T fonksiyon ikamesi D fonksiyon programlaması ile birlikte aynı parça program satırında WLK (G43/G44) etkin konumdayken ISO2 sisteminde programlanmıştır.
- Parametre %2 ile referanslandırılan grupta bir T fonksiyon ikamesi programlanıp, satır sonunda yapılandırıldığında ve örneğin modal bir çevrim vasıtasıyla alt program çağrısında.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: M veya T fonksiyon değişimini yürütmek için, sadece diğer bir program yapısı nedeniyle alt program çağrılması veya geri atlaması yürütmenin mümkün olduğundan emin olun.. Gerekirse parça programını bu doğrultuda düzeltin.
T fonksiyonu değişimini aşağıdaki koşullar altında bloğun başında yapmanız gerekir:
- Blok sonunda uygulamalı bir T-fonksiyon değişimi programlanmış ve aynı grupta alt program çağrısı programlanmıştır.
- Bunun için MD10719 $MN_T_NO_FCT_CYCLE_MODE Bit 1 = 1 atayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14017 [Kanal %1:] Satır %2 Her M-fonksiyonu alt program çağrısında yazım hatası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Parametre aktarımı ile M-Fonksiyonu arcılığıyla alt program çağrısı sırasında izin verilmeyen bir sentaks tespit edilmiştir:
- Adres gelişmeleri sabit değer olarak programlanmamış
- M-Fonksiyon değeri sabit değer olarak programlanmamış

Not:
MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR üzerinden bir M-Fonksiyon değişimi için bir parameter aktarımı projelendirildiyse, bu M-fonksiyonu için hem adres geliştirme ham de M-Fonksiyon değeri olarak adlandırılan sınırlamalar sabitlerin değiştirilmesinde programlanmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: M fonksiyonunun programlamasını değiştirin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14018 [Kanal %1:] Satır %2 Parça programı komutu %3 uygulanabilir değil (Set/Gerçek koruma kademesi: %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = programlanan komut
%4 = Komutun emniyet kademesi / güncel emniyet kademesi

Açıklama: Parça programı komutu %3 için, geçerli erişim yetkisinden mantıksal olarak daha yüksek (daha düşük değerli) olan bir koruma seviyesi atanmış veya komut, güncel kumanda konfigürasyonunda mevcut değil.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin. İlgili sistem yapılandırması için izin verilen dil komutları için lütfen Siemens Programlama Kılavuzu'na veya üretici belgelerine bakın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14019 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Donksiyon ve prosedür görüntülemede yanlış değer veya yanlış parametre sayısı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID

Açıklama: - Bir fonksiyon ve süreç çağrısında izin verilmeyen bir parametre değeri belirtilmiştir.
- Fonksiyon ve porsedür sürecinde izin verilmeyen sayıda güncel parametreler programlanmıştır.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14020 **[Kanal %1:] Satır %2 Fonksiyon veya Prosedür çağrısında yanlış değer veya yanlış parametre sayısı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: - Bir fonksiyon ve süreç çağrısında izin verilmeyen bir parametre değeri belirtilmiştir.
- Fonksiyon ve porsedür sürecinde izin verilmeyen sayıda güncel parametreler programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14021 **[Kanal %1:] Satır %2 Fonksiyon veya Prosedür çağrısında yanlış değer veya yanlış parametre sayısı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: - Bir fonksiyon ve süreç çağrısında izin verilmeyen bir parametre değeri belirtilmiştir.
- Fonksiyon ve porsedür sürecinde izin verilmeyen sayıda güncel parametreler programlanmıştır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14022 **[Kanal %1:] Satır %2 Fonksiyon veya prosedür çağrısında hata, hata kodu %3.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata kodu

Açıklama: Fonksiyon veya süreç çaprısında bir hata meydana geldi.
Arızanın nedeni arıza kodu ile daha detaylı açıklanacaktır.
Arıza kodunun anlamı hatanın meydana gelmesine neden olan fonksiyon ya da süreç dokümentasyonunun alındığıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14024 **[Kanal %1:] Grup %2 %3[%4] başlatmasında mevcut olmayan erişim yetkisi.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Sıfırlanacak değişken
%4 = Sıfırlanacak değişken indeksi

Açıklama: DELOBJ fonksiyonu çağrıldığında, bir değişken standart değerine sıfırlanmaya çalışıldı. Bunun için erişim yetkisi yeterli değil.
Bu alarm meydana geldiğinde veri değiştirilmez, erişim yetkisinin yeterli olduğu veriler de değiştirilmez.
Yazma denemesinin alarma neden olduğu sistem değişkenlerinin güncel değeri temel ayar değerine eşit değilse ancak bu alarm meydana gelebilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Erişim yetkisini arttırın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14025 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu: Geçersiz ID-Modeli

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Modal hareket senkronizasyon faaliyetlerinde izin verilmeyen bir ID numarası sunulmuştur.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14026 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu: FCTDEF komutunda geçersiz Polynom numarası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bir FCTDEF-komutu bir polinom numarası ile MD28252 $MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS tarafından ön görülen maksimum alanı aşacak şekilde programlanmıştır
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14027 [Kanal %1:] Satır %2 senkronize hareketli işlem: çok fazla teknoloji çevrimi programlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Hareket senkronizasyonu ile maksimum sekiz teknoloji döngüsü çağrılabilir. Bu üst sınır aşılmıştır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14028 [Kanal %1:] Satır %2 hareket senkronizasyon işlemi: Teknoloji çevrimi çok fazla parametre ile programlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bir teknoloji döngüsü için aktarım parametrelerinin maksimum sayısı aşıldı.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Teknoloji döngülerini değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14030 [Kanal %1:] Satır %2 uygulama hareketiyle salınımda POSP ile OSCILL birleştiriliyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Senkron aksiyonları üzerinden kumanda edilen pinyonlarda pinyon ve düzen ekseninin düzeni (OSCILL) ve bir NC grubuna düzenin (POSP) tespiti gerçekleşmelidir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14034 [Kanal %1:] Satır %2 Oluşum: Dönme açısı çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dönüş açısının porgramlaması sırasında (AR ile) karma enterpolasyon alanında maksimum programlanabilir dönüş açısı karma temel daireye doğru hareket ettiğinde sınırlıdır. Karma temel daireye isabet ettiğinde maksimum açıya erişilmiştir. MD21016 $MC_INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT = TRUE ile her açı alarm olmadan kabul edilir, gerektiğinde bu enterpolasyon sırasında otomatik sınırlandırılır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14035 [Kanal %1:] Satır %2 Oluşum: Geçersiz başlangıç noktası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Karma enterpolasyon sırasında karmanın başlangıç noktası temel dairenin dışında yer almalıdır. Programlanan orta nokta ya da yarıçap bu doğrultuda adapte edilmelidir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14036 [Kanal %1:] Satır %2 Oluşum: Son nokta geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Karma enterpolasyon sırasında karmanın son noktası temel dairenin dışında yer almalıdır. Programlanan orta nokta ya da yarıçap veya son nokta bu doğrultuda adapte edilmelidir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14037 [Kanal %1:] Satır %2 Oluşum: Yarıçap geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bu karma enterpolasyonda temel çemberin programlanan yarıçapı sıfırın üzerinde olmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14038 [Kanal %1:] Satır %2 Oluşum belirli değil: Bitiş nokta hatası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Programlanan son nokta başlangıç noktası, yarıçap ve temel dairenin orta noktasında tanımlanan karma alanlarında değildir. Efektif son yarıçap daima MD21015 $MC_INVOLUTE_RADIUS_DELTA tarafından izin verilen değer programlanan değerden sapmaktadır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14039 [Kanal %1:] Satır %2 Oluşum: Çok sayıda son nokta programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Karma enterpolasyonunda ya son nokta geo eksen tanımlayıcıları veya AR=değerine sahip dönüş açısı ile programlanabilir. Aynı anda uygulanan son nokta ve bir grupta dönüş açısı programlamasına bu sayede son nokta belirgin olarak tespit edilemeyeceğinden izin verilmemektedir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14040 [Kanal %1:] Satır %2 Daire son nokta hatası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dairesel enterpolasyonda, başlangıç noktasına ve bitiş noktasına yönelik daire radyüsü daha fazladır veya daire merkez noktaları, makine verilerinde belirtilenden farklıdır.

1. Radyü programlamada, başlangıç ve bitiş noktaları aynıdır, dolayısıyla daire konumu, başlangıç ve bitiş noktaları ile belirlenmez.

2. Radyüsler: NCK, güncel başlangıç noktasından ve diğer programlanan daire parametrelerinden, başlangıç ve bitiş noktasına yönelik radyüsleri hesaplar.

Şu durumlarda aarm mesajı verilir, eğer daire radyüsleri arasındaki fark

- MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST değerinden daha büyük ise (küçük radyüsler için, eğer programlanan radyüs MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST makine verisi bölümünün MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR bölümünden küçükse) veya

- Programlanan radyüs çarpı MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR değerinden büyükse (büyük radyüsler için, eğer programlanan radyüs MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST bölü MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR değerinden büyükse).

3. Merkez noktaları: Başlangıç noktasına yönelik daire radyüsü ile yeni bir daire merkez noktası hesaplanır. Bağlantılı düz çizgi üzerinde, daire başlangıç noktasından daire bitiş noktasına kadar uzanan orta dikme üzerinde yer alır. Başlangıç noktasından hesaplanan veya programlanan orta noktaya uanan her iki düz çizgi arasındaki dirsek ölçüsü açısı, 0.001'in (yaklaşık 1,8 dereceye karşılık gelir) kökünden daha küçük olmalıdır.

4. INTERSEC ile tam daire: INTERSEC fonksiyonu için tam daireye izin verilmez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST ve MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR kontrol edin. Değerler makul sınırlarda bulunduğunda parça program grubunun dairesel son noktası ya da dairesel orta noktası tam olarak programlanmalıdır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14045 [Kanal %1:] Satır %2 Teğet daire programlanmasında hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Alarmın nedeni aşağıdakiler olabilir:
Teğetsel daire programında teğetlerin yönü tanımlanmamıştır, örn. güncel grup öncesinde henüz başka bir hareket grubu programlanmamıştır. Başlangıç ve son noktadan aynı zamanda teğet yönünden hareketle bir daire oluşturulamaz, zira başlangıç noktasından bakıldığında son nokta teğetlerde belirtilenden karşı yönde yer almaktadır.
Herhangi bir teğetsel daire oluşturulamaz zira teğetler aktif düzleme dikey durmaktadır.
Teğetsel dairenin bir düzlemi geçmesi özel durumunda TURN ile birden fazla tam daire dönüşü programlanır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14048 [Kanal %1:] Satır %2 Dairesel programlamada yanlış dönüş sayısı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Döngüsel programlamada izin verilmeyen sayıda tam tur girişi mevcut.
Tur sayısı negatif ve 1000000 üzerinde olmamalıdır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14050 [Kanal %1:] Satır %2 Hesaplama işleminde kaskadlama derinliği aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Aritmetik ifadelerin hesaplanması için NC gruplarında bir operatör sabit ayarlı boyutta kullanılacaktır. Oldukça kompleks ifadelerde bu küme fazlalaşabilir. Bu aynı zamanda senkronize faaliyetlerde kapsamlı olarak gündeme gelebilir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kompleks kinematik ifadeler birden fazla, daha basit hedaplama gruplarına dağılmaktadır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14051 **[Kanal %1:] Satır %2 Parça programında aritmetik hata**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: - Aritmetik ifadenin hesaplanmasında fazlalık oluşmuştur (örn. sıfıra bölme)
- Bu veri tipinde sunulan değer alanı aşılmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Programın analizi ve hatalı program alanının düzeltmesi.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14055 **[Kanal %1:] Satır %2 geçersiz NC dil ikamesi, hata kodu %3**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata kodu

Açıklama: Bu alarm MD30465 $MA_AXIS_LANG_SUB_MASK içinde konfigürasyonu yapılmış olan bir NC dil değişimi ile birlikte oluşur. Hata kodu %3 sorunun nedeni hakkında daha detaylı bilgiler verir:
Hata kodu:
1: Değiştirilen çevrimin çağrılmasına neden olan birkaç olay programlanmıştır. Her bir parça programı satırında sadece bir değişime izin verilir.
2: Parça programı satırında NC dil değiştirme ile blok blok senkronize eylem de programlanmıştır.
3: $P_SUB_SPOSIT ve $P_SUB_SPOSMODE sistem değişkenleri bir değişim çevriminin dışında çağrılmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC programını değiştirin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14060 **[Kanal %1:] Satır %2 bölümlenmiş cümle perdelemede geçersiz perdeleme alanı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: "Bölümlü grup işaretleri" alanında bir 7 üzerinde bir işaret düzlemi belirtilecektir. (paket 1'de bir değerin girişi işaret düzlemi için uygulayıcı tarafından sentaks hatası olarak geri çevrilecek yani sadece "grubu bastırma" alanı olarak AÇMA/KAPAMA mümkün olacaktır)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İşaretlenen alanı (eğri çizgisi sayısı) 8 altında girin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14065 **[Kanal %1:] BLok %2 SPRINT/ISOPRINT-Komutunda hata: Hata kodu %4 Bilgi %3**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ek bilgi
%4 = Hata kodu

Açıklama: SPRINT ya da ISOPRINT komutunun okunması sırasında parametre %4 ile daha yakından tanımlanan bir hata tespit edilmiştir. Parametre %3 gerektiğinde oluşan soruna yönelik ek bilgiler sunar.
Hata kodlarının listesi (Parametre %4):
1: Geçersiz format açıklaması %3 algılandı
2: Format %.nP: 32 Bit rakamına dönüşümde alan aşımı
3: Format %P: Karakter %3 MD 10750 / $MN_SPRINT_FORMAT_P_CODE ile seçilen koda dönüştürülemez.
4: Maksimum dizin boyutu olan 400 Byte aşılmıştır
5: SPRINT/ISOPRINT-Komutu geçersiz sayıda parametre ile programlanmıştır
6: SPRINT/ISOPRINT-Parametresi onaylanmayan bir data tipi ile programlanmıştır
7: Format %m.nP: MD 10751 / $MN_SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL = 0 alanında n parametresi nedeniyle alan aşımı
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: SPRINT- ya da ISOPRINT komutunu düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14066 [Kanal %1:] Blok %2 Harici cihaza çıkışta verilen %3 komutunda hata, Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Parça programı komutu
%4 = Hata kodu
Açıklama: ISOOPEN, ISOPRINT, ISOCLOSE veya EXTOPEN, WRITE, EXTCLOSE komutların işlenmesinde, hata kodu ile daha ayrıntılı açıklanan bir hata tespit edildi.
Hata kodların listesi:
1: Harici cihaz açılamıyor
2: Harici cihaz projelendirilmemiş
3: Geçersiz yol ile cihaz projelendirilmiş
4: Harici cihaz için erişim yetkisi yok
5: Harici cihaz zten özel olarak kullanılıyor
6: Harici cihaz zaten paylaşımlı olarak kullanılıyor
7: Dosya uzunluğu LOCAL_DRIVE_MAX_FILESIZE'ten büyük
8: Azami harici cihaz adedi aşıldı
9: LOCAL_DRIVE için opsiyon set edilmemiş
11: V24 zaten Easy mesaj fonksiyonu tarafından kullanılıyor
12: Append/Overwrite bilgisi extdev.ini ile çelişkili
14: Harici cihaz kullanılmamış veya açılmamış
15: Harici cihaz üzerine yazılırken hata
16: Geçersiz harici yol programlanmış
21: Harici cihazın kapatılmasında hata
22: Harici cihaz entegre edilmemiş (monte edilmemiş)
90: Zaman aşımı
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: SOOPEN, ISOPRINT veya ISOCLOSE komutunun parametre ayarının düzeltilmesi. Ayrıca bakınız MD 10830 $MN_EXTERN_PRINT_DEVICE ve MD 10831 $MN_EXTERN_PRINT_MODE.
Bellek kartında bulunan /user/sinumerik/nck/extdev.ini ve /oem/sinumerik/nck/extdev.ini içinde harici cihazın konfigürasyonunu kontrol edin.
Harici cihazın bağlantısını ve işlevini kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14070 [Kanal %1:] Satır %2 Alt program çağrısı için değişken bellek yetersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Çağrılan bir alt program işleme alınamaz (açılamaz), ya genel olarak atanan dahili veri hafızası yeterli olmayacaktır veya mevcut bellek alanı lokal program değişkeni için fazla küçüktür. Alarm sadece MDA alanında gündeme gelebilir

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programının kesitini analiz edin:
1. Değişken tanımlarında daima amaca uygun veri tipi mi seçildi? (Kötü örn. Veri bitleri için REAL - daha iyi: BOOL)
2. Lokal değişkenler global değişkenler tarafından değiştirilebiliyor mu?

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14080 [Kanal %1:] Satır %2 Atlama hedefi %3 bulunamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Geçiş hedefi

Açıklama: Koşullu ve mutlak geçişlerde geçiş hedefi bir programın dahilinde seviye içeren bir blok olmalıdır (blok numarası yerine sembolik isim). Arama sırasında programlanan yönde belirtilen seviye ile herhangi bir geçiş hedefi yer almadığında alarm göstergesi gerçekleşecektir.
RET ile blok numarasına veya seviyeye parametrelendirilen geri geçişte geçiş hedefi program dahilinde blok numarası veya seviye içeren bir blok (Blok numarası yerine sembolik isim) olmalıdır.
Birden fazla alan üzerinden geri dönüşlerde (parametre 2) geçiş hedefi geçilen program alanı dahilinde bir blok olmalıdır.
Geri dönüş hedefi olarak dizgi ile geri dönüşte arama dizgisi kumanda da bilinen bir isim olmalıdır ve arama dizgisi öncesinde blokta sadece bir blok numarası veya/ve bir seviye mevcut olmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Parça programını aşağıdaki hata olasılıkları açısından kontrol edin:
1. Hedef tanımının etiket ile denk olup olmadığını kontrol edin.
2. gitme yönü doğru mu?
3. Etiket bir iki nokta ile sonlandırıldı mı?

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14082 [Kanal %1:] Satır %2 Etiket %3 Program bölümü bulunamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Start veya End etiketi

Açıklama: CALL <Program adı> BLOCK <Start etiketi> TO <Son etiket> ile Program parçası tekrarı için başlangıç noktası bulunamadı veya aynı program parçası tekrarı çağrıldı

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kullanıcı programında program parçası tekrarı için Start ve Son Etiketini kontrol edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14085 [Kanal %1:] Satır %2 Geçersiz direktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: 'TML()' talimatı sadece T komutu yerine geçen alt programda kullanılabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14088 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 şüpheli pozisyon

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: 3.40e+38 inkrementten büyük olan bir eksen pozisyonu programlanmıştır. Bu alarm Bit11 ile MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK alanında bastırılabilir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14089 [Kanal %1:] Grup %2 Fonksiyon %3 artık desteklenmiyor.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Karakter dizisi: Fonksiyon
Açıklama: Güncel yazılım sürümünde artık desteklenmeyen eski bir fonksiyon programlanmış veya tetiklenmiştir. Söz konusu fonksiyon parametre 3'te adlandırılmıştır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: COMPON: "COMPON" yerine "COMPCAD" yazın ve makine verilerini kontrol edin: MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP>=80, MD28520 $MC_MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK>=3, MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS>=5, MD28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS>=10.
COMPCURV: "COMPCURV" yerine "COMPCAD" yazın ve makine verilerini kontrol edin: MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP>=80, MD28520 $MC_MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK>=3, MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS>=5, MD28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS>=10.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14091 [Kanal %1:] Satır %2 geçersiz fonksiyon, İçerik: %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Endeks

Açıklama: Güncel program konteksinde müsaade edilmeyen bir fonksiyon programlandı veya tetiklendi. Şüpheli fonksiyon, "Dizin" parametresinde şifrelenmiştir:
Dizin == 1: "RET" komutu ana program düzleminde programlandı
Dizin == 2: "Düzlem iptali"/"Geçiş sayısını silmek" ve "gizli GET" çakışması
Dizin == 3: Doğrudan üzerine kayıt (P3'e kadar) seçiminden sonra ASUP-Start nedeniyle çakışma
Dizin == 4: MD10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53, G75'te programlandı
Dizin == 5: POSRANGE-komutu senkron aksiyonunda programlanmamış
Dizin == 6: SIRELAY-komutu senkron aksiyonunda programlanmamış
Dizin == 7: GOTOF/GOTOB/GOTO-komutu, String değişkeni ile senkron aksiyonunda programlanmış
Dizin == 8: "Kesim alternatörü" COA uygulaması aktif değil
Dizin == 9: G75'te takım yarı çapı düzeltmesi aktif
Dizin == 10: Geri atlama düzlemlerinin adedi çok fazla, RET(,,,xy)'de birden fazla program düzlemi üzeriden
Dizin == 11: Bu değişken için fonksiyon yerleştirilmemiş

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Endeks == 1: „RET“-Komutunu M17/M30 ile değiştirin
Endeks == 2: „Alan iptali“ / „Geçiş sayısı silmeyi“ baz alındığı slt program görüntüleme sonrasında bir yardımcı blok ekleyin (örn. M99)
Endeks == 3: Bir yardımcı bloğun üzerine kaydetme (örn.M99) ardından ASUP başlatma (P3 e kadar)
Endeks == 4: MD10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53, G75 etkinleştirmeyin
Endeks == 5: POSRANGE-Komutunu senkronizasyon aksiyonunda programlayın
Endeks == 6: SIRELAY-Komutunu senkronizasyon aksiyonunda programlayın
Endeks == 7: GOTOF/GOTOB/GOTO-Komutunu blok numarası veya seviye ile programlayın
Endeks == 8: COA-Aplikasyonu "Kesim alternatörü" yükle
Endeks == 9: Takım yarıçap düzeltmesi G75 de aktif

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14092 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3'de yanlış eksen tipi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Aşağıdaki programlama hatalarından biri oluştu:
1. Anahtar kelime WAITP(x) "Belirtilen pozisyon ekseni son noktaya erişinceye kadar blok değişimini bekleyin" pozisyon ekseni olmayan bir eksen için kullanıldı.
2. G74 "Programdan referans noktası hareketi" bir işmiline programlandı. (Sadece eksen adreslerine izin verilmektedir.)
3. POS/POSA komutları bir işmili için kullanılır. (işmili konumlandırma için SPOS ve SPOSA komutları programlanmalıdır.)
4. Alarm "Mandrensiz klavuz çekme" fonksiyonu ile birlikte gündeme geldiğinde (G331) aşağıdaki nedenler varsayılabilir:
- Ana işmili konumu ayarlanan alanda bulunmuyor.
- Yanlış ana işmili
- Enkodersiz ana işmili
5. Artık mevcut olmayan bir eksen adı programlandı, örn. Eksenel değişkenleri endeks olarak kullanımında. Veya endeks olarak NO_AXIS programlandı.
6. 20140 hareket senkronizasyonu alarmında not olarak 14092 sunulduğunda Kumanda ekseni hareketi sunulmuştur bundan sonra aşağıdaki nedenler mümkündür:
- Eksen güncel olarak NC-Programı tarafından işleme alınmıştır.
- Eksen için bir ek hareket etkindir.
- Eksen bir couplingin slave ekseni, olarak aktif.
- Eksen için bir enterpolasyon kompanzosyonu örn. ısı kompanzasyonu aktif.
7. PRESETON/ PRESETONS tanınmayan bir kanal ekseni için programlandı.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Parça programını yukarıda sunulan hatalar doğrultusunda düzeltin.
- SPOS programlayın.
- SETMS ile doğru master milini seçin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14093 [Kanal %1:] Satır %2 Takımyolu aralığı <= 0 Polinom interpolasyonunda

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Polinom enterpolasyonunda POLY anahtar kelime altında polinom boyutu PL=... bir negatif değer veya 0 programlanmaktadır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC stop tuşuna basın ve PROGRAM DOĞRU butonu ile "Düzeltme grubu" fonksiyonunu seçin. Düzeltme göstergesi hatalı gruba ayarlanır.
PL altında değer bilgisi = ... doğrulayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14094 [Kanal %1:] Satır %2 Polinom interpolasyonu için Polinom derece büyüklüğü 3 programlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Polinom enterpolasyon işleminde polinom derecesi bir eksenin programlanan katsayılarından oluşmaktadır. Maksimum mümkün olan polinom derecesi 3'tür, yani eksenler fonksiyonu takip eder:
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
Kat sayı a0 enterpolasyonun başlangıcında güncel pozisyondur ve programlanmaz!

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Katsayıların sayısını düşürün. Polinom grup maksimum ilgi forma sahip olabilir:
N1 POLY PO[X]=(1.11, 2.22, 3.33) PO[Y]=(1.11, 2.22, 3.33)
N1 PO[n]=... PL=44
n ... Eksen tanımlayıcı, grup başına maks. 8 yol ekseni

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14095 [Kanal %1:] Satır %2 Daire programlamada çok küçük yarıçap

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Yarı çap programlaması sırasında oldukça küçük bir daire yarıçapı belirtilmektedir, yani programlanan yarıçap başlangıç ve son nokta arasındaki yarım mesafeden daha küçüktür

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14096 [Kanal %1:] Satır %2 Tip değiştirme geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Program akışı sırasında değişken bir değer ataması veya aritmetik operasyon verileri ile diğer bir tip ile uyumlu hale getirilmesi gerektiği yapıda bağlanır. Bu işlem sırasında değer alanı aşımı oluşacaktır.

Her bir değişken tipinin değer alanları:

- REAL: Özellikler: Ond.noktalar ile kırık sayılar, değer alanı: +/-(2,2*10e-308 ... 1,8*10e308)
- INT: Özellikler: Ön tanımlı tam sayılar, değer alanı: -2147483648 ... +2147483647
- BOOL: Özellikler: Gerçeklik değeri FALSE, TRUE, Değer alanı: 0,1
- CHAR: Özellikler: 1 ASCII-İşareti, Değer alanı: 0 ... 255
- STRING: Özellikler: Rakam sıralaması (maks. Uzunluk değişkenlerden bağımsız), değer alanı: 0 ... 255
- AXIS: Özellikler: Aks adresleri, değer alanı: Kanal tanımlayıcı
- FRAME: Özellikler: Geometrik bilgiler, değer alanı: ---

Tip uyumluluğuna genel bakış:

- REAL den: REAL: evet, INT: evet*, BOOL: evet1), CHAR: evet*, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- INT konumundan: REAL: evet, INT: evet, BOOL: evet1), CHAR: Değer 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- BOOL konumundan: REAL: evet, INT: evet, BOOL: evet, CHAR: evet, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- CHAR konumundan: REAL: evet, INT: evet, BOOL: evet1), CHAR: evet, STRING: evet, AXIS: -, FRAME: -
- STRING konumundan: REAL: -, INT: -, BOOL: evet2), CHAR: sadece 1 Karakter, STRING: evet, AXIS: -, FRAME: -
- AXIS konumundan: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: evet, FRAME: -
- FRAME konumundan: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -, FRAME: evet

1) Değer <> 0 eşittir TRUE, Değer ==0 eşittir FALSE.

2) Dizin boyutu 0 => FALSE, aksi durumda TRUE.

3) Sadece 1 Karakter.

AXIS ve FRAME tipinden ve AXIS ve FRAME tipinden bir dönüşüm işleme alınabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Program parçasını değer alanı aşımından kaçınılacağı şekilde değiştirin, örn. değiştirilen değişkenlerin tanımı.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14097 [Kanal %1:] Satır %2 String AXIS Tipine çevrilemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Çağrılan aktarılan parametrenin AXNAME fonksiyonu – dönüşümü STRING tipinden bir eksen adına (geri dönüşüm değeri) AXIS tipinden- bu eksen tanımlayıcısını makine verilerinde bulamamıştır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. AXNAME fonksiyonunun aktarılan parametresinin (Eksen adı) makine verileri üzerinden bu adın bir geometrik, kanal veya makine ekseni :

MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB

MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB

MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB

projelendirilip (konfigüre) edilip edilmediğinin kontrolü.

Eksen adına uygun olarak aktarım dizisini seçin, muht. makine verilerindeki eksen adını değiştirin. (NC parça programı üzerinden bir isim değişikliği uygulanmak zorundaysa önce "Power on" üzerinden bu değişim geçerli kılınmalıdır).

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14098 **[Kanal %1:] Satır %2 Değiştirme hatası: geçerli Sayı bulunamadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dizgi geçerli INT ya da REAL sayı sunmaz.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin. Bir giriş söz konusu ise, karakter dizisinin bir sayıyı ifade edip etmediğini, ön tanımlı ISNUMBER fonksiyonu üzerinden aynı parametre ile kontrol edilebilirsiniz.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14099 **[Kanal %1:] Satır %2 Karakter dizi halkasında sonuç çok uzun**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Karakter dizilerini birbirine bağlamanın sonucunda, sistem tarafından belirlenmiş olan azami karakter dizisi boyunu aşan bir karakter dizisi oluşur.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını adapte edin. Karakter dizilerini bir birine bağlama işlemini yürütmeden önce, STRLEN fonksiyonu ile toplam karakter dizisi boyutunu sorgulanabilirsiniz.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14102 **[Kanal %1:] Satır %2 Yön vektörünün açısı için polinom derecesi 5'ten büyük programlanmış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Oryantasyon vektöründe polinom enterpolasyonunda beş üzerinde bir polinom derecesi programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14103 **[Kanal %1:] Blok %2 CORRTRAFO fonksiyonu görüntülemede hata %3.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata numarası

Açıklama: CORRTRAFO fonksiyonunun görüntülenmesi sırasında bir hata meydan geldi. Hata numarası hatanın nedenini tanımlar.
Hata numaraları:
1: Herhangi bir transformasyon aktif değildir.
2: Şu anda aktif olan transformasyon bir oryantasyon transformasyonu değildir.
3: Aktif oryantasyon transformasyonu kinematik zincirlerle tanımlanmamıştır.
10: Arama parametresi _CORR_INDEX negatif.
11: Arama parametresi _CORR_MODE negatif.
12: Kısmi zincirin bölümüne geçersiz referans (_CORR_INDEX 1. pozisyonu). Değer kısmi zincirdeki oryantasyon eksenlerinin sayısından büyük olmamalıdır.
13: Kısmi zincirin oryantasyon eksenine geçersiz referans (_CORR_INDEX 1. pozisyonu). Değer kısmi zincirdeki oryantasyon eksenlerinin sayısından küçük olmalıdır.
14: Kısmi bir zincire geçersiz referans (_CORR_INDEX 10. pozisyonu). Sadece 0 ve 1 değerlerine izin verilir (parça veya araç zincire referans). Bu hata numarası, _CORR_INDEX'in ifade ettiği kısmi zincir mevcut olmadığında meydana gelir.
15: _CORR_INDEX parametresiyle ifade edilen bölümde, düzeltme elemanı tanımlı değil($NT_CORR_ELEM_P or $NT_CORR_ELEM_T).
20: Geçersiz düzeltme modu (_CORR_MODE 1. pozisyonu). Sadece 0, 1, 8 ve 9 değerlerine izin verilir.
21: Geçersiz düzeltme modu (_CORR_MODE 10. ve / veya 100. pozisyonu). Değişken bir sistemi okurken, 100. pozisyonu her zaman sıfır olmalıdır. Bir eksen yönünü okurken veya yazarken, sadece birinin pozisyonun sıfıra eşit olmamasına izin verilir.
30: _CORR_MODE 100. pozisyonu geçersiz. Sadece 0 ve 1 değerlerine izin verilir.
31: _CORR_MODE 1000. pozisyonu geçersiz. Sadece 0 ve 1 değerlerine izin verilir.
40: Eksen yönü olarak alınacak yön vektörü sıfır vektörüdür.
41: Bir ofset vektörü düzeltilirken, geçerli değerdeki sapma 41610 $SN_CORR_TRAFO_LIN_MAX ayar verilerindeki ayarlı maksimum değerden en azından bir koordinatta büyüktür.
42: Bir yön vektörü düzeltilirken, geçerli yöndeki açı sapması 41611 $SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX ayar verilerindeki ayarlı maksimum değerden büyüktür.
43: Bir sistem değişkenini yazdırma denemesi, eksik yazdırma yetkisi nedeniyle reddedildi.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Fonksiyon görüntüsünü değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14109 [Kanal %1:] Blok %2 Statik oryantasyon transformasyonunda simultane lineer- ve döner eksen hareketi.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Aktif statik oryantasyon transformasyonunda enterpolasyon tipine CP (G-Kodu grubu 49) lineer ve döner eksenler aynı anda enterpole edilmek zorunda olduğunda izin verilmemektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Programı değiştirme:
Dinamik oryantasyon transformasyonunu etkinleştirme.
Grup 49 G-Kodunu değiştirme.
Lineer ve döner eksenlerin hareketini aynı anda değil birbiri ardına uygulayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14130 [Kanal %1:] Satır %2 fazla sayıda başlangıç konumuna alma değeri verilmiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: SET aracılığıyla alan atamasında program sürecinde alan elementlerinde mevcut olandan fazla kurulum değeri belirtilmektedir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kurulum değerleri sayısını düşürün.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14140 [Kanal %1:] Satır %2 Programlanan konuma transformasyonsuz izin verilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bir eksen konumu için konum bilgisini programlamak için bir transformasyonun etkin olması gerekir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Programı adapte edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14144 [Kanal %1:] Blok %2 PTP hareketine izin verilmez, hata kodu %3.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata kodu
Açıklama: İstenilen PTP hareketi mümkün değil.
Hatanın nedeni aşağıdaki hata kodlarıyla daha ayrıntılı olarak belirtilmiştir.
- 1. Halihazırda aktif olan dönüşüm ile bir PTP enterpolasyonu mümkün değildir.
- 2. PTP enterpolasyonu ile takım yarıçapı düzeltmesinin eşzamanlı olarak etkin olmaması gereklidir.
- 3. PTPWOC ve PTPWOC2 PTP enterpolasyonu tiplerine sadece yönlendirme dönüşümleri ile izin verilir.
- 4. PTP enterpolasyonu ile COMPSURF'un eşzamanlı olarak etkin olmaması gereklidir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Programı adapte edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14146 [Kanal %1:] Satır %2 CP- yada PTP-Hareketine transformasyonsuz müsade yok.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: G kodu , CP veya PTP hareketini programlamak için, bir transformasyonun etkin olması gerekir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Programı adapte edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14149 [Kanal %1:] Blok %2 %4 numaralı takım taşıyıcı seçiminde Hata %3.

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Hata kodu

%4 = Takım taşıyıcı numarası

Açıklama: Geometri verileri kinematik zincirlerden okunacak, girilen numaraya sahip yönlendirilebilir takım taşıyıcısının (Toolcarrier) etkinleştirilmesi sırasında bir hata ortaya çıktı.

Bir takım taşıyıcısının geometri verileri, bit0 sistem verisinde $TC_CARR_KIN_CNTRL [n] ayarlanırsa, kinematik zincirlerden okunur.

Hata türü, hata kodu numarası ile daha ayrıntılı olarak gösterilir.

Hata kodu:

1 Hiçbir kinematik zincir elemanı mevcut değil. MD18880 $MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM makine verileri, sıfıra eşit olmamalıdır.

2 Kinematik makine modelinin analizi sırasında bir hata ortaya çıktı.

3 Takım taşıyıcısı geçersiz bir türe sahip. Sadece "T", "P" ve "M" (isteğe bağlı olarak büyük veya küçük harfler halinde) türlerine izin verilir.

4 Hiçbir takım zinciri belirtilmedi, bu, $TC_CARR_KIN_TOOL_END [n] sistem verisinin boş olduğu anlamına geliyor. Takım taşıyıcısı tipleri "T" ve "M" için, bu sistem verileri bir kinematik zincir elemanını referans göstermelidir.

5 Hiçbir parça zinciri belirtilmedi, bu, $TC_CARR_KIN_PART_END [n] sistem verisinin boş olduğu anlamına geliyor. Takım taşıyıcısı tipleri "P" ve "M" için, bu sistem verileri bir kinematik zincir elemanını referans göstermelidir.

6 $TC_CARR_KIN_TOOL_END [n] sistem verisinin referans gösterdiği kinematik zincir elemanı bulunamadı.

7 $TC_CARR_KIN_PART_END [n] sistem verisinin refrans gösterdiği kinematik zincir elemanı bulunamadı.

8 $TC_CARR_KIN_TOOL_END [n] sistem verisinin referans gösterdiği kinematik zincir elemanı bulundu. Ancak KÖK eleman ile hiçbir bağlantısı yok. Kinematik zincir elemanları sadece referanslarla KÖK elemanına bağlıysa geçerli makine modelinin bir parçasıdır.

9 $TC_CARR_KIN_PART_END [n] sistem verilerinin referans gösterdiği kinematik zincir elemanı bulundu, ancak KÖK eleman ile hiçbir bağlantısı yok. Kinematik zincir elemanları sadece referanslarla KÖK elemanına bağlıysa, geçerli makine modelinin bir parçasıdır.

10 $TC_CARR_KIN_TOOL_START [n] sistem verisinin referans gösterdiği kinematik zincir elemanı, KÖK elemanı ile takım zincirinin bitiş noktası ($TC_CARR_KIN_TOOL_END [n]) arasındaki bağlantıyı oluşturan kinematik zincirin bir parçası değildir.

11 $TC_CARR_KIN_PART_START [n] sistem verisinin referans gösterdiği kinematik zincir elemanı, KÖK elemanı ile parça zincirinin son noktası arasındaki bağlantıyı oluşturan kinematik zincirin parçası değildir ($TC_CARR_KIN_PART_END [n]).

12 KÖK elemanı ile takım zincirinin bitiş noktası ($TC_CARR_KIN_TOOL_END [n]) arasındaki bağlantıyı oluşturan kinematik zincir (takım zinciri) çok fazla eleman içeriyor.

13 KÖK elemanı ile parça zincirinin bitiş noktası ($TC_CARR_KIN_PART_END [n]) arasındaki bağlantıyı oluşturan kinematik zincir (parça zinciri) çok fazla eleman içeriyor.

14 KÖK elemanı ile takım zincirinin son noktası ($TC_CARR_KIN_TOOL_END [n]) arasındaki bağlantıyı oluşturan kinematik zincir (takım zinciri) çok fazla döner eksen içeriyor. Takım taşıyıcı türü "T" için bu zincirde maksimum 2, takım taşıyıcı türü "M" için ise maksimum bir döner eksene izin verilir.

15 KÖK elemanı ile parça zincirinin son noktası ($TC_CARR_KIN_PART_END [n]) arasındaki bağlantıyı oluşturan kinematik zincir (parça zinciri) çok fazla döner eksen içeriyor. Takım taşıyıcı türü "P" için bu zincirde maksimum 2, takım taşıyıcı türü "M" için ise maksimum bir döner eksene izin verilir.

16 KÖK elemanı ile takım zincirinin son noktası ($TC_CARR_KIN_TOOL_END [n]) arasındaki bağlantıyı oluşturan kinematik zincir (takım zinciri) herhangi bir döner eksen içermiyor. Bu zincir en az bir döner eksen içermelidir.

17 KÖK elemanı ve parça zincirinin bitiş noktası ($TC_CARR_KIN_PART_END [n]) arasındaki bağlantıyı oluşturan kinematik zincir (parça zinciri) herhangi bir döner eksen içermiyor. Bu zincir en az bir döner eksen içermelidir.

18. Takım taşıyıcısının tanımlanmasına yönelik kinematik zincir (takım zinciri), takım taşıyıcısı ("sanal" doğrusal eksen) için izin verilmeyen "AXIS_LIN_VIRT" tipi bir eleman içeriyor.

19. Takım taşıyıcısının tanımlanmasına yönelik kinematik zincir (parça zinciri), takım taşıyıcısı ("sanal" doğrusal eksen) için izin verilmeyen "AXIS_LIN_VIRT" tipi bir eleman içeriyor.

20. Takım taşıyıcısının tanımlanmasına yönelik kinematik zincir (takım zinciri), takım taşıyıcı ("sanal" döner eksen) için izin verilmeyen "AXIS_ROT_VIRT" tipi bir eleman içeriyor.

21. Takım taşıyıcısının tanımlanmasına yönelik kinematik zincir (parça zinciri), takım taşıyıcı ("sanal" döner eksen) için izin verilmeyen "AXIS_ROT_VIRT" tipi bir eleman içeriyor.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Takım taşıyıcı tanımında veya takım taşıyıcının parametre ayarı için kullanılan kinematik zincirlerin tanımında bulunan doğru olmayan veriyi düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14150 [Kanal %1:] Satır %2 Takım taşıyıcı Nr. uyumsuz programlanmış veya ayarlanmış (MD)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Makine verisinden MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER negatif veya daha büyük olan bir takım taşıyıcı numarası programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Geçerli takım taşıyıcı numarasını programlayın ya da MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER makine verisini uyarlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14151 [Kanal %1:] Satır %2 Takım taşıyıcı uygun olmayan çevirme

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dönüş açısında sfıra denk olmayan bir takım taşıyıcısı ilgili eksen tanımlanmamış olmasına rağmen etkindir. Bir döner eksen tüm üç yön bileşeni sıfır olduğunda tanımlanmamıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Dönüş açısını sıfıra getirin ya da ilgili döner ekseni tanımlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14152 [Kanal %1:] Satır %2 Takım taşıyıcı: Geçersiz oryantasyon. Hata kodu: %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata kodu

Açıklama: Aktif frame ile güncel takım taşıma kinematiğinde erişilemeyen bir takım oryantasyonunu tanımlamak denenmektedir.
Bu davranışın aşağıdaki nedenleri olabilir:
- Takım taşıyıcısının iki döner ekseni üst üste gelmemektedir.
- Takım taşıyıcısının ikiden az döner ekseni vardır.
- İlgili eksen sınırlarına zarar veren yuvarlak eksen pozisyonları ayarlanmak zorundadır.

Alarm ile nedeni ayrıntılı olarak belirlenen bir hata kodu sunulmaktadır:
1: 1. Birinci çözümün yuvarlak ekseni alt sınıra zarar veriyor
2: 1. Birinci çözümün yuvarlak ekseni üst sınıra zarar veriyor
10: 2. Birinci çözümün yuvarlak ekseni alt sınıra zarar veriyor
20: 2. Birinci çözümün yuvarlak ekseni üst sınıra zarar veriyor
100: 1. İkinci çözümün yuvarlak ekseni alt sınıra zarar veriyor
200: 1. İkinci çözümün yuvarlak ekseni üst sınıra zarar veriyor
1000: 2. İkinci çözümün yuvarlak ekseni alt sınıra zarar veriyor
2000: 2. İkinci çözümün yuvarlak ekseni üst sınıra zarar veriyor
3: Talep edilen oryantasyon belirtilen eksen konfigürasyonu ile ayarlanamaz

Eksen sınırlarının zarar görmesini gösteren hata kodlarından birden fazlası aynı anda gündeme gelebilir.
Bir eksen sınırının zarar görmesi durumunda çoklu 360 derecelik geçerli bir pozisyonu izin verilen eksen sınırlarında erişmek için eklemek ya da çıkartmak denendiğinden - bu mümkün olmadığında - alt veya üst eksen sınırının zarar görüp görmediği tam olarak tanımlanmaz

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin:
- TCOFR yerine TOABS kullanın.
- Başka bir çerçeveyi etkinleştirin.
- Takım tutucusu verilerini değiştirin.
- G17-G19 işleme düzlemini değiştirin.

Alarm silinemiyorsa ve RESET esnasında ek bir alarm (14710) üretiliyorsa, 20126 $MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE makine verilerine sıfır değeri atamanız gerekir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14153 [Kanal %1:] Satır %2 Tanımsız takım taşıyıcı tipi: %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Takım taşıyıcı tipi

Açıklama: $TC_CARR23[] alanında geçersiz bir takım taşıyıcı tipi belirtilmiştir. İzin verilenler sadece: t, T, p, P, m, M.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Takım taşıyıcı verileri içeriğini değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14154 [Kanal %1:] Satır %2 Yönlendirilebilir takım taşıyıcısı %4'e ait %3 parametresinde hassas düzeltme miktarı çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Yönlendirilebilir takım taşıyıcısının geçersiz parametresi
%4 = Yönlendirilebilir takım taşıyıcısının numarası

Açıklama: Maksimum izin verilen hassas düzeltme değerini yönlendirilebilir takım taşıyıcısı makine verisi tarafından MD20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN için linear ve makine verisi MD20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT için rotatif boyutlar ile sınırlandırılır. Alarm sadece ayar verisi MD42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION sıfıra denk olmadığında gündeme gelebilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Geçerli hassas düzeltme değerini belirtin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14155 [Kanal %1:] Satır %2 Takım taşıyıcı ofseti için geçersiz temel çerçeve tanımlaması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir takım taşıyıcısının seçimi tezgah offsetinin değişimine neden oluyorsa, bu kaymanın kaydına yönelik temel bir gövde tanımlanmış olmalıdır, bunun için MD20184 $MC_TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER makine verisine bakınız.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz.
Parça programını değiştirin.
MD20184 $MC_TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER makine verilerini değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14156 [Kanal %1:] Reset durumunda takım taşıyıcı seçimi hatası

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK alanındaki ayarlar nedeniyle aktif yönlendirilebilen takım taşıyıcısı Reset üzerinden korunması talep edilmektedir. Bunun için eski yönlendirilebilir takım taşıyıcısı seçeneği kaldırılır ve olası değiştirilebilen veriler ile yeniden seçilir. Yeniden seçim sırasında bir hata oluştuğunda bu alarm (Uyarı notu) olarak sunulur ve yönlendirilebilir takım taşıyıcısı temel ayar olarak seçilir. İkinci deneme başarılı olduğunda Reset döngüsü başka bir alarm olmadan devam edecektir.
Alarm tipik olarak ancak eski yönlendirilebilir takım taşıyıcısı TCOFR ile seçilebilir ve Reset öncesinde bunun eksen yönleri ilgili artık mümkün olmayacak kenar doğrultusunda ayarlar değiştirilmelidir. Bu alarmın başka bir nedenden dolayı tetiklenmesi durumunda bu temel ayar seçimi denemesinde deek olarak düz metin olarak görüntülenecek bir alarma neden olacaktır

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Programı kontrol edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14157 [Kanal %1:] Satır %2 MOVT 'de uygun olmayan interpolasyon çeşidi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: MOVT programlandığı sırada, linear veya mil enterpolasyonunun (G0, G1, ASPLINE, BSPLINE, CSPLINE) aktif olması gerekir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Programı değiştirin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14159 [Kanal %1:] Satır %2 İki açıdan fazlası ROT yada AROT ile programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: ROTS ya da AROTS sesli komutlarında gövde dönüşleri alan açıları yardımıyla tanımlanacaktır. Bu işlem sırasında maksimum iki açı programlanabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Programı değiştirin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14160 [Kanal %1:] Satır %2 Bir geometri ekseninde değer verilmeyen takım boyu seçimi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Takım boyu düzeltmesi H-kelimesi ve G43/G44 ISO_2 modunda MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 makine verisi üzerinden C varyantı etkinleştirildiğinde (takım boyu programlanan eksende etki eder), daima en az bir geometri ekseni beraberinde belirtilmelidir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz.
Parça programını değiştirin.
MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 makine verilerini değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14161 [Kanal %1:] Blok %2 CORRTC fonksiyonunun çağrılması sırasında hata %3.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata numarası

Açıklama: CORRTC işlevinin çağrılması sırasında bir hata oluştu. Hata numarası, hatanın nedenini belirtir.
Hata numaraları:
1: Hiçbir takım taşıyıcısı aktif değil.
2: Aktif takım taşıyıcısı kinematik zincirlerle tanımlanmamış.
10: _CORR_INDEX çağrı parametresi negatif.
11: _CORR_MODE çağrı parametresi negatif.
12: Alt zincir bölümüne geçersiz referans (_CORR_INDEX).
13: _CORR_INDEX parametresi ile referans alınan bölümde hiçbir düzeltme elemanı tanımlanmadı ($TC_CARR_CORR_ELEM).
20: _CORR_MODE'nin 100'ler basamağı geçersiz. Sadece 0 ve 1 değerlerine izin verilir.
21: _CORR_MODE'nin 1000'ler basamağı geçersiz. Sadece 0 ve 1 değerlerine izin verilir.
30: Bir ofset vektörünün düzeltilmesi sırasında, en az bir koordinattaki mevcut değerden sapma, SD41612 $SN_CORR_TOCARR_LIN_MAX ayar verisi ile belirlenen maksimum değerden daha büyük.
31: Bir sistem değişkeni yazma girişimi, eksik yazma yetkisi nedeniyle reddedildi.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Fonksiyon görüntüsünü değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14162 [Kanal %1:] Blok %2 Hata %3, CUTMOD veya CUTMODK fonksiyonunun etkin olması esnasında

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Hata kodu

Açıklama: CUTMOD ya da CUTMODK fonksiyonunun etkinleşmesi sırasında bir hata meydan geldi. Hatanın türü hata kodu numarası ile daha ayrıntılı belirlenir

100'den küçük hata kodlu hatalar için MD20125 $MC_CUTMOD_ERR yardımıyla, hata durumunun bir alarm verilmesine neden olup olmayacağı ve alarmın sadece gösterilip gösterilmeyeceği veya bir program sonlandırmasının tetiklenip tetiklenmeyeceği tespit edilebilir.

100'den daha büyük veya eşit hatalar her zaman programın durmasına neden olur.

Hata kodu:

1 Aktif takım için geçerli kesim yönü tanımlanmamış.

2 Aktif takımın kesme kenarı açılarının (serbest açı ve durma açısı) her ikisi de sıfır.

3 Aktif takımın serbest açısı onaylanmayan bir değere sahip (0 derece altında veya 180 derece üstünde).

4 Aktif takımın tutucu açısı onaylanmayan bir değere sahip (0 derece altında veya 90 derece üstünde)

5 Aktif takımın uç açısı onaylanmayan bir değere sahip (0 derece altında veya 90 derece üstünde)

6 Aktif takımın kesme kenarı konumu – tutucu açısı kombinasyonu onaylanmıyor (Kesme kenar konumlarında 1 ila 4 tutucu açısı 90 derece altında veya eşittir, 5 ila 8 kesme kenarı konumlarında 90 derece üstünde veya eşit olmalıdır).

7 Takım ucu işleme düzleminde değil ve takım ucu ve işleme düzlemi arasındaki GAMMA açısı ayarlanan data SD42998 $SC_CUTMOD_PLANE_TOL ile ön görülen üst sınırı aşıyor.

8 Takım ucu, işleme düzleminde değil. ALPHA açısının miktarı 1 dereceden fazladır. ALPHA açısı, hem BETA açısının dönüş ekseninde hem de GAMMA açısının dönüş açısına dikey duran koordinat ekseni etrafında dönüş açısıdır (G18'de X ekseni).

100 Kesme konumu modifikasyonunun hesaplanması için kullanılması gereken rotasyon matriksi sadece dönüşü açıklamaz, yani yansımaları, ölçeklendirmeleri veya kesmeleri içerir.

101 CUTMODK etkinleştirmesinde geçerli oryantasyon transformasyonu aktif değildir. Kinematik zincirlerle tanımlanmış 5 veya 6 eksenli transformasyon aktif olmalıdır.

102 "CUTMODK" dil komutu geçersiz bir parametre ile çağrıldı. Sadece "NEW", "CLEAR", "ON" ve "OFF" parametreleri onaylandı.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Aktif takımın takım verilerini düzeltin ya da parça programını değiştirin.

100'den küçük hata numaralı tüm hatalarda alternatif olarak alarm, MD20125 $MC_CUTMOD_ERR yardımıyla ile bastırılabilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14163 [Kanal %1:] Satır %2 Takım taşıyıcı: Hirth diş sistemi tam dairenin bir parçası değil.

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Burada Hirth artış adımının (derece olarak) değeri en az bir eksende tam açının bir böleni değildir. Bu, örneğin Hirth dişli sistemine uygun sıfırdan küçük bir sonuç 360 derece arttırıldığında, görüntüde bir sorun oluşturabilir. Sonuç artık Hirth artış adım değerine bölünebilir olmayacaktır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Dönüş açısını sıfıra getirin ya da ilgili döner ekseni tanımlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

14165 [Kanal %1:] Blok %2 seçili ISO H/D-numarası %3 takıma uymuyor %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = ISO H/D-Numarası
%4 = Takım numarası

Açıklama: ISO_2 veya ISO_3 modunda bir H- veya D-numarası programlandığında bu aktif takımda mevcut olmalıdır. ana spindle üzerinde ya da ana tutucusunda aktif takım son olarak değiştirilen takım olabilir. H- ya da D numarası bu takım üzerinde bulunmuyorsa bu alarm tetiklenecektir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: ISO H/D-numarasını doğru ayarlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14166 [Kanal %1:] Satır %2 hata %3 TOFF / TOFFL takım boylamasına offset programlamasında

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata kodu

Açıklama: Bir takım boyu ofsetinin TOFF ya da TOFFL ile programlanmasında bir hata gündeme geldi. Hatanın türü hata kodu numarası ile daha ayrıntılı belirlenir:
Hata kodu
1 Takım boyu ofset bileşenlerinden en az biri bir grup içinde çift programlandı (TOFF ile).
2 Takım boyu ofset bileşenlerinden en az biri bir grup içinde çift programlandı (TOFFL ile).
3 Bir blok dahilinde takım boyu offset bileşenleri aynı anda hem TOFF hem de TOFFL ile programlandı.
4 WZL-Offset programının TOFF ile uygulanmasında bir endeks belirtilmesi zorunludur, TOFF= formuna izin verilmemektedir.
5 TOFFL programlaması sırasında izin verilmeyen bir endeks belirtilmiştir (izin verilen değerler 1 ..3).
6 TOFF programlaması sırasında endeks olarak izin verilmeyen bir eksen belirtilmiştir. Sadece geometri eksenlerine izin verilmektedir. TOFFON etkinse ve transformasyon olmadan geometri eksenleri bilinmiyorsa, TRAFOOF'da da ortaya çıkabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hatalı program bloğunu düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14170 [Kanal %1:] Satır %2 Takım boyu telafisinde uygun olmayan interpolasyon çeşidi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Sesli modda ISO_M alanında takım düzeltmesinin (G43/G44) etkinleştirilmiş olması halinde, enterpretasyon türü olarak linear enterpolasyonun etkin olması gerekir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14180 **[Kanal %1:] Satır %2 H numarası %3 tanımlanmadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = ISO modunun H numarası

Açıklama: Belirtilen H numarası herhangi bir takıma düzenlenmemiştir (ISO_M)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14185 **[Kanal %1:] Satır %2 D numarası %3 tanımlanmadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = ISO modunun D numarası

Açıklama: Belirtilen D numarası herhangi bir takıma ait değildir (sesli mod ISO_M).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14196 **[Kanal %1:] Satır %2 $SC_CUTDIRMOD içeriğinin yorumlanması sırasında Hata %3**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata numarası

Açıklama: Ayar verilerinde SD42984 $SC_CUTDIRMOD ye alan enterpolasyonda yer alan dizgilerde bir hata oluştu Bu ayar verileri daima bir bıçağın yeniden seçilmesi ile okunmaktadır. Hata numarası hata nedenlerini belirtir:
1: Dizgi sadece bir boşluk işareti veya bir ön işaret içerir
2: $P_ sonrası bilinmeyen kenar adı
3: İlk geçerli kenar adı sonrasında çift nokta yok
4: Bir kenarın dahili yerleştirilmesi sırasında bellek yeri kusuru
5: Geçersiz kenar endeksi
6: Diğer işaretler eksiksiz dizgi sonrası algılanır
7: İki nokta sonrasında diğer kenar adı eksik
8: İzin verilmeyen kenar dönüşü (yüzey normalleri 90 derece civarında veya fazlası birbirine dönüktür)
9: İzin verilmeyen kenar zinciri (İlk kemar kenar zincirinde ikinci kenar önünde durmalıdır)
10: Geçersiz eksen adı
11: Eksen döner eksen değildir
12: 1 ile 11 arasındaki arıza tiplerine düzenlenemeyecek geçersiz String
20: Geçersiz açı bilgisi (sayısal değer)
30: Geçersiz dönüş açısı (tam sayılı çoklu 90 derece değil)

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Geçerli dizgiyi SD42984 $SC_CUTDIRMOD ayar verilerine kaydedin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14197 [Kanal %1:] Satır %2 D-numarası ve H-numarası aynı anda programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: D-Kelimesi ve H-Numarası aynı anda programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14199 [Kanal %1:] Satır %2 Çap elemanına sahip takımda geçersiz yüzey değişimi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir takım düz eksen için çap değeri olarak değerlendirilen aşınma veya boylam bileşenlerine sahip olduğunda (Bit 0 ve/veya bit 1 MD20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK alanında kayıtlıdır) ve ek olarak bu MD alanında bit 2 yer alıyorsa ilgili takım sadece takım seçimine aktif düzlemde kullanılabilir. Düzlem değişimi alarma neden olur.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.
MD20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK alanındaki Bit 2'yi sıfırlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14200 [Kanal %1:] Satır %2 Kutupsal yarıçap negatif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: G00, G01, G02 veya G03 ile bir işlem grubunun kutup koordinatlarında son nokta girişinide RP anahtar kelimesi altında = girilen kutup yarı çapı negatiftir.
Kavram tanımı:
- Kutup açısı ve kutup yarı çapı ile grup son nokta girişi güncel kutbu baz almaktadır (Yol koşulları: G00/G01/G02/G03).
- Kutup açısı ve kutup yarı çapı ile kutbun yeniden tespiti, G-koşulu ile seçilen referans noktasını baz almaktadır. G110 ... son programlanan düzlemin noktası, G111 ...Güncel WKS sıfır noktası, G112 ... son kutup.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-parça programını düzeltin – izin verilen kutup yarı çapı için girişler sadece pozitif mutlak değerlerdir, bunar güncel kutup ve grup son noktası arasındaki mesafeyi belirtirler. (Yön kutup açısı AP=... ile tespit edilir).

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14210 [Kanal %1:] Satır %2 Kutupsal açı çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: G00, G01, G02 veya G03 ile bir işlem grubunun kutup koordinatlarına son nokta girişinde, kutup açısının Anahtar kelime AP = altında programlanan değer alanı aşılmıştır. -360 ila + 360 derecelik bir alanı 0.001 derecelik çözünürlük ile kapsamaktadır.

Kavram tanımı:

- Kutup açısı ve kutup yarı çapı ile grup son nokta girişi güncel kutbu baz almaktadır (Yol koşulları:G00/G01/G02/G03).
- Kutup açısı ve kutup yarı çapı ile kutbun yeniden tespiti, G-koşulu ile seçilen referans noktasını baz almaktadır. G110 ... son programlanan düzlemin noktası, G111 ...Güncel WKS sıfır noktası, G112 ... son kutup

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Parça programını düzeltin – izin verilen kutup açısı giriş alanı -360 derece ve +360 derece arasında 0.001 derecelik bir çözünürlükte yer almaktadır

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14250 [Kanal %1:] Satır %2 Kutup yarıçapı negatif

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: G110, G111 veya G112 ile kutup koordinatlarının yeniden belirlenmesinde RP anahtar kelimesi altında = girilen kutup yarı çapı negatiftir. Sadece pozitif, mutlak değerlere izin verilmektedir.

Kavram tanımı:

- Kutup açısı ve kutup yarı çapı ile grup son nokta girişi güncel kutbu baz almaktadır (Yol koşulları: G00/G01/G02/G03).
- Kutup açısı ve kutup yarı çapı ile kutbun yeniden tespiti, G-koşulu ile seçilen referans noktasını baz almaktadır. G110 ... son programlanan düzlemin noktası, G111 ...Güncel WKS sıfır noktası, G112 ... son kutup

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC-parça programını düzeltin – izin verilen kutup yarı çapı için girişler sadece pozitif mutlak değerlerdir, bunar yeni kutup ve referans noktası arasındaki mesafeyi belirtirler. (Yön kutup açısı AP=... ile tespit edilir).

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14260 [Kanal %1:] Satır %2 Kutup açısı çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: G110, G111 veya G112 ile kutup koordinatlarının yeniden belirlenmesinde AP anahtar kelimesi altında = girilen kutup açısı değer alanı aşılmıştır. -360 ila + 360 derecelik bir alanı 0.001 derecelik çözünürlük ile kapsamaktadır.

Kavram tanımı:

- Kutup açısı ve kutup yarı çapı ile grup son nokta girişi güncel kutbu baz almaktadır (Yol koşulları: G00/G01/G02/G03).
- Kutup açısı ve kutup yarı çapı ile kutbun yeniden tespiti, G-koşulu ile seçilen referans noktasını baz almaktadır. G110 ... son programlanan düzlemin noktası, G111 ...Güncel WKS sıfır noktası, G112 ... son kutup.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Parça programını düzeltin – izin verilen kutup açısı giriş alanı -360 derece ve +360 derece arasında 0.001 derecelik bir çözünürlükte yer almaktadır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14270 [Kanal %1:] Satır %2 Kutup yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kutup tespitinde seçilen işlem alanına dahil olmayan bir eksen programlanmıştır Kutup koordinatlarında programlama daima G17 ila G19 arasında devreye alınan düzlemi baz alır. Bu aynı zamanda yeni bir kutbun G110, G111 veya G112 ile tespitinde de geçerlidir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Parça programını düzeltin – sadece her iki geometri eksenini, güncel işlem düzlemini gerdiren –ksenler programlanabilir

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14280 [Kanal %1:] Satır %2 Kutupsal koordinasyon hatalı programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Görüntülenen grubun son noktası hem kutup koordinat sisteminde (AP=..., RP=...) hem kartesik koordinat sisteminde (eksen adresleri X, Y,...) programlanmıştır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Parça programını düzeltin - eksen hareketi sadece bir koordinat sisteminde belirtilmelidir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14290 [Kanal %1:] Satır %2 Polinom interpolasyon için polinom derecesi 5'ten büyük programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bei Polynominterpolation wurde ein Polynomgrad groesser fuenf programmiert. Es koennen nur Polynome maximal 5. Grades programmiert werden.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14300 [Kanal %1:] Satır %2 El çarkı girişimi hatalı aktiflendi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: El çarkı kaytıları hatalı çağrılmıştır:
- 1. Pozisyonlandırma eksenlerinde:
- Bölünme ekseni için el çarkı kayıtları programlanmıştır,
- Herhangi bir pozisyon programlanmadı,
- FA ve FDA aynı eksen çin grupta programlanmıştır.
- 2. Yol eksenlerinde:
- Herhangi bir pozisyon programlanmadı,
- G60 aktif değil,
- 1. G-grubu yanlış (sadece G01 ila CIP)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14320 **[Kanal %3:] Eksen %4: El çarkı %1 çift kullanım (%2).**

Parametre: %1 = El çarkı numarası
%2 = Kullanım
%3 = Kanal
%4 = Eksen

Açıklama: İlgili el çarkının çift olarak kullanılması gerektiğine dair bilgi alarmı:
İkinci parametre açıklamayı sunar:
1: Bu eksen için eksenel el çarkı yerleşimine sahip grup uygulanamaz,
zira eksen için el çarkı bir DRF hareketi uygulamaktadır.
2: Yolun hız yığılışlarına sahip grup uygulanamaz zira bu yolun ekseni için olan el çarkı
Bir DRF hareketi uygulamaktadır
3: Kontur el çarkına sahip grup uygulanamaz zira bu yolun ekseni için olan el çarkı
Bir DRF hareketi uygulamaktadır
4: Eksenel el çarkı yığılışına sahip PLC ekseni hemen başlatılamaz, zira
Eksen bir DRF hareketi uygulamaktadır
5: Eksen bir eksenel el çarkı yığılışına sahip pinyon eksenidir, pinyon hareketi hemen
Başlatılamaz zira bu eksen için olan el çarkı bir DRF hareketi uygulamaktadır.
6: Bu eksen için DRF hareketi uygulanamaz zira bu eksen için olan eksenel el çarkı yığışması
El çarkı ile aktiftir
7: Bu eksen için DRF hareketi uygulanamaz zira yolun hız yığışması
El çarkı ile aktiftir ve eksen yola aittir
8: Bu eksen için DRF hareketi uygulanamaz zira kontrul el çarkı bu el çarkı ile aktiftir
Ve eksen yola aittir
9: Bu eksen için DRF hareketi uygulanamaz zira eksen el çarkı yığışmasına sahip
Bir PLC eksenidir ve bu el çarkıyla etkindir.
10: Bu eksen için DRF hareketi uygulanamaz zira eksen el çarkı yığışmasına sahip pinyon ekseni olarak
Adlandırılan bir eksendir ve bu el çarkı ile etkindir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: El çarkını sadece amaç doğrultusunda kullanın

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

14400 **[Kanal %1:] Satır %2 Transformasyon değiştirmede takım yarıçapı telafisi aktif**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Transformasyonun değişimi takrım yarı çapı düzeltmesi aktifken onaylanmamaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC parça programındaki takım yarıçapı düzeltmesini G40 ile (G00 veya G01 grubunda) bir transformasyon değişimi öncesinde işleme alın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14401 **[Kanal %1:] Blok %2 dönüşüm bulunmuyor. Hata kodu %3.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata kodu

Açıklama: İstenen dönüştürme mevcut değil. Hata nedeni ilgili hata kodu ile ayrıntılı olarak açıklanmıştır.

1: Hiçbir dönüştürme mevcut değil.

2: "Eğik eksen" tipinde hiçbir dönüştürme mevcut değil.

3: Hiçbir oryantasyon dönüştürmesi mevcut değil.

4: Hiçbir Transmit dönüştürmesi mevcut değil.

5: Hiçbir Tracyl dönüştürmesi mevcut değil.

6: Hiçbir zincirleme bağlı dönüştürme mevcut değil.

7: Hiçbir OEM dönüştürmesi mevcut değil.

8: Hiçbir OEM oryantasyon dönüştürmesi mevcut değil.

22: "Eğik eksen" tipindeki istenen dönüştürmeler bulunamadı.

23: İstenen oryantasyon dönüştürmeleri bulunamadı.

24: İstenen Transmit dönüştürmeleri bulunamadı.

25: İstenen Tracyl dönüştürmeleri bulunamadı.

26: İstenen zincirleme bağlı dönüştürmeler bulunamadı.

40: Kinematik zincirler ile tanımlanan bir dönüştürmenin aktifleştirilmesi denendi. Fakat bu türde hiçbir dönüştürme onaylanmadı (MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS sıfırdır).

41: TRAFOON dönüştürme çağrısı sırasında hiçbir dönüştürme adı (ilk çağrı parametresi) girilmedi.

42: Kinematik zincirler ile tanımlanan bir dönüştürmenin aktifleştirilmesi denendi. Fakat girilen ada sahip hiçbir dönüştürme bulunamadı.

43: Adı son aktifleştirmeden sonra değiştirilmiş olan ve kinematik zincirlerle tanımlanmış olan bir dönüştürmenin aktifleştirilmesi denendi. Değiştirilen dönüştürme verileri ancak NEWCONF veya SIFIRLAMA sonrasında etkin olur.

44: Kinematik zincirlerle tanımlanan bir dönüştürmenin aktifleştirilmesi denendi. Fakat girilen ad kısmı boş (sıfır dizilimi).

45: Kinematik zincirlerle tanımlanan bir dönüştürmenin aktifleştirilmesi denendi. Fakat sistem değişkenleri $NT_NAME[..] boş.

46: Kinematik zincirlerle tanımlanan bir dönüştürmenin aktifleştirilmesi denendi. Girilen dönüştürme adı, sistem değişkeni $NT_NAME sıralamasında birden fazla mevcut.

52: Kinematik zincirlerle tanımlanan bir SIFIRLAMA dönüştürmesinin aktifleştirilmesi denendi (MD20142 $MC_TRAFO_RESET_NAME). Fakat girilen ada sahip hiçbir dönüştürme bulunamadı.

55: Kinematik zincirlerle tanımlanan bir SIFIRLAMA dönüştürmesinin aktifleştirilmesi denendi (MD20142 $MC_TRAFO_RESET_NAME). Fakat sistem değişkenleri $NT_NAME[..] boş.

56: Kinematik zincirlerle tanımlanan bir SIFIRLAMA dönüştürmesinin aktifleştirilmesi denendi (MD20142 $MC_TRAFO_RESET_NAME). Fakat girilen dönüştürme adı $NT_NAME sistem değişkeni diziliminde birden çok mevcut.

201: Bir dönüştürme yanlış bir şekilde parametrelendirilmiş.

Reaksiyon: Interpreter stop

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: 1 ila 6 hata kodları gerekli yazılımın kontrolcüde mevcut olmadığını gösterir. Transformasyon makine ve seçenek verilerinin atanması ile etkinleştirilemez.

Diğer hata kodları için:

Parça programını değiştirin, sadece tanımlanan transformasyonları programlayın.

Ger. MD24 ... $MC_TRAFO_TYPE_... kontrol edin (Parça program talimatı transformasyonunu düzenler).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14402 [Kanal %1:] Satır %2 Spline Transformasyon değiştirmede aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Transformasyonun değişimine çubuk eğrisinde onaylı değildir. Bir çubuk grubu sırası tamamlanmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14404 [Kanal %1:] Satır %2 Transformasyon parametreleme geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Transformasyon seçiminde hata oluştu.

Hata nedenleri temelde:

- Transformasyon tarafından işleme alınan eksenlerden biri onaylanmadı:
- Başka bir kanal tarafından kullanılıyor (-> onaylı)
- işmili modunda (-> SPOS ile onaylı)
- POSA-Modunda (-> WAITP ile onaylı)
- Rakip Pos ekseni (-> WAITP ile onaylı)
- Makine datası üzerinden parametrelendirme hatalı
- Transformasyona yönelik eksen ya da geometri ekseni düzeni hatalı,
- Makine datası hatalı (-> Makine datasını değiştirin, Uyarı başlangıcı)

Dikkate alınacak: Onaylanmayan eksenler gerektiğinde 14404 alarmı üzerinden bildirilmez, bunun yerine 14092 alarmı ya da 1011 alarmı üzerinden bildirilirler.

Transformasyona bağlı hata nedenleri: TRAORI: -

TRANSMIT:

- Güncel makine ekseni pozisyonu seçim için uygun değil (örn. kutupta seçim) (-> Pozisyonu biraz değiştirin).
- Makine dataları üzerinden parametrelendirme hatalı
- Makine eksenine yönelik özel koşullar yerine getirilmedi (örn. yuvarlak eksen modul ekseni değildir) (-> Makine datalarını değiştirin, sıcak start).

TRACYL:

Programlanan parametreye transformasyon seçiminde izin verilmemektedir.

TRAANG:

- Programlanan parametreye transformasyon seçiminde izin verilmemektedir.
- Makine dataları üzerinden parametrelendirme hatalı
- Parametre hatalı (örnç TRAANG: Uygun olmayan açı değeri) (-> Makine datalarını değiştirin, sıcak start).

Sürekli transformasyon:

- Sürekli transformasyon için makine dataları yanlış. (-> Bağımlılıkları dikkate alın, Makine datalarını değiştirin, Sıcak start)

Sadece etkin derleme döngüsünde "OEM-Transformasyonu":

Transformasyona katılan eksenler referanslandırılmış olmalıdır!

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Parça programını değiştirin ya da makine verilerini değiştirin.

Sadece etkin derleyici döngüde "OEM transformasyon".

Transformasyon seçimi öncesinde transformasyona katılacak eksenler referanslandırılmalıdır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14406 [Kanal %1:] Blok %2 Bir dönüşüm çağırma sırasında %3 parameter hatası.

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Hata numarası

Açıklama: Bir dönüşümü aktifleştirme denemesinde bir hata tespit edildi. Hatanın nedeni, aşağıdaki hata numaraları ile daha ayrıntılı olarak belirtilmiştir.

- 80. Geometri eksenleri (neredeyse) doğrusal olarak bağlıdır, bu durum, iki geometri ekseninin neredeyse paralel olduğu veya üç geometri ekseninin neredeyse tek bir düzlemde olduğu anlamına gelir.
- 81. Bir oryantasyon ekseni kabul edilmiyor veya bir iş mili olarak tamamen parametrelendirilmemiş ($NT_CNTRL, $NT_ROT_AX_CNT ile).
- 90. Birden fazla eğimli eksen, kinematik zincirlerle TRANSMIT veya TRACYL dönüşüm tanımında parametrelenmiş.
- 91. Eğimli bir eksen için TRANSMIT veya TRACYL dönüşümünün kinematik zincirlerle tanımlanması sırasında izin verilmeyen yön. Eğik eksen bir ana düzlemde bulunmuyor.
- 92. Kutup ekseni ve boyuna eksen, bir TRANSMIT veya TRACYL dönüşümünde paralel değil.
- 93. Hiçbir uzunlamasına eksen yoksa, radyal eksen kutup eksenine dik olmalıdır.
- 94. Hiçbir uzunlamasına eksen yoksa, orta sapma ekseni kutup eksenine dik olmalıdır.
- 120. Bir TRAANG dönüşümünün kinematik zincirler ile tanımlanan bir dönüşüme yeniden yönlendirilmesi sırasında, bir parametre olarak, kinematik zincirlerin tanımladığı açı ile aynı olmayan bir açı girildi.
- 121. Bir TRAANG dönüşümünün kinematik zincirler ile tanımlanan bir dönüşüme yeniden yönlendirilmesi sırasında, eğimli eksenin açısı tanımlanmamış olmasına rağmen parametre olarak bir açı girildi. Bu durum, birden fazla eğimli eksen varsa veya eğimli eksen bir ana düzlemde değilse oluşur.
- 150. Bir TRACYL dönüşümünün çağrısı sırasında, referans veya iş çapı için bir değer girilmedi.
- 200. Dönüşüm sadece bir dönüşüm zincirinde aktive edilebilir ve tek bir dönüşüm olarak etkinleştirilemez.
- 250.. İş mili dönüş vektörü, WKS'nin Z eksenine paralel değildir (bkz. $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM). Buraya girilecek elemanın, masa zincirindeki döner eksen olmayan son eleman olması gerekir. (Tablo zincirinin $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM'den önceki bölümünün döner eksenler içermesi halinde, (yukarıda açıklandığı gibi) etkinleştirme ön koşullarını ihlal eden WKS sıçramaları meydana gelir).
- 251. Araç yanlış yönlendirilmiş. TRAINT çağrıldığında, takımın dönme merkezini göstermesi gerekir.

********** *

Aşağıdaki hata numaraları, yalnızca dönüşümün seçimi sırasında bir hata tespit edilirse, OEM dönüşümlerinde belirtilir:

- 1000. Takım oryantasyonunun temel yönü, X, Y veya Z koordinat eksenlerinden birine paralel olmalıdır.
- 1001. Takım oryantasyonunun temel yönü X yönünü göstermemelidir.
- 1002. Takım oryantasyonunun temel yönü Y yönünü göstermemelidir.
- 1003. Takım oryantasyonunun temel yönü Z yönünü göstermemelidir.
- 1004. Takımın temel konumdaki normal vektörü X, Y veya Z koordinat eksenlerinden birine paralel olmalıdır.
- 1005. Takımın temel konumdaki normal vektörü X yönünü göstermemelidir.
- 1006. Takımın temel konumdaki normal vektörü Y yönünü göstermemelidir.
- 1007. Takımın temel konumdaki normal vektörü Z yönünü göstermemelidir.

Not: 1000 - 1007 arasındaki hata numaraları sadece $NC_IGNORE_TOOL_ORIENT = FALSE (varsayılan değer) ise ve aktif takım izin verilmeyen oryantasyonlar içeriyorsa görülebilir.

Bu durumda, $NT_BASE_ORIENT veya $NT_BASE_ORIENT_NORMAL değişkenlerinde tanımlanan temel yönler etkin olmaz

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Doğru olmayan parametre ayarını düzeltin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14407 [Kanal %1:] Satır %2 Sabit eksen %3 geçersiz konumda

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Aktif dönüşüm sırasında konum değişikliğine izin verilmeyen bir eksen, dönüşümün aktivasyonu sırasında izin verilmeyen bir konuma sahip.
İzin verilen konumlar, dönüşümün ilgili belgelerinde açıklanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Dönüşümü etkinleştirmeden önce, ilgili ekseni izin verilen bir konuma hareket ettirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14408 [Kanal %1:] Grup %2 TRAINT transformasyonu ve fonksiyon aynı anda etkin olamaz. (%3)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata numarası

Açıklama: TRAINT aşağıdaki fonksiyonlarla çalıştırılamaz.
- 10. CUT3DC, CUT3DF, CUT3DCD, CUT3DFF, CUT3DFS, CUT3DCC, CUT3DCCD, CUT3DFD
- 20. PTP, PTPG0, PTPWOC, PTPWOC2
- 30. G17, G19
- 40. G33, G331, G332, G334, G335, G34, G35
- 50. TOFFON
- 60. TOWMCS, TOWWCS, TOWBCS, TOWTCS, TOWKCS
- 70. DIAMONA, DIACYCOFA, DIAM90A, DIAMOFA
- 80. G63
- 90. G961, G962, G97, G971, G972
- 100. LFON
- 110. DRIVE
- 120. NPV (G54, G55, vb.), TRANS, ROT, MIRROR, SCALE, ATRANS, AROT, AMIRROR, ASCALE
- 130. G53, G153, SUPA, SUPD
- 140. Takım tipinin 500 ile 599 arasında olması gerekir.
- 150. SPCOF
- 160. Gelişmiş Lookahead özelliği etkin MD20443 $MC_LOOKAH_FFORM[n]=1, n=G kod grubu 59

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parametrelendirme hatasını düzeltin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14409 [Kanal %1:] Blok %2: TRAINT dönüştürmesi, 0'a eşit olmayan bir %3 WKS konumu %4 tespit etti.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = 2. geometri ekseninin tanımlayıcısı
%4 = WKS konumu

Açıklama: Programlanmış konumlar, etkin dönüşüm sırasında 2. geometri ekseninin WKS pozisyonunun 0'a eşit olmamasına neden olur.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Doğru takım uzunluklarını hesaba katarak WKS'deki 2. geometri ekseninin konumu 0 olacak şekilde eksenleri veya iş milini programlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14410 **[Kanal %1:] Satır %2 Geometrik eksen değişiminde Spline aktif**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Geometri ekseninden kanal ekseni düzenine geçiş bir çubuk eğrisinde onaylanmamaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14411 **[Kanal %1:] Satır %2 Geometri ekseni değiştirmede takım yarıçapı telafisi aktif**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Geometri ekseninden kanal ekseni düzenine geçiş takım yarı çap düzeltmesi etkin olduğunda onaylanmamaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14412 **[Kanal %1:] Satır %2 Geometri eksen değişiminde transformasyon aktif**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Geometri ekseninden kanal ekseni düzenine geçiş transformasyon aktif konumdayken onaylanmamaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14413 **[Kanal %1:] Satır %2 Takım hassas düzeltme: Geometri-/Kanal ekseni değiştirmeye müsade edilmiyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Geometri eksenlerinin kanal eksenlerine düzeninin değişimi takım hassas düzeltmesi aktif konumdayken onaylanmamaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14414 **[Kanal %1:] Satır %2 Fonksiyon GEOAX: Yanlış Çağrı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: GEOAX (...) görüntülenmesindeki parametre hatalıdır.
Olası nedenler:
- Parametre sayısı düz değil
- 6 parametreden fazlası girilmiş
- 0 altında veya 3 üzerinde bir geometri eksen numarası programlanmış.
- Bir geometri eksen numarası birden fazla programlanmış
- Bir eksen tanımlayıcısı birden fazla programlanmış
- bir kanal eksenini kanal ekseni gibi aynı ada sahip bir geometri eksenine düzenleme denenmiştir
- Bir kanal eksenini IPO işlevselliğine sahip olmayan bir geometri eksenine düzenleme denenmiştir (bakınız MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK, Bit 8).
- Bir kanal ekseni gibi aynı ada sahip bir geometri eksen bağlantısından bir geometri eksenini çıkartmak denenmiştir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını veya düzeltme grubunu değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14415 [Kanal %1:] Satır %2 Tanjant kontrolü: Geometri ekseni/Kanal ekseni arasında geçişe izin verilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Geometri eksenlerinin kanal eksenine yönelik düzende değişim aktif tangental kumandada onaylanmamaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin, aktif tangent kumandasını TANGDEL ile silin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14420 [Kanal %1:] Satır %2 Bölüm eksen %3 geçersiz çerceve

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen

Açıklama: Eksen bölünme ekseni olarak işleme alınmalıdır ancak bir kenar etkindir.Bu makine verileri MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED üzerinden yasaklanmıştır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Parça programını değiştirin.
MD32074$MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED makine verilerini değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14430 [Kanal %1:] Satır %2 Tanjant ekseni %3 POS ekseni olarak hareket ettirilemez

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı

Açıklama: Teğetsel ardıl yönlendiren eksen pozisyon ekseni olarak işleme alınmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin, aktif tangent kumandasını TANGDEL ile silin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14432 [Kanal %1:] Set %2 Tanjantiyal ekseni %3 için aşınma uzunluğu çok küçük.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı

Açıklama: Preperasyona bağlı bulunan bir teğetsel eksen teğetsel kumandanın TANGON () ile devreye alınmasında bir aşınma boyu belirtilmelidir, aksi takdirde olası gündeme gelecek teğetsel eksen pürüzleri düzeltilemez. Aşınma boyu 1 artımdan büyük olmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14434 [Kanal %1:] Satır %2 Tanjantiyal ekseni %3 için göreli kaldırma yolu geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname

Açıklama: TLIFT alanında programlanan r faktörü relatif kaldırma yolunda 0 =< r < 1 alanında olmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14500 [Kanal %1:] Satır %2 Parça programında müsade edilmeyen DEF- veya PROC-Komutu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Yüksek komut elementlerine sahip NC parça programları ön devreli bir tanım parçasına dağılmaktadır ve buraya bağlı bulunan bir program parçasına dağılmaktadır. Aktarım özel olarak belirtilmez – 1. program komutu sonrasında herhangi bir tanımlama talimatı takip etmemelidir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Tanımlama ve PROC talimatlarını programın başında ayarlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14510 [Kanal %1:] Satır %2 UP-Çağrımında PROC-Komutu eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Parametre aktarımına sahip alt program çağrılarında ("call-by-value" veya "call-by-reference") çağrılan alt program bir PROC talimatı ile başlamalıdır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Alt program tanımını kullanılan tip doğrultusunda işleme alın.
1. Bilindik UP-yapısı (parametre aktarımı olmadan):
% SPF 123456
:
M17
2. Anahtar kelime ile UP yapısı ve UP adı (Parametre aktarımı olmadan):
PROC UPNAME
:
M17
ENDPROC
3. Anahtar kelime ile UP yapısı ve UP adı (Parametre aktarımı ile "call by value"):
PROC UPNAME (VARNAME1, VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC
4. Anahtar kelime ile UP yapısı ve UP adı (Parametre aktarımı ile "call by referance"):
PROC UPNAME (Typ1 VARNAME1, Typ2 VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14520 [Kanal %1:] Satır %2 Veri tanımlama bölümünde müsade edilmeyen PROC-Komutu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: PROC talimatı sadece bir alt programın başlangıcında durmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC parça programını bu doğrultuda değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14530 [Kanal %1:] Satır %2 EXTERN- ve PROC-Komutu uyuşmazlığı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Parametre aktarımı ile alt programlar görüntülenmeden önce programda yer almalıdır. Alt programlar sürekli mevcut olduğunda (sabit döngüler) kumanda sistem yükselişinde görüntüleme ara birimlerini tespit etmektedir. Aksi takdirde görüntülenen programda bir HARİCİ talimat programlanmalıdır.
Örnek:
N123 EXTERN UPNAME (TYP1, TYP2, TYP3, ...)
Tip değişkenleri bu alanda tanımlama alanında yer alan (PROV talimatları) sabit tipler ile denk olmalıdır veya uyumlu olmalıdır; İsim farklı olabilir

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: HARİCİ değişken tipleri ve PROC talimatları karşılıklı olarak denklik açısından kontrol edilmeli ve düzeltilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14540 **[Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: Minimum sınır açısı bir defadan fazla programlandı (kesici uç D%3)**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Bıçak numarası, etiket

Açıklama: Kontur takımının limit açısı, sadece ilişkili bir kenarda sıfıra eşit olmamalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Takım tanımını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14541 **[Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: Maksimum sınır açısı bir defadan fazla programlandı (kesici uç D%3)**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Bıçak numarası, etiket

Açıklama: Kontur takımının limit açısı, sadece ilişkili bir kenarda sıfıra eşit olmamalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Takım tanımını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14542 **[Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: Minimum sınır açısı programlanmadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir kontur takımının tanımında ya hiçbir sınır açısı belirtilmemeli veya hem minimum hemde maksimum sınır açısı tam olarak bir kez programlanmalıdır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Takım tanımını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14543 **[Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: Maksimum sınır açısı programlanmadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir kontur takımının tanımında ya hiçbir sınır açısı belirtilmemeli veya hem minimum hemde maksimum sınır açısı tam olarak bir kez programlanmalıdır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Takım tanımını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14544 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: Kesici uç D%3 her iki kenar kesicileri arasında değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Bıçak numarası, etiket
Açıklama: Form takımının sınırlamalı tanımında saat yönünün aksine devirde tüm bıçaklar minimum ve maksimum sınır açısı arasında yer almalıdır
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Takım tanımını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14545 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: D%3 kesici ucu D%4 kesici ucunu tamamen çevreliyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Bıçak numarası, etiket
%4 = Bıçak numarası, etiket
Açıklama: Bir kontur takımının tanımında teğetler birbirini takip eden daire yapısındaki bıçaklara takılacaktır. Bu bir bıçak diğerinden tamamen çevrelenmiş olduğunda mümkün değildir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Takım tanımını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14546 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: D%3 kesici ucu içbükey bir köşe oluşturuyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Bıçak numarası, etiket
Açıklama: Bir kontur takımının konturu her alanda konveks olmalıdır, yani "içe doğru" eğrilmiş kenarlar gözikmemelidir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Takım tanımını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14547 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: Sağlama toplamı hatalı veya mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirlenen MD20372 $MC_SHAPED_TOOL_CHECKSUM makine verisinde takım boyu bileşenlerinin ve takım yarıçapının öncül bıçakların negatif toplamına daima eşit olan bıçak bulunamadı

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Takım tanımının kontrol edilmesi. Takım boyu bileşenleri ve takım yarı çapı öncü bıçakların negatif toplamına denk olan bir bıçak mevcut olmalıdır. Bu işlem sırasında ilk bıçağın takım boyu bileşenleri dikkate alınmamaktadır. Bileşenlrin kıyaslanmasında daima temel ve aşınma değerlerinden alınan tutarlar birbiri ile kıyaslanacaktır parça bileşenlerinin kendisi değil.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14548 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: D%3 kesici ucunda negatif yarıçap geçerli değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Bıçak numarası, etiket

Açıklama: Kontur takımlarında negatif yarıçaplara izin verilmemektedir, yani temel yarıçapın ve aşınma değerinin tutarı en az 0 olmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Takım tanımını kontrol edin. Kesim yarı çapını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14549 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: Geçersiz programlama. Kod no. %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata kodu

Açıklama: Kontur takımları için takım yarı çapı düzeltmesi etkin olduğunda izin verilmeyen bir programlama bulunmaktadır. Hata nedeni hata kodu sayesinde daha yakından belirlenecektir.
1: G-kodu 17. grubunda aktivasyonda KONT aktiftir
2: G-kodu 17. grubunda devre dışı bırakımında KONT aktiftir
9: G-kodu 40. grubunda CUTCONOF aktif değildir
10: Aktiv takım yarı çapı düzeltmesinde G41 / G42 takım programına izin verilmemektedir
20: Birden fazla dönüşe sahip daireye izin verilmemektedir.
21: Elips (Daire düzeltme alanında değil)
23: Kıvrımlara izin verilmemektedir
24: Bir grupta birden fazla polinoma izin verilmemektedir. Bu tarz gruplar örneğin COMPCAD veya G643 ile oluşabilir.
30: Ön beslemeye izin verilmemektedir.
41: İlk düzeltme grubunun başlangıç noktası tanımlanan bıçaklardan hiçbirisi ile erişilemez.
42: Son düzeltme grubunun sonlanma noktası tanımlanan bıçaklardan hiçbirisi ile erişilemez

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: NC programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14550 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: Takım konturu değişikliği geçersiz. Kod no. %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata kodu
Açıklama: Takım yarı çap düzeltmesi kontur takımları için etkin olduğunda yeni bir takım farklı takım konturu ile etkinleştirilmiştir.
Hata nedeni hata kodu sayesinde daha yakından belirlenecektir.
Hata kodu bir artı sayısı ise düşük değerli üç ondalık hane bıçağın hatanın algılandığı numarasını tanımlar, binli hane nedeni daha yakından tanımlar.
-1: Takım silindi.
-2: Takımı tanımlayan kontur elemanlarının (bıçakların) sayısı değişti.
1000: Kesim orta noktası değişmiştir
2000: Kesim yarı çapı değişmiştir
3000: Başlangıç açısı değişmiştir.
4000: Son açı değişmiştir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: NC programını değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14551 [Kanal %1:] Satır %2 Kontur takımı: D%3 köşesinin açı alanı 359 dereceden büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Bıçak numarası, etiket
Açıklama: Her bir bıçak maksimum 359 derecelik bir açı alanını örtmelidir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Takım tanımını kontrol edin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14600 [Kanal %1:] Satır %2 Yastıklamalı yükleme ara hafızası %3 uygulanamaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dosya adı
Açıklama: "Harici çalışmalar için" ardıl çalışma tamponu belirlenemedi. Olası nedenler:
- Fazla az hafıza alanı mevcut (minimum bakınız MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE)
- HMI-NCK iletişimi için kaynak yok (bakınız MD18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM)
- Dosya mevcut
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Boş hafıza alanı oluşturun, örn. parça programlarını silerek
- MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE ya da MD18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM adapte edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14601 [Kanal %1:] Satır %2 yastıklamalı yükleme hafızası silinemez

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Örneğin HMI-PLC iletişimi sonlandırılmadığından, "harici işlemler" için ardıl yükleme ara belleği silinemedi.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Tüm ardıl yükleme ara belleklerini silmek için, bir Power-On yürütün.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14602 [Kanal %1:] Satır %2 dışarıdan yeniden yükleme sırasında zaman aşımı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Harici alt programların EXTCALL ile ardıl yüklenmesi veya harici sürücülerle çalışma sırasında, MD10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT ile ayarlanan denetim süreleri dahilinde HMI alanına yönelik bir bağlantı oluşturulamadı.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - HMI giden bağlantıyı kontrol edin.
- MD10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT makine verilerinde izleme süresini arttırın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14603 [Kanal %1:] Satır %2 harici kaynaktan yürütme sırasında zaman aşımı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Harici işlemlerin ele alınması için bir program seçildiğinde böylece parça program başlangıcı dahilinde 60'ların ilk parça program satırında ardıl yükleme tamponundan okunabilir. Bu durum söz konusu olmadığında parça program işlemi HMI ya da hacri cihaza gide bağlantının hasarlı olduğu varsayılarak
14603 alarmı ile kesilecektir

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: HMI bağlantısını kontrol edin ve harici işleme alınacak olan programı seçin, tekrarlayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.
- Alarmı reset düğmesi ile onaylayın
-Program seçimini tekrarlayın
- Parça program başlatma

14615 [Kanal %1:] 'Syntaxcheck' fonksiyonunun işleme alınmasında bir hata oluştu: Tanımlama %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Kullanılmıyor
%3 = Hata algılama

Açıklama: _N_CHKSEL, _N_CHKRUN, _N_CHKABO ve _N_SEL_BL Pl hizmetleri üzerinden sentaks kontrolü fonksiyonunun kullanımında bir hata oluştu. %3 parametresi nedeniyle hata durumu daha detaylı açıklanır:
Değer
1: _N_SEL_BL Pl hizmeti ile geçersiz bir satır numarası aktarıldı
2: _N_CHKRUN Pl hizmeti ile alan sonu için geçersiz bir satır numarası aktarıldı
3: _N_CHKSEL Pl hizmeti, seçilen program için (Pl hizmeti _N_SEL_BL) satır seçimi etkin olmasına rağmen çıkartılmıştır

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Değer
1: _N_SEL_BL Pl hizmeti ile doğru satır numarası beslenmiştir
2: _N_CHKRUN Pl hizmeti alan sonu için doğru satır numarası ile beslenmiştir
3: _N_CHKSEL Pl hizmetinin oluşturulmasından önce kanalın reset durumunda olması sağlanmalıdır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

14620 [Kanal %1:] Blok %2 Programın açılmasında hata %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Program adı

Açıklama: Program %3, diğer bir uygulama nedeniyle örn. HMIEditör tarafından bloke edildiğinden uygulanamıyor.
Nedeni: Program %3 harici bir taşınabilir bellekte yer alıyor (CF kartı, ağ sürücüsü, USB cihazı) ve bu alanda EES-İşletiminde (Execution from External Storage) işleme alınmalıdır. Ancak program, örneğin HMI editör gibi diğer bir uygulama tarafından yazıma açıldığından ve bu dosya için YAZIM-kilidi atanmış olduğundan işleme alınamıyor.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Programı Reset ile iptal edin
- YAZIM-Kilidini atayan programı, örn. HMI-Editörünü, kapatın ve program işlemini NC-Start ile sürdürün.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14621 [Kanal %1:] Blok %2 Harici programa erişimde zaman aşımı %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Program adı

Açıklama: Program %3 harici bir taşınabilir bellekte (CF-Kartı, ağ sürücüsü, USB cihazı). Programa erişimde bir zaman aşımı gündeme geldi.
Muhtemel arıza nedenleri: Ağ arızası.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Ger. Ağ arızalarını giderin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14622 [Kanal %1:] Dosyaya erişim %2 bozuk %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Erişilemeyen dosya
%3 = Erişilen fonksiyon
%4 = Hata mesajı

Açıklama: Program harici bir taşınabilir bellekte (CF-Kartı, ağ sürücüsü, USB cihazı). Programa erişimde bir hata gündeme geldi.
Muhtemel arıza nedenleri: Ağ arızası.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - Ger. Ağ arızalarını giderin
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

14623 EES kütüphanesi mevcut değil

Açıklama: EES kütüphanesi mevcut değil; hiçbir parça program EES ile çalıştırılamıyor.
Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Alarm Ekranı
Çözümü: EES kütüphanesini yükleyin
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

14624 EES kütüphanesi uyumsuz.

Açıklama: EES kütüphanesi uyumsuz; hiçbir parça program EES ile çalıştırılamıyor.
Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Alarm Ekranı
Çözümü: EES kütüphanesini değiştirin
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

14625 [Kanal %1:] Blok %2 EES modu erişim dosyasında sorun %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Erişilemeyen dosya
Açıklama: Program harici bir veri ortamında (ağ sürücüsü, USB aygıtı) yer alıyor. Programa erişirken sorun oluştu.
Olası neden veya hata: ağ hatası.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - gerekirse, ağ hatalarını giderin ve programı kaldığı yerden devam ettirin
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14650 [Kanal %1:] Satır %2 geçersiz ASUP-Girişli SETINT-Komutu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Asenkron alt programlar (ASUP'lar), bir donanım girişi nedeniyle kullanılan alt programlardır (kesme rutini, hızlı bir NC girişi aracılığıyla başlatılmış).
NC girişi numarası 1 ile 8 arasında olmalıdır. Bu numara SETINT talimatında anahtar sözcük PRIO = ... 1 -128 arası öncelik ile öngörülmüştür (1 en yüksek önceliği ifade eder).
Örnek:
NC girişi 5, 1 sinyaline geçiş yaparsa, AB-HEB_ Z alt programı en yüksek öncelik ile başlatılmalıdır.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
SW-PLC2xx için sınırlama: NC girişi numarası 1 veya 2 olmalıdır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: SETINT talimatının NC girişi 1'den küçük veya 8'den büyük olarak programlanmamalıdır.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14660 [Kanal %1:] Satır %2 geçersiz öncelikli SETINT-Komutu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: NC girişi numarası 1 ile 8 arasında olmalıdır. Bu numara SETINT talimatında anahtar sözcük PRIO = ... 0 -128 arası öncelik ile öngörülmüştür (1 en yüksek önceliği ifade eder).
Örnek:
NC girişi 5, 1 sinyaline geçiş yaparsa, ABHEB_ Z alt programı en yüksek öncelik ile başlatılmalıdır.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
SW-PLC2xx için sınırlama: NC girişi numarası 1 veya 2 olmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC girişi önceliği 1'den küçük veya 128'den büyük olarak programlanmamalıdır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14700 [Kanal %1:] Satır %2 Yorumlayıcı komutunda zaman aşımı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kumanda dahili komutlarda ANWAHL (parça program seçimi), RESET (Kanal sıfırlaması), REORG (ön işlem tamponunun yeniden hazırlanması) ve NEWCONFIG (konfigürasyona özel makine datalarının değiştirilmesi = sıcak çalıştırma) gibi çalışma süresi aşımları gündeme gelmiştir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Çalışma süresi hatası büyük, anlık bir sistem yüklenmesi nedeniyle (örn. HMI alanında veya OEM uygulamalarında) oluştuğunda program/kumanda tekrarlarında bir hatasız süreç mümkün olabilir.
Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

14701 [Kanal %1:] Satır %2 mevcut NC-Cümle Sayısı %3'e düşürüldü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Mevcut grupların sayısı

Açıklama: Reset sonrasında mevcut grupların sayısının bir önceki Reset işlemine nazaran azaldığı tespit edilmiştir. Bunun nedeni sistem hatasıdır. Parça programı işlemi alarmın onaylanmasının ardından devam ettirilemez. Artık mevcut olmayan grupların sayısı MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE altında kaldığında 14700 PowerON alarmı verilecektir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sistem hatasındaki gibi işleme alın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14710 [Kanal %1:] Satır %2 fonksiyon %3'te anahtarlama hatası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Neden olan fonksiyon için tanım

Açıklama: Başlangıç kodları, (program) RESET ve (Program)START ardından makine verilerine bağlı olarak MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK ve MD20112 $MC_START_MODE_MASK kurulum grupları oluşturulmaktadır (veya oluşturulmamakta).

Bu işlem sırasında yanlış makine verileri ayarları nedeniyle hatalar oluşabilir. Hatalar, fonksiyonu parça programında hatalı programlanması sırasında gerçekleşen aynı hata bildirimleri ile sunulmaktadır.

Bir hatanın kurulum sekansına etkisini daha belirgin kılmak için ek olarak bir alarm oluşturulmaktadır.

Parametre %3 hangi fonksiyonun alarm tetiklemesi üzerinden tetiklendiğini belirtir.

Açılışta ve (Program) RESET:

Değer:

0: Senkronizasyon ön işlem/ ana işlem esnasında hata

1: Takım boyu kompanzasyonu sırasında hata

2: Transformasyon seçimi sırasında hata

3: İş parçası ofseti seçimi sırasında hata

Kontrol ilk açılışta ek olarak makro tanımları ve döngüsel arayüzler okunmaktadır. Burada bir hata oluştuğunda bu değer = 4 veya değer =5 ile bildirilir.

6: 2 1/2-D- güvenlik alanının çalıştırılmasında hata

(Program) START:

Değer

100: Senkronizasyon sırasında ön çalışma/ yüksek çalışma hatası

101: Takım boyu kompanzasyonu sırasında hata

102: Transformasyon seçimi sırasında hata

103: Senkron işmili seçimi sırasında hata

104: İş parçası ofseti seçimi sırasında hata

105: WRITE-Lock sonrası seçilen programda hata

Özellikle takım yönetimi etkin konumdayken kilitli takımın mil üzerinde ya da takım tutucusunda olmasına rağmen yine de etkinleştirilmesi gerektiği mümkündür.

RESET sırasında bu takımlar herhangi bir işleme gerek kalmadan etkinleştirilmektedir. START sırasında ek olarak makine verileri üzerinden bir alarmın oluşturulabileceği veya otomatik ortam stratejisinin seçilebileceği MD22562 $MC_TOOL_CHANGE_ERROR_MODE ayarlanabilir.

Parametre 3, 200 ila 203 oranında değerler içeriyorsa bu belirli komutlarda (ASUP start, üzerine kaydın seçimi, denetim) NC grup hazırlığı için yeterli NC grubunun sunulmadığı anlamına gelir.

Sorun giderme: Makine datası MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP yükseltin

Reaksiyon: Interpreter stop

Kanal hazır değil.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin.
%3= 0 - 3 parametresi için:
SIFIRLAMA sırasında alarm veya alarmlar ortaya çıkarsa:
MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK,
MD20120 $MC_TOOL_RESET_VALUE, MD20121 $MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE,
MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME (sadece takım yönetimi aktifken),
MD20130 $MC_CUTTING_EDGE_RESET_VALUE, MD20132 $MC_SUMCORR_RESET_VALUE,
MD20126 $MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE,
MD20150 $MC_GCODE_RESET_VALUES, MD20154 $MC_EXTERN_GCODE_RESET_VALUES,
MD20140 $MC_TRAFO_RESET_VALUE,
MD21330 $MC_COUPLE_RESET_MODE_1,
MD24002 $MC_CHBFRAME_RESET_MASK
makine verilerinin ayarı kontrol edilmelidir.
%3= 100 - 104 parametresi için:
MD20112 $MC_START_MODE_MASK ve SIFIRLAMA altında belirtilen '..._RESET_...' makine verilerinin ayarı kontrol edilmelidir. Takım yönetimi aktifken, ilgili alarmda belirtilen takım, takım tutucusundan/iş milinden boşaltılmalı veya Bloke' durumu geri alınmalıdır.
Parametre %3= 4 veya 5 için:
_N_DEF_DIR içindeki makro tanımları kontrol edilmelidir.
_N_CST_DIR ve _N_CUS_DIR çevrim dizinleri kontrol edilmelidir.
Parametre %3= 6 için:
Ayrıca bir alarm 18002 veya 18003 belirtimi yapılır. Bu alarm, hatalı tanımlanan koruma alanının numarasını ve koruma alanı tanımında yanlış olan bir tanımı içerir. Sistem değişkenleri uygun şekilde düzeltilmelidir.
Parametre %3= 200 ile 203 arası için:
MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP arttırılmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14711 [Kanal %1:] Eksen %2 mevcut olmadığı için transformasyon seçimi olanaklı değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Makine verilerinin projelendirmesi nedeniyle MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK ve MD20140 $MC_TRAFO_RESET_VALUE reset veya kumanda devri ile bir transformasyon seçilmelidir. Ancak bunun için gerekli olan eksen %2 mevcut olmadığından bu mümkün değildir. Muhtemel neden: Eksen bir başka kanal veya PLC tarafından doludur.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Ekseni %2 GET komutu ile transformasyonun seçilmesi gereken kanala alın
- Transformasyonu parça program komutu ile seçin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14712 [Kanal %1:] JOG-Retract seçiminde bir hata: Hata kodu%4 Bilgi %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Kullanılmıyor
%3 = Ek bilgi
%4 = Hata kodu

Açıklama: JOG-Retract seçiminde, hata kodu (parametre %4) ile daha ayrıntılı bir şekilde açıklanan bir hata ortaya çıktı:
Hata kodu listesi:
1: Hiçbir Retract verisi hizmette değil
2: Konik tornalama etkinken seçim yapıldı
3: Başlatma blokların hazırlanmasında hata. Ek bilgide (parameter %3), hangi tanımlama adımında bu hatanın ortaya çıktığı belirtilmektedir. Doğrudan bundan önce verilen alarm da bu başlatma adımı ile ilgilidir:
100: İleri süreç/Ana süreç senkronizasyonu esnasında oluşan hatalar
101: Takım uzunluğu düzeltmesi seçiminde hata
102: Transformasyon seçiminde hata
103: Takım çerçevesinin oluşturulmasında hata
104: Diş açma setinin oluşturulmasında hata
105: Geometri eksenlerindeki eksen değiştirilmesinde hata
4: Ek bilgide belirtilen eksene ait eksen konumu "senkronize edilmiş" veya "restore edilmiş" statüsüne sahip değil
5: Ek bilgide belirtilen eksen başka bir kanalda zaten JOG-Retract tarafından kullanılıyor
6: JOG-Retract seçiminde belirtilen geometrik eksen mevcut değil
7: MD 20110 $MC_RESET_MODE_MASK Bit 0 set edilmemiş
8: Diş açma etkin. Diş yönü kesin bir şekilde bir JOG eksenine eşleştirilemiyor

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: JOG-Retract'ın seçilmesi için şu ön koşullar sağlanmış olmalıdır:
- Etkin takım düzeltmeli bir programın işlenmesi Reset veya PowerOff tarafından iptal edildi
- PCL-Signal DB3300.DBX4005.5 (Retract verileri hizmette) veya BTSS-değişkeni retractState Bit 1 set edilmiş
- JOG çalışma modu etkin durumda
- JOG-Retract'ın seçilmesi için kullanılan kanali reset durumunda bulunuyor
- "Koni tornalama" fonksiyonu, JOG-Retract seçiminde etkin durumda olmamalıdır
- Transformasyona katılan eksenler için senkronize edilmiş veya restore edilmiş eksen konumları mevcut olmalıdır
  Gerekli ise inkremental enkoder için konum restorasyonu etkinleştirilmelidir (MD34210 $MA_ENC_REFP_STATE[]=3)
- MD 20110 $MC_RESET_MODE_MASK Bit 0 set edilmiş olmalıdır (Default değeri)

Hata durumunda alarm reset ile onaylanmalıdır. Sonra, yukarıda belirtilen ön koşullar dikkate alınarak, seçim işlemi tekrarlanabilir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14750 [Kanal %1:] Satır %2 Çok sayıda yardımcı fonksiyon programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir NC-grubunda 10 yardımcı fonksiyondan fazlası programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Yardımcı fonksiyonların bir grupta gerekli olup olmadığını kontrol edin – modal etkin fonksiyonların tekrarlanması gerekli değildir. Kendi yardımcı fonksiyon grubunuzu oluşturun veya yardımcı fonksiyonları birden fazla gruba dağıtın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14751 [Kanal %1:] Satır %2 Hareket senkron aksiyonları için yetersiz kaynak (Tanımlama: %3)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Tanımlama

Açıklama: Hareket senkronizasyonlarının işleme alınmasında MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP, MD28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS, MD28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS ve MD28253 $MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS aracılığıyla konfigüre edilecek kaynaklar gerekli olacaktır. Bu kaynaklar parça programının işleme alınmasında yeterli olmadığında bu ilgili alarmla bildirilecektir. Parametre %3 bu işlem sırasında hangi kaynaklardan hareket edildiğini bildirecektir.

Tanımlama <=2: MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE bzw.

MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP erhoehen

Kennung > 2: MD28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, MD28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS yükselt

Tanımlama 7: MD28253 $MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS yükselt

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin ya da kaynakları yükseltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14752 [Kanal %1:] Satır %2 DELDTG | STOPREOF - Uyuşmazlığı

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir hareket bloğuna işaret eden bir hareket senkron eylemleri grubunda hem DELDTG (Kalan yolu sil) hem de STOPREOF (ilerleme durdurma) programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: DELDTG ve STOPREOF fonksiyonu bir grupta devre dışıdır

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14753 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 İzin verilmeyen enterpolasyon türü

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Blok numarası, satır numarası

%3 = Synact ID

Açıklama: Aktif enterpolasyon türü (örn. 5-eksenli enterpolasyon) hareket senkron faaliyetine ya da "birden fazla ön besleme" fonksiyonuna izin verilmemektedir.

Reaksiyon: Interpreter stop

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14754 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 yanlış besleme tipi

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Blok numarası, satır numarası

%3 = Synact ID

Açıklama: Aktif ön besleme tipi hareket senkronizasyonları ya da "birden fazla ön besleme" fonksiyonu için izin verilmemektedir.

Reaksiyon: Interpreter stop

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14756 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Yanlış değer

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID

Açıklama: Atama: Geçersiz değer.
Bir prosedürün veya fonksiyonun değişken veya aktarım parametresine atanmasında değer alanının aşılması/altında kalması tespit edilmiştir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.
Değişken veya aktarım parametresi değer alanini dikkate alın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14757 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu ve yanlış Tip

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Eylem ile hareket synchronized action tipi arasında programlanmış kombinasyona izin verilmez.
- RET'e sadece teknoloji çevriminde izin verilir
- "Birkaç besleme" fonksiyonuna teknoloji çevriminde izin verilmez
- H ve M fonksiyon çıkışlarına WHENEVER, FROM ve DO ile izin verilmez
- MEASA / MEAWA / MEAC'a, WHENEVER, FROM ve DO ile izin verilmez
- DELDTG ve STOPREOF'a sadece WHEN ve EVERY ile blok blok senkronizasyon eylemi içinde izin verilir
- PRESETON / PRESETONS sadece WHEN veya EVERY ile kullanılabilir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14758 [Kanal %1:] Satır %2 Programlanmış değer mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: $AA_LOAD, $AA_TORQUE, $AA_POWER ve $AA_CURR senkronizasyon değişkenleri, MD36730 $MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING tarafından etkinleştirilmektedir. $VA_IS sistem değişkeni: Güvenli gerçek konum sadece MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE set edilmiş ise ve ayrıca $ON_NUM_SAFE_AXES opsiyonu yeteri kadar büyük set edilmiş ise hizmettedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Program veya makine verilerini değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14760 [Kanal %1:] Satır %2 bir grubun yardımcı fonksiyonu birçok kez programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: M ve H fonksiyonları tamamen değişken yapıda gerekiğinde makine verileri üzerinden gruplara dağıtılabilir. Yardımcı gruplar bir gruba birden fazla tek fonksiyonun karşılıklı açılacağı yapıda gruplar haline getirilmiştir. Bir grub dahilinde sadece bir yardımcı fonksiyon mantıklı ve güvenilir olacaktır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Yardımcı fonksiyon grubu başına sadece bir yardımcı fonksiyon programlayın. (Grup dağılımı için bakınız makine üreticisinin program kılavuzu)

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14761 [Kanal %1:] Satır %2 Takım taşıyıcı: DELDTG fonksiyonu aktif takım yarıçapı düzeltmesi ile kullanılamaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: DELDTG ile senkron faaliyetlerinden hızlı kalan yol silme takım yarıçapı düzeltmesi aktif konumdayken onaylanmamaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz.
Takım yarı çap düzeltmesini hızlı kalan yol silme seçeneğinden kaldırın ve ardından yeniden seçin.
SW 4.3 sonrası: "Ön hazırlıksız kalan yol silme"

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14762 [Kanal %1:] Satır %2 Çok fazla PLC-Değişkeni programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Programlanan PLC değişkenlerinin sayısı maksimum izin verilen sayıyı aştı.
PLC değişkenlerinin zamansal olarak birbirini takiben yazılması için her yazma işlemi için bir eleman gereklidir.
Eleman olarak kullanıma sunulandan daha fazla yazma işlemi uygulanacaksa, grup aktarımı sağlanmış olmalıdır (belli şartlarla ilerleme durdurması tetiklenir) veya mevcutsa MD28150 $MC_MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS yükseltilebilir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını veya gerekirse makine verilerini değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14769 [Kanal %1:] Blok %2 işmili %3 kati yardımcı fonksiyon %4 Buffer dolu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ayna numarası
%4 = Yardımcı fonksiyon numarası

Açıklama: NC bloğunda “M” tipinde maksimum 5 yardımcı fonksiyon kaydedilmelidir. Üst sınır programlanan ve kati oluşturulan M-Yardımcı fonksiyonların toplamıdır. Kati yardımcı fonksiyonlar M19 ve M70 MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK, Bit 19 alanında M19 ve/veya M70 için Bit 20 atandığında oluşturulabilir. M19 SPOS ve SPOSA projelendirmesine uygun oluşturulur. Aynı husus M70 ve eksen maoduna geçiş için de geçerlidir. Adres geliştirme işmili numarasına aynı zamanda PLC alanında belirtilene uygundur.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - kati M19 ve M70 oluşturan M-Yardımcı fonksiyonları ve işmili fonksiyonları birden fazla bloğa dağıtın.
- Gerekli olmayan kati yardımcı fonksiyonları MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK, Bit 19 ve/veya Bit 20 alanında devre dışı bırakın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14770 [Kanal %1:] Satır %2 Yardımcı fonksiyon yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: NC grubu başına programlanan yardım fonksiyonlarının izin verilen sayısı aşıldı veya aynı yardım fonksiyon grubunun bir yardım fonksiyonundan fazlası programlandı (M- ve S-*Fonksiyonu).
Kullanıcı tanımlı yardımcı fonksiyonlarda grup başına yardımcı fonksiyon aksiyonları NCK sistem ayarlarında makine verisi MD11100 $MN_AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN üzerinden tüm yardımcı fonksiyonlar için tespit edilecektir (Standart değer: 1)
Bir gruba yönelik düzenlenecek olan her kullanıcı tanımlı yardımcı fonksiyon için düzenleme 4 kanala özel makine verisi üzerinden uygulanacaktır.
ASUP alanından M02/M17/M30 ile geri dönüşte, M kodu alanında grupta tek durmamalıdır. Buna ASUP tarafından bir grup WAITE, WAITM veya WAITMC ile kesildiğinde izin verilmemektedir.Sorun giderme: M02/M17/M30 tek olarak grupta programlayın ya da RET ile değiştirin.
22010 AUXFU_ASSIGN_TYPE: Yardımcı fonksiyon türü, örn. M
22000 AUXFU_ASSIGN_GROUP: istenilen grup
22020 AUXFU_ASSIGN_EXTENSION: muht. gerekli gelişmeler
22030 AUXFU_ASSIGN_VALUE: Fonksiyon değeri

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin - maks. 16 yardımcı fonksiyonlar, NC grubu başına maks 5M-fonksiyonlar, grup başına maks. 1 yardımcı fonksiyon

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14780 [Kanal %1:] Blok %2 Opsiyon '%3<OPTNX>' aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Opsiyon kısa tanımı

Açıklama: Blokta aktiflenmemiş bir opsiyon kullanıldı
Aksiyonun uygulanması için belirtilen veya eş değerdeki bir opsiyon gereklidir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin, opsiyonu değiştirin.
Bunun için lütfen mevcut opsiyon datalarını ve/veya (mevcutsa) kontrol sisteminizin lisansını kıyaslayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14781 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket sonkron aksiyonu: %3 Opsiyon '%4<OPTNX>' aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Opsiyon kısa tanımı

Açıklama: Hareket senkron aksiyonu: Onaylanmayan bir opsiyon kullanıldı.
Belirtilen veya eş değerli opsiyon aksiyonun uygulanması için gereklidir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Hareket sonkron aksiyonunu değiştirin, opsiyonu değiştirin.
Bunun için lütfen mevcut opsiyon datalarını ve/veya (mevcutsa) kontrol sisteminizin lisansını kıyaslayın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14782 [Kanal %1:] Satır %2 aktif olmayan fonksiyon kullanıldı (tanıtıcı %3)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hassas ID
Açıklama: Blok içinde aktif olmayan bir fonksiyon kullanılmıştır
Kodun Kısa açıklaması
1 Dönüşüm
2 Takım H numaraları
3 3D koruma alanları
4 Takım yönetimi, çok sayıda takım
5 COMPSURF ve MD28071 $MC_MM_NUM_SURF_LEVELS=0
6 TOFF (bakınız OD19320 $ON_TECHNO_FUNCTION_MASK)
Ayrıca, bir işleme kanalında aşağıdaki fonksiyonlar etkin değildir:
10 Senkronize aksiyonlar
11 MD20482'li COMPCAD $MC_COMPRESSOR_MODE > 99 (gelişmiş yüzey)
12 COMPSURF (üst yüzey)
13 MD20630'lu AFISON $MC_AFIS_MODE=0 (otomatik filtre değişimi)
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Parça programını değiştirin
- Fonksiyonu etkinleştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14783 [Kanal %1:] Satır %2 koordinat sistemine özgü çalışma alanı sınırlama grubu aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Blokta koordinat sistemine ait bir grupta işlem alanı sınırlandırmasını etkinleştirmek denenmiştir. Ancak bu grup düzenlenmemiştir. (bakınız MD28600 $MC_MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS)
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
NC programı durduruldu. WALCS01 - WALCS10 grubunun G kodunu değiştirme olanağı mevcuttur.
Çözümü: - Parça programını değiştir.
- daha fazla koordinat sistemine özel çalışma alanı sınırlaması etkinleştir.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14784 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Fonksiyon mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
Açıklama: Fonksiyonun uygulanması mümkün değil:

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14785 [Kanal %1:] Blok %2 Seçenek '%3<OPTNX>' etkin, fonksiyon olanaklı değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Opsiyon kısa tanımı
Açıklama: Fonksiyonun uygulanması mümkün değil:
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Lütfen yetkili personele/servise haber verin
- Seçeneği devre dışı bırakın
- Parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

14790 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 PLC'den programlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen
Açıklama: NC grubunda PLC tarafından işleme alınan bir eksen programlanmıştır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Parça programını değiştirin, bu ekseni kullanmayın.
- Eksenin işlem hareketini PLC ile durdurun, parça programını değiştirin (WAITP ekleyin).
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14800 [Kanal %1:] Satır %2 Programlanan hat hızı küçük veya eşit sıfır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: G-Fonksiyonları ile bağlantılı olarak G93, G94, G95 veya G96 sıfır veya bir negatif F-ya da FZ-değeri programlanmıştır. Yol hızı 0.001 ila 999 999.999 [mm/dak, mm/Tur, mm/diş, derece/dak, Derece/Tur] alanında metrik giriş sistemi ve 0.000 1 ila 39 999.999 [inç/dak, inç/Tur, inç/diş] inç giriş sistemi için programlanmalıdır
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Yol hızı (katılan geometri eksenlerinin hız bileşenlerinin geometrik tutarı) yukarıda belirtilen sınırlar dahilinde programlanmalıdır.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14810 [Kanal %1:] Satır %2 pozisyonlama ekseni %3 için negatif eksen hızı programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen

Açıklama: Şu anda pozisyon ekseni olarak çalışan görüntülenen eksen için bir negatif ön besleme (FA değeri) programlanmıştır. Yol hızı 0.001 ila 999 999.999 [mm/min, derece/min] alanında metrik giriş sistemi ve 0.000 1 ila 39 999.999 9 [inç/min, inç/U] inç giriş sistemi için programlanmalıdır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Pozisyon hızını yukarıda belirtilen sınırlar dahilinde programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14811 [Kanal %1:] Blok %2 Eksen/mil %3 için programlanmış dinamik değer için hatalı değer aralığı, hata no. %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen Mil
%4 = Hata No.

Açıklama: Programlanabilir bir dinamik değer için müsaade edilen giriş aralığı ihlal edildi. Şu hata nedenleri mevcuttur:
1: VELOLIM veya VELOLIMA ile eksen hızı için programlanan değer müsaade edilen aralığın dışında. VELOLIM için müsaade edilen aralık yüzde 1 - 100 arasında ve VELOLIMA için yüzde 1 - 200 arasında.
2: ACC vya ACCLIMA ile eksen hızı için programlanan değer müsaade edilen yüzde 1 - 200 aralığın dışında.
3: JERKLIM veya JERKLIMA ile eksen jerk ivmesi için programlanan değer müsaade edilen yüzde 1 - 200 aralığın dışında.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Değer alanını programlama kılavuzuna denk olarak adapte edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14812 [Kanal %1:] Blok %2 için programlanmış dinamik yol yanıtı için hatalı değer aralığı, hata no. %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata No.

Açıklama: Programlanabilir dinamik bir yol değeri için izin verilen giriş aralığı gözlemlenmedi. Hataların nedenleri aşağıdakilerden biri olabilir:
1: PACCLIM ile yol ivmesi için programlanan değer izin verilen aralığın dışında. PACCLIM için izin verilen değer 1.0e-6 ile 1.0e +38 m/s^2 aralığındadır.
2: FLIM ile yol hızı için programlanan değer, izin verilen 1.0e-6 ile 1.0e + 38 aralığının dışındadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Değer alanını programlama kılavuzuna denk olarak adapte edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14815 [Kanal %1:] Satır %2 Diş hatve değişimi negatif programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Negatif dişli artım değeri programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Değer atamasını düzeltin. Programlanan F değerinin sıfırdan büyük olmasına dikkat edin. Sıfıra izin verilir, ancak etkisizdir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14820 [Kanal %1:] Satır %2 Sabit parça hızı için maksimum ayna devirsayısı negatif programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: "Sabit kesit hızı G96" fonksiyonu için bir maksimum mil devri anahtar kelime LIMS=... ile programlanabilir. Değer alanı 0,1 – 999 999,9 [Tur/dak] arasında yer almaktadır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sabit kesit hızı için maksimum mil devri yukarıda belirtilen sınırlar dahilinde programlanmalıdır. LIMS anahtar kelimesi madal yapıda etkindir ve öncesinde veya grupta sabit kesit hızının seçimi ile yer alabilir

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14821 [Kanal %1:] Satır %2 SUG-Seçiminde hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: SUG programlamasının (sabit disk çevresel hızı) ile GWPSON seçilmesi sırasında aşağıdaki hatalardan biri ortaya çıktı:
- Bir iş mili için SUG programlamasının seçilmesi denendi. Bu iş mili önceden başka bir takıma TMON, GWPSON, CLGON veya takım uzunluğu düzeltmesinin aktifleştirilmesi aracılığıyla atanmış.
- Tanımlanmamış bir takımın seçilmesi denendi.
- Tanımlanmamış bir kesici kenarın (dolaylı olarak) seçilmesi denendi. (Dolaylı seçim: Hiçbir kesici kenar belirtilmemişse bir takımın D1'i.)
- Seçim, zımpara özgü bir takıma yönelik değil (400-499)
- Aktif takım için SUG seçimi denendi, fakat WLK "açık" değil.
- İlgili seçim, geçersiz bir iş mili numarasına yönelik.
- Sıfıra eşit bir zımpara diski yarıçapı girildi.

GWPSOFF ile SUG programlamasının seçim iptali sırasında aşağıdaki hatalardan biri ortaya çıktı:
- Seçim iptali, zımparaya özgü bir takıma yönelik değil (400-499)
- Aktif takım için SUG seçim iptali denendi, fakat takım uzunluğu düzeltmesi aktif değil.
- Seçim iptali, geçersiz bir iş mili numarasına yönelik.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - GWPSON- ya da GWPSOF-komutunu kontrol edin.
- Takım düzeltme verilerini kontrol edin:
$TC_DP1 : 400 - 499;
$TC_TGP1: Mil numarası.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14822 [Kanal %1:] Satır %2 Hatalı SUG-Programlama

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: SUG programlama seçiminde (sabit disk kapsam hızı) GWPSON veya SUG programlaması sırasında "S[Mil numarası] = Değer" ile aşağıdaki hatalardan biri gündeme gelmiştir:
Geçersiz mil numarası
$TC_TPG9 alanında yarı çap hesaplaması için geçersiz parametre numarası
Geçerli değerler:
3 - $TC_DP3 (Boyut 1)
4 - $TC_DP4 (Boyut 2)
5 - $TC_DP5 (Boyut 3)
6 - $TC_DP6 (Yarı çap)
$TC_TPG8 alanında geçersiz açı
Geçerli değerler: -90 <= $TC_TPG8 < +90.
Bir zımpara diski yarı çapı olarak sıfır belirtilmiştir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Takım düzeltme verilerinin kontrolü.
- $TC_DP1 : 400 - 499.
- $TC_TPG1: Mil numarası.
- $TC_TPG8: Eğri disk ile eğim açısı.
- $TC_TPG9: Yarı ap hesaplaması için düzeltme parametresi, örn. 3 - $TC_GP3.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14823 [Kanal %1:] Satır %2 Takım kontrolü seçiminde Hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: TMON takım denetimi seçiminde aşağıdaki hatalardan biri gündeme gelmiştir:
- Seçim, zımparalamaya özel takımı baz almamaktadır (Takımlar 400 – 499)
- Seçim, geçersiz mil numarasını baz almaktadır.
- Zaten TMON, GWPSON, CLGON veya takım boyu düzeltmesinin aktivasyonu sonucu kendisine başka bir takım atanmış olan bir işmili için takım kontrolü seçilmeye çalışılmıştır.
- Tanımlanmamış bir takımın seçilmesi denenmiştir.
- Tanımlanmamış bir bıçağın (kati) seçilmesi denenmiştir. (Kati seçim: Herhangi bir bıçak belirtilmediğinde bir takımın D1'i)
- Herhangi bir takım boyu düzeltmesi etkinleştirilmemiş olmasına rağmen, aktif takım için takım kontrolünün seçilmesi denenmiştir.
- $TC_TPG9 alanında yarı çap hesaplaması için geçersiz parametre numarası
Geçerli değerler:
3 için $TC_DP3 (Boy 1)
4 için $TC_DP4 (Boy 2)
5 için $TC_DP5 (Boy 3)
6 için $TC_DP6 (Yarı çap)
Sıfıra eşit bir zımpara diski yarı çapı belirtilmiştir.
TMOF takım denetimi seçiminin kaldırılmasında aşağıdaki hatalardan biri gündeme gelmiştir:
- Seçim iptali zımparalamaya özel takımı baz almamaktadır (400 – 499)
- Takım boyu düzeltmesi etkinleştirilmemiş olmasına rağmen, aktif takım için takım denetimi seçiminin kaldırılması denenmiştir.
- Seçimi kaldırma, geçersiz işmili numarasını baz almaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: TMON ya da TMOF komutunu kontrol edin.
Takım düzeltme verilerini kontrol edin.
- $TC_DP1 : 400 - 499.
- $TC_TPG1: Mil numarası.
- $TC_TPG8: Eğri diskte eğim açısı.
- $TC_TPG9: Yarı çap hesaplaması için parametre numarası, örn. 3 - $TC_GP3.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14824 [Kanal %1:] Satır %2 TÇH uyuşmazlığı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Sabit disk çevresel hızı SUG ve sabit kesme hızı G96 S... fonksiyonları bir iş mili için aynı anda aktifleştirildi.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14840 [Kanal %1:] Satır %2 Sabit parça hızında yanlış değer aralığı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Programlanan kesim hızı girilen alan dahilinde değil.
Metrik giriş alanı: 0.01 ila 9 999.99 [m/dak]
İnç giriş lanı: 0.1 ila 99 999.99 [inç/dak]

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: S adresi altındaki kesit hızını izin verilen değer alanı dahilinde programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14850 [Kanal %1:] Satır %2 referans eksenin sabit kesme hızı için değiştirilmesi olanaklı değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: SCC[AX] talimatı ile sabit kesim hızı için referans eksenini
değiştirmek denenmiştir.
Buna belirtilen eksen geometri ekseni olmadığında izin verilmemektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin.
SCC[AX] programlanması sırasında kanalda bilinen bir geometri eksenini belirtin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14860 [Kanal %1:] Satır %2 seçimine, takım kesme hızı için izin verilmiyor. Neden %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata nedeni

Açıklama: Kesme hızı SVC seçimine güncel durumda izin verilmiyor
Hata nedenleri: Aşağıdaki fonksiyon aktif.
1: Sabit kesme hızı G96, G961 veya G962 aktif
2: SPOS/SPOSA/M19 (iş mili konumlandırma işletimi) aktif
3: M70/eksen işletimi aktif
4: SUG aktif
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: SVC programlaması öncesinde işmili için devir kontrol modunu etkinleştirin, örn. M3, M4 veya M5.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14861 [Kanal %1:] Blok %2 SVC programlı, ancak herhangi bir takım düzeltmesi aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Kesme hızı SVC blokta programlandı, fakat hiçbir takım düzeltmesi aktif değil.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: SVC talimatı öncesinde uygun bir takım seçin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14862 [Kanal %1:] Blok %2 SVC programlı, ancak aktfi takım düzeltme yarıçapı sıfırdır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Blokta bir kesme hızı SVC programlandı, fakat aktif takım düzeltmesi yarıçapı sıfır.
Aktif takım düzeltmesi yarıçapı $TC_DP6, $TC_DP12, $TC_SCPx6 ve $TC_ECPx6 düzeltme parametrelerinden oluşur.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: SVC talimatı öncesinde sıfır üzerinden takım yarıçapına sahip uygun bir takım düzeltmesi seçilmelidir.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14863 [Kanal %1:] Blok %2 Programlanan SVC değeri sıfır veya negatiftir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Kesme hızı SVC'nin programlanan değeri sıfıra eşit veya negatif.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Sıfırın üzerinde bir SVC değeri programlayın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14900 [Kanal %1:] Satır %2 Orta nokta ve son nokta aynı zamanda programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir dairenin açılma açısı üzerinden programlanması sırasında daire orta noktası ve ek olarak daire son noktası programlanmıştır. Böylece daire belirlenmiştir Sadece her iki noktadan birine izin verilmektedir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Nesnenin takım çiziminden güvenilir yapıda alınabileceği Program varyantını seçin(Hesaplama hatalarından kaçının)

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14910 [Kanal %1:] Satır %2 Geçersiz daire açma açısı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir dairenin açılma açısı üzerinden programlanması sırasında negatid açılma açısı veya >= 360 derecelik bir açılma açısı programlanmıştır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İzin verilen değer alanı dahilindeki açılma açısını 0.0001 - 359.9999 [derece] programlayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

14920 [Kanal %1:] Satır %2 Dairenin ara noktası hatalı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir ara nokta üzerinden (CIP) bir dairenin programlanması sırasında tüm 3 noktalar (Başlangıç, son ve ara noktası) bir düzlem üzerindedir ve "Ara noktada" (Enterpolasyon parametresi I, J, K) başlangıç ve son nokta arasında değildir.
Bir cıvata hattı çemberi bileşenleri (Helix) söz konusu olduğunda debir sayısının bilgisi (TURN anahtar kelimesi= ...) diğer takım hazırlıklarında belirleyici olacaktır:
- TURN>0: Çember yaı çapı sonsuz büyüklükte olduğundan alarm göstergesi
- TURN=0 ve CIP-bilgisi başlangıç ve son nokta arasında: Başlangıç noktasından son noktaya bir düzelm oluşturulacaktır (Alarm bildirisi olmadan)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ara noktanın pozisyonunu gerçekten daire başlangıcı ve son noktası arasında yer alacak I, J ve K parametreleri ile belirleyin, veya bu tarz daire programlamasını tercih etmeyin ve daireyi yarıçap veya açılma açısı veya orta nokta parametreleri ile programlayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

15000 [Kanal %1:] Satır %2 İzin verilmeyen işaret ile kanal senkronizasyon komutu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir WAITM/WAITMC/SETM/CLEARM talimatı 1 oranından küçük marka numarası veya markajların maksimum sayısına denk olarak programlanmıştır.
İstisna: CLEARM(0) onaylıdır ve kanaldaki tüm işaretleri siler!

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Talimatı bu doğrultuda düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

15010 **[Kanal %1:] Satır %2 geçersiz kanal numaralı program koordinat komutu**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: WAITM-, WAITMC-, INIT- veya START-talimatı geçersiz bir kanal numarası ile programlanmıştır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Talimatı bu doğrultuda düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

15020 **[Kanal %1:] Satır %2 CHANDATA-Komutu yürütülemez. Kanal %3 aktif değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dizgi (CHANDATA-Parametre)
Açıklama: Bir CHANDATA talimatı ile şu anda ektif olmayan bir kanal için veri girişi seçilir. Çok kanallı verilerin okunması yapısal nedenlerden dolayı 2 kez gerçekleşmelidir
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
- İlgili kanalı makine/ seçenek verileri üzerinden etkinleşirin veya
- CHANDATA-Talimatı ve takip eden tüm talimatları kanal verileri alanında silin. Hata bildirimi düzenli olarak bir INITIAL-İnit-Yapı taşının okunması sırasında çok kanallı sistemin kurumu gerektiğinde gündeme gelmektedir. Bu durumda:
1. Okunan global makine verilerini diğer analların kurulmasında etkin hale getirmek için NCK-Restart uygulanmalıdır.
2. INITIAL-Ini-yapı taşının okunması tekrarlanmalıdır
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

15021 **[Kanal %1:] Satır %2 Geçersiz kanal numarasına sahip CHANDATA-Komutu**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bir CHANDATA talimatı sayesinde izin verilmeyen bir kanal için veri girişi seçilir örn < 1, > maksimum kanal sayısı uygulanacak kanal sayısı değildir
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: CHANDATA-Talimatını güncel konfigürasyona ve projelendirmeye uygu programlayınız.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15025 **CHANDATA(%3): Kanal aktif değil. Veriler dikkate alınmıyor.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = CHANDATA parametresi
Açıklama: Bir CHANDATA talimatı ile bir kanala şu an aktif olmayan veri girişi seçilir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NCK sonrasında işleme alınacak dosyanın etkin olmayan bir kanala ait bilgileri içerdiği gerçeğini sunan bir uyarı alarmı söz konusudur. Etkin olmayan kanal numarası beraberinde belirtilir. Bu kanalın verileri ardından NCK alanında sunulmamaktadır.

Alarm iki nedene sahip olabilir:

(1.) Kanal takip eden NCK-RESET/POWERON sayesinde etkinleştirilmelidir, yani dosya ardından tekrar işleme alınmalıdır. Alarmın tekrar gündeme gelmesi halinde belirtilen kanalın gerçekten etkinleştirilmeyeceği ancak verilerin dosyada muhafaza edileceği (2.) nedeninden kaynaklanmaktadır.

Lütfen (2.) neden için sistemin doğru tarzda belirtilen kanalda etkinleştirilmediğini kontrol edin.

Şayet evet ise bir diğer NCK-RESET/POWERON sonrasında diğer önlemler olmadan devam edilebilir, bu nedenle dosyayı tekrardan işleme almak gerekli değildir. Hayır ise yanlışlıkla devre dışı bırakılan kanalın tekrar etkinleştirilmesi sağlanmalıdır.

Devreye alınacak dosya kanalların aktivasyonu için ayarların örn. Arşiv dosyası için olması halinde ya ilgili programlara sahip dosya değiştirilmelidir veya dosyanın oluşturulduğu sistem, dosya kanal sayısı doğru girilerek yeniden oluşturulmalıdır.

Yakın alarmlar: 15020, 15021

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

15030 [Kanal %1:] Satır %2 Farklı ölçü sistemi ayarlama

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İNÇ veya METRİK yönergeleri, veri bloklarının kumanda sisteminden okunduğu ölçüm sistemini tanımlar. Belirli bir ölçüm sistemine yönelik verilerin yanlış yorumlanmasını önlemek için bir veri bloğu ancak yukarıdaki talimat, güncel ve aktif ölçüm sistemi ayarı ile eşleşiyorsa kabul edilir.

Reaksiyon: Interpreter stop

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Ölçü sistemini değiştirin veya ölçü sistemi ayarlarına yönelik uygun veri grubunu kaydedin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15100 [Kanal %1:] Satır %2 Log dosya taşmasından dolayı REORG-Kesilme

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ön besleme işlemi ve ana süreç arasındaki REORG ile senkronizasyon için kumanda bir log dosyası içinde yer alan değişim verilerine gerek duymaktadır. Alarm, belirtilen grup için kanalda Log dosyası yerinin mevcudiyetini gösterir

Reaksiyon: Interpreter stop

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Güncel parça programının diğer işlemleri için başka bir sorun giderici önlem gerekli değildir, ancak:

1. Log dosyası boyutu gereksinimi azalacaktır:

Ön besleme ve ana besleme arasındaki mesafe uygun ön besleme sunmaları STOPRE ile sınırlanacaktır.

2. Log dosyası kanala özel makine verileri aracılığıyla büyüyecektir:

MD28000 $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM ve

MD28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15110 [Kanal %1:] Satır %2 REORG mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ön besleme işlemi ve ana süreç arasındaki REORG ile senkronizasyon için kumanda bir log dosyası içinde yer alan değişim verilerine gerek duymaktadır. Alarm, belirtilen grup için kanalda Log dosyası yerinin mevcudiyetini gösterir.

Alarm bildirimi program hazırlama için ek bellek alanı oluşturmak üzere log dosyasının silindiğini bildirir. Böylece ön besleme hafızasının bir REORG sonraki çakışma noktasına kadar mümkün değildir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Güncel parça programının diğer işlemleri için başka bir sorun giderici önlem gerekli değildir, ancak:
1. Log dosyası boyutu gereksinimi azalacaktır:
Uygun ön çalışma stopları ile ön çalışma ve ana çalışma arasındaki mesafeyi (STOPRE) azaltın.
2. Log dosyası kanala özel makine verileri aracılığıyla büyüyecektir:
MD28000 $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM ve
MD28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

15120 Şu anda bir güç kesintisinin ortaya çıkması halinde, son değiştirilen veriler kaybolacaktır (endeks / ara bellek boyutu= %1)

Parametre: %1 = Endeks / Tampon boyutu

Açıklama: Bildirim alarmı. Bu alarmın anlık işleme üzerinde negatif etkisi yoktur.
Sistem içi veri arabelleklerinden biri - en son değiştirilen arabelleğe alınmış verileri içeren -
aşıldı (çünkü veri değiştirme oranı şu anda çok yüksek).
Bu alarm, bu durumda anlık bir gerilim kesintisinin (güç kaybı)
(şebeke arızası, sistem gerilim beslemesinden ayrılmalıdır) önceden değiştirilmiş
arabelleğe alınan verilerin (takım verileri, parça programları, R parametreleri, GUD'lar,...)
kaybedilmesine neden olabileceğini belirtir.
Parametre %1, bilgi amaçlı olarak, makine verileri indeksini ve orada
ayarlanmış olan arabellek büyüklüğünü verir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarmın sadece geçici olarak yer alması durumunda bu bir uyarı olarak değerlendirilebilir.
Regüler kumanda hareket tarzı etkilenmeyecektir.
Nedenler giderilmek istenmediğinde/giderilemediğinde alarm aynı zamanda
MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2; Bit3=1 ('H8') atanması ile de bastırılabilir.
Alarmın sürekli mevcut olması halinde lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendiriniz.
Sistem, elektriğin kesilemediği bir ortamda kullanılıyorsa,
o zaman bu alarm çıktısı MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[index] = 0
kullanılarak engellenebilir.
Bu durumda MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[index] değeri büyültülebilir.
Şayet bu bir seçenek değilse, birim zaman başına değiştirilen veri sayısının düşürülmesi gerekir

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

15122 Güç kesintisinden sonra Power ON: %1 veri kurtarıldı, bunlardan %2 makine datası, %3 hatalar

Parametre: %1 = Verilerin sayısı
%2 = Makine verilerinin sayısı
%3 = Oluşan hata sayısı

Açıklama: Uyarı alarmı Alarm negatif bir etkiye sahiptir, gündeme gelen hataların sayısı %3 olduğu sürece
, PowerOn durumunda bir Power off sonrası veya gerilim kesintisi durumunda persist NCK verilerinin yeniden oluşturulmasında yönelik gerekli olan %1 elementar ve kompleks veri restorasyon adımlarını sayısını belirtir.
%2 restore edilen makine verileri sayısını belirtir. Değerin sıfır üzerinde olması halinde gerilim kesintisi öncesinde – muhtemelen konfigüre edilen – makine verileri değişimini etkin kılmak için bir diğer sıcak başlatma (NCK_Reset) gerekli olabilir.
%3 veri restorasyonu sırasında gündeme gelecek hataların sayısını belirtir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Gündeme gelen hataların %3'ü sıfır olduğunda alarm sadece önemli/bilgilendirici karaktere sahiptir.
Gündeme gelen hataların sayısı %3 sıfır değerinden büyük olduğunda alarm bir yazılım hatasını belirtir.
Bu datalar ile çalışmaya devam edilmesi önerilmemektedir.
İşleme devam etmeden önce ardıl sorunlardan kaçınmak için uygun arşiv dosyasını çalıştırın.
Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Dosya /_N_MPF_DIR/_N_SIEMDIAGMEMPF_MPF Siemens'e hataların teşhisinde yardımcı olacak bilgiler içermektedir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15150 [Kanal %1:] Satır %2 hariçden yastıklamalı yükleme kesildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Harici yürütme iptal edildi, çünkü yeniden yükleme tampon belleği yeterli sayıda tezgah fonksiyonu satırını (hareket satırları, yardım fonksiyonu, bekleme süresi vb.) içermiyor. Arka plan: Önceden işlenen tezgah fonksiyonu satırlarının onaylanması ile yeniden yükleme tampon belleğindeki alan tekrar boşalır. Hiçbir tezgah fonksiyonu satırı onaylanmamışsa, yeniden yükleme yapılamaz - Bir Dead-Lock durumu söz konusu olur.
Örnekler:
- Ekstra uzun eğri tablolarının harici yürütme üzerinden tanımlanması.
- TEKRARLAMA komutu: TEKRARLAMA döngüsü tamamen yeniden yükleme tampon belleğinde yer almıyor.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Tezgah fonksiyonu satırları parça programına eklenmelidir.
- Yeniden yükleme tampon belleği arttırılmalıdır (MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE).
- Eğri tablosu küçültülmelidir (Uyarı: CTABDEF/CTABEND içindeki satırlar, tezgah fonksiyonu satırları değildir).
- TEKRARLAMA komutu: TEKRARLAMA döngüsü ile EXTCALL çağrısı değiştirilmelidir.
- Yüzey Döndürme: Program bölümlerini kullanırken, "Yüzey Döndürme" fonksiyonu 15150 alarmını verirse, SFT tarafından oluşturulan programın açıklaması yapılmış blok sayısı azaltılmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15160 [Kanal %1:] Satır %2 hatalı projelendirme akışı, %3 gruplarının sayısı, fonksiyon ID %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Grup hazırlama için bulunmayan grupların sayısı
%4 = Sorunu tespit eden fonksiyon ID'si

Açıklama: Grup hazırlığı için ayrıca %3 parametrede belirtilmiş grup sayısı gereklidir.
%4 parametre yardımıyla başka bir hata teşhisi için aşağıdaki listeye uygun olarak hangi ortamda sorunun tespit edildiği belirlenebilir:
100 - 199: Yorumcu
200 - 299: Takım yarıçapı telafisi
300 - 399: Compile çevrimi
400 - 499: LookAhead
500 - 599: işmili
600 - 699: Yeniden konumlandırma
700 - 999: Kontur hazırlama
1000 - 1099: Oyma
1100 - 1499: Takım oryantasyonu
1500 - 1599: Yumuşak yaklaşma/geri çekilme

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Ön işlem projelendirmeyi MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP %3 parametresinde verilen blok sayısına yükseltin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15165 [Kanal %1:] Satır %2 ASUP %3'ün çevirisi veya yorumu sırasında hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dizgi

Açıklama: Parça programı start uygulamasında ve Reset konumunda ASUP devreye alınmasında veri kısmı şu ana kadar etkinleştirilen ASUP'lar için hazırlanacaktır:
- PLC-ASUP
- MD20108 $MC_PROG_EVENT_MASK ile projelendirilen oluşum kumandalı program çağrıları
- Grup arama ardından ASUP (MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1=1)
- eklenebilir system ASUP (MD11610 $MN_ASUP_EDITABLE)

Bu işlem sırasında bir hata oluştuğunda (dönüştürücü veya oluşturucu) önce alarm 15165 sunulur ve ardından hatayı tam tanımlayan bir dönüştürücü veya hazırlayıcı alarm sunulur. Alarm 15165 sunucu durmasına neden olur. Düzeltme grubu mümkün değildir

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15166 [Kanal %1:] Kullanıcı sistemi ASUP _N_ASUP_SPF mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: MD11610 $MN_ASUP_EDITABLE makine verisi üzerinden "kullanıcıya tanımlı sistem asupu" etkilneştirilecektir. Buna ait kullanıcı programı bunun için ön görülen
- 1. /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF
- 2. /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF

Arama yolunda bulunamadı. Standart sistem asupları ile çalışmaya devam edilir

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kullanıcı tanımlı sistem ASUP'unu /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF oder /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF altında yükleyin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15170 [Kanal %1:] Satır %2 Program %3 tercüme edilemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dizgi

Açıklama: Aktarım modunda bir hata oluşmuştur. Bunun ardından görüntülenen (Dönüştürücü) hata bildirimi burada belirtilen programı baz almaktadır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15171 [Kanal %1:] Satır %2 Derlenen program %3 ilgili alt programdan daha eski

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Derleyici dosya adı

Açıklama: Ön derlenen alt programın çağrısı sırasında bu derlemenin ilgili SPF dosyasından daha eski olduğu tespit edilmiştir. Derleme silinmiş ve start sırasında derleme yerine alt program uygulanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Geçişi yeniden uygulayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

15172 [Kanal %1:] Satır %2 Alt program %3. Ön işleme anında arayüz mevcut değildi.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Alt program adı

Açıklama: Aktarım modunda ilgi anda çağrılacak alt programın ön aktarımında program arayüzü mevcut değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin veya program arayüzlerini yeniden oluşturun ve programları yeniden derleyin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15173 [Kanal %1:] Satır %2 değişken %3 ön işleme sırasında bilinmiyordu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Değişken

Açıklama: Programın aktarılmasında %3 değişken kumanda tarafından bilinmemektedir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin veya değişkeni geçici aktarım noktasına tanıtın örn. GUD değişkenini ön aktarım öncesi etkinleştirin. Ardından ön aktarımı yeniden bağlayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15175 [Kanal %1:] Satır %2 Program %3 Arayüzey oluşturulamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dizgi

Açıklama: Arayüz oluşum modunda bir hata oluştu Ardından görüntülenen (dönüştürücü) hata bildirimi bu alanda belirtilen programlardan birini baz almaktadır Makine verileri MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM fazla küçük değerler ile ayarlandığında NCK alanında döngüsel programların yeni eklenmesinde sorunlar oluşabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - Parça programını düzeltin.
- Döngüsel programların yeniden NCK alanında işleme alınması gerektiğinde, tipik tarzda MD18170$MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM değerleri büyültülmelidir. Bakınız özellikle Alarm 6010 tanımı.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15176 [Kanal %1:] Blok %2 Program%3 ancak PowerOn sonrasında işleme alınabilir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dosya adı

Açıklama: Şifrelenmiş bir program NCK'ya yüklendiğinde ardından bir NCK reset (Sıcak çalıştırma) uygulanmalıdır, zira NCK çalışmasında şifreli programın etkin işleme alınması için dahili datalar hazırlanmalıdır. Bir şifreli NCK programını görüntüleme sırasında bu dataların emvcut olmadığı veya şifreli NC programının güncel versiyonuna kıyasla eski olduğu tespit edilmiştir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NCK-Reset (Sıcak çalışma) uygulayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15177 [Kanal %1:] Blok %2 Programın hazırlanmasında hata%3, Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dosya adı
%4 = Hata kodu

Açıklama: Şifrelenmiş bir program NCK'ya yüklendiğinde ardından bir NCK reset (Sıcak çalıştırma) uygulanmalıdır, zira NCK çalışmasında şifreli programın etkin işleme alınması için dahili datalar hazırlanmalıdır. Bu sırada aşağıdaki sorun gündeme gelmiştir:
Hata kodu 1: Programın okunmasında hata %4
Hata kodu 2: Hazırlanan dataları kaydedebilecek yeterli DRAM belleği mevcut değil.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hata kodu 1: Programı %4 yeniden şifreleyin ve yükleyin. Ardından NCK-Reset (Sıcak çalışma) uygulayın.
Hata kodu 2: Mümkün olduğunda $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE değerini arttırın.
Diğer durumlarda: $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE değerini arttırın..
Ardından NCK-Reset (Sıcak başlatma) uygulayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15180 [Kanal %1:] Satır %2: %3 programının INI/DEF dosyası olarak düzenlenmesi sırasında hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dizgi

Açıklama: Bir kurulum programının (INI.dosyası) ya da bir GUD veya makro tanımlayıcı dosyanın (DEF-dosyası) işleme alınmasında bir hata oluştu.
Ardından görüntülenen hata bildirimi burada belirtilen dosyayı baz almaktadır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Kurulum programı (INI-dosyası) ya da GUD veya Makro tanımlama dosyası (DEF -dosyası) düzeltin.
Alarm 12380 ya da 12460 ile bağlantılı olarak hafıza konfigürasyonunu da değiştirin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15182 [Kanal %1:] Değiştirilen Siemens döngüsünden döngü alarmı %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Kullanılmıyor
%3 = Değiştirilen SIEMENS döngüsünün yol ve dosya adı

Açıklama: Kullanıcı tarafından değiştirilen bir Siemens döngüsünün işleme alınmasında SETALO ile bir döngü alarmı sunulur (Alarm çıkışında ardıl alarma bakınız).
Siemens döngüsü kullanıcı (örn. Makine üreticisi) tarafından değiştirilmek zorunda olduğundan döngü alarmı nedeni döngüyü değiştiren kullanıcı tarafından belirlenmeli/ giderilmelidir

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Döngüsel alarma neden olan hata nedeni Siemens tarafından araştırılamaz, zira değiştirilen döngü süreci hakkında teknik bilgi sadece dngünün değişiminden sorumlu kişide mevcuttur.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15185 [Kanal %1:] %2 INI dosyasında hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Algılanan hata sayısı

Açıklama: _N_INITIAL_INI kurulum programının işleme alınmasında aşağıdaki hatalar tespit edildi.
Bu alarm _N_INITIAL_INI-bağlantısında GUD tanımlama dosyalarının veya yüksek devirde Makro tanımlama dosyalarında bir hata oluştuğunda da sunulmaktadır.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
INI ya da DEF dosyasını düzeltin veya makine verilerini (MD) düzeltin ve "upload" üzerinden yeni bir INI dosyası oluşturun.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

15186 [Kanal %1:] %2 GUD-, makro- veya INI dosyasında hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Algılanan hata sayısı

Açıklama: GUD makro tanım dosyalarının (DEF-dosyaları) veya kurulum dosyalarının (INI.dosyaları) işlenmesi sırasında %2 hata tespit edilmiştir.
Hangi dosyanın söz konusu olduğu 15180 alarmı ile bildirilir.
Gündeme gelen hatalar öncesinde hataya özel alarmlar örn. "12080 sentaks hataları" ile bildirilmektedir

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Tanımlama dosyası ya da kurulum dosyasını düzeltin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15187 [Kanal %1:] PROGEVENT dosyasının yürütmesi sırasında hata %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Kullanılmıyor
%3 = PROGEVENT dosya adı

Açıklama: Bir PROGEVENT işleme alınmasında bir hata oluştu.
Alarm 15187 ile programın adı PROGEVENT olarak
Başlatılan görüntülenecektir. Alarm 15187 hata nedenini tanımlayan alarm
İle birlikte sunulacaktır. Alarm 15187 aynı zamanda alarmın
PROGEVENT alanından hareketle başlatılan bir alt programda gündeme
Gelmesi ilede tetiklenmektedir

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: PROGEVENT dosyasını (alt program) düzeltin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15188 [Kanal %1:] ASUP dosyasının %3 harici yürütmesi sırasında hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Kullanılmıyor
%3 = ASUP dosya adı

Açıklama: Bir ASUP'un işleme alınmasında bir hata oluştu.
Alarm 15188 ile programın adı ASUP olarak başlatılan programın adı
Başlatılan görüntülenecektir. Alarm 15188 hata nedenini tanımlayan alarm
İle birlikte sunulacaktır. Alarm 15188 aynı zamanda alarmın
ASUP alanından hareketle başlatılan bir alt programda gündeme
Gelmesi ilede tetiklenmektedir

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: ASUP programını (alt programı) düzeltin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15190 [Kanal %1:] Satır %2 Altprogram çağrısı için serbest hafıza yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Sunucuda aşağıdaki Deadlock tespit edilmiştir. Bir alt programın çağrılmasında bir bellek gerekmektedir. Modül belleği boştur ve bu Queue boş olduğundan ön besleme/ana besleme işleme alınarak tekrar modül belleğinin boşalacağına dair bir olanak mevcut değildir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Makine verilerini MD28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES / MD28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM / MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC yükseltin veya alt program çağrısı öncesinde STOPRE ön besleme stopunu programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

15300 [Kanal %1:] Satır %2 Satır aramada geçersiz geçiş sayısı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: "Hesaplamalı grup arama süreci" fonksiyonunda P hanesine (geçiş sayısı) negatif bir geçiş sayısı girilmiştir. İzin verilen değer alanı P 1 – P 9 999.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sadece değer alanının içinde yer alan pozitif geçiş rakamlarını girin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15320 [Kanal %1:] Satır %2 geçersiz araştırma işi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Arama süreci görevi (Arama hedefinin tipi) 1'den küçüktür veya 5'ten büyüktür. Arama ekranının tip hanesine kaydedilir. İzin verilen arama görevleri:
Tip anlamı
1 Grup numarasını arama
2 Etiket arama
3 Dizgi arama
4 Program adı arama
5 bir dosyanın satır numarasını arama

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Arama süreci görevini değiştirin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15330 [Kanal %1:] Satır %2 Arama hedefinde geçersiz cümle numarası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Sentaks hatası! Grup numarası olarak pozitig entegre rakamlara izin verilemktedir. Ana gruplarda bir ":" ve yan gruplarda bir "N" ön ayarlanmalıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Düzeltilen grup numarası ile girişi tekrarlayın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15340 [Kanal %1:] Satır %2 Arama hedefi geçersiz etiket

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Sentaks hatası! Bir etiket en az 2 ve en fazla 32 karakteri kapsamalıdır, bunlardan ilk iki karakter harf veya alt çizgi olmalıdır. Etiketler iki nokta üst üste ile kapatılmalıdır

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Girişi etiketi düzelterek tekrarlayın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15350 [Kanal %1:] Satır %2 Arama hedefi bulunamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirtilen program ön seçilen arama hedefi bulunmadan program sonuna kadar aranmıştır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programı kontrol edilmeli, arama hedefi değiştirilmeli (parça programında yazma hatası) ve arama işlemi yeniden başlatılmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15370 [Kanal %1:] Satır aramada hedef bulunamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Grup arama sürecinde izin verilmeyen bir arama hedefi belirtilmiştir (örn. negatif grup numarası)

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Belirtilen grup numarasının, etiketin veya işaret zincirinini kontrolü. Girişi doğru arama hedefi ile tekrarlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15380 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 te izinsiz inkremetal programlama

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen

Açıklama: Bir eksenin ilk programlanması "grup son noktasına yönelik grup arama süreci" sona erdikten sonra artımlı gerçekleşir. Buna aşağıdaki durumlarda izin verilmemektedir:
- Arama hedefinin ardından bir transformasyon değişimi gerçekleşmiştir.
- Rotasyon bileşeni bulunan bir kenar etkindir. Programlanan eksen rotasyona katılmıştır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Eksenlerin mutlak programlandığı arama hedefini bulun.
SD42444 $SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG = FALSE ile birikmiş arama konumunun eklenmesini devre dışı bırakın.
"Konturda" hesaplamalı arama kullanın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15390 [Kanal %1:] Satır %2 %3 satır arama sırasında yürütülmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kaynak sembol

Açıklama: Grup arama sürecinde devreye alım, silme, elektronik dişlerin tanımlanması komutları uygulanamaz ve toplanamaz bunun yerine kolayca geçilebilir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İstenilen dişli konumunu ASUP ile ayarlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15395 [Kanal %1:] Satır arama işleminde Master-Slave gerçekleştirilemiyor.

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Master-Slave kavraması parça programında MASLON talimatı aracılığıyla kapanmalıdır. $P_SEARCH_MASLD pozisyon kayması grup arama süreci sırasında doğru hesaplanamamıştır zira bağlanacak eksenler farklı kanallarda yer almaktadır

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili eksenlerin aynı kanalda bulunduğundan emin olun

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15400 [Kanal %1:] Satır %2 Seçili Initial-Init-Modul mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kumanda üzerinden okuma, yazma veya işlem fonksiyonu için bir INI yapı taşı işaretlenmiştir:
1. NCK alanında mevcut değil veya
2. Fonksiyon uygulaması için gerekli olan emniyet kademesine sahip olmayan

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Seçili INI yapı taşının NCK dosya sisteminde kayıtlı olup olmadığını kontrol edin. Anlık koruyucu kademe en azından dosya oluşumunda okuma, yazma veya işlem fonksiyonu koruyucu kademesinde tespit edildiği gibi eşit (veya büyüktür) seçilmelidir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15410 [Kanal %1:] Satır %2 Geçersiz M fonksiyonuna sahip başlangıç durumuna getirme dosyası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir Init yapı taşında tem M-fonksiyonu olarak sadece M02, M17 veya M30 ile program sonu yer almalıdır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Tüm M fonksiyonlarını Init-yapı taşından alınan son tanıma kadar çıakrtın.
Bir Init yapı taşı sadece değer atamasına sahip olabilir (ve ileride sunulabilir bir programda tekrar tanımlanmayacak olan global veri tanımlarına) ancak hareket ve senkron aksiyonlarına sahip olmayacaktır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15420 [Kanal %1:] Satır %2 aktuel moddaki komut geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Alarm aşağıdaki durumlarda devreye girer:
- Bir INI dosyasının veya tanımlama dosyasının (Makro veya GUD) işleme alınması sırasında yorumcu izin verilmeyen bir talimata (örn. Uygulama komutu) rast gelmiştir.
- Bir GUD dosyasında erişim güvenliği REDEF bulunan bir makine datasına değiştirilmelidir,
ACCESS dosyası (_N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF, _N_UACCESS_DEF) mevcut olmasına rağmen.
Makine dataları için erişim yetkileri sadece REDEF ile bir ACCESS dosyası üzerinden değiştirilebilir.
- Güvenlik kurulum programının işleme alınmasında /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF bunun için konfigüre edilerek azaltılan dil kapsamı nedeniyle izin verilmeyen bir talimat algılanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - INI-, GUD- veya Makro dosyalarını düzeltin
- Parça programını düzeltin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

15450 [Kanal %1:] Satır %2 çevrilen program kaydedilemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Aktarım modunda çevrilen bir program kayda alınamaz. Ardıl nedenlerden biri:
- Hafıza alanı eksikliği
- Ara kod satırı (uyumluluk) fazla büyük

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İşlem belleğinde yer açın ya da parça programını değiştirin (daha az karmaşıklık)

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

15460 [Kanal %1:] Satır %2 Kilitleme çevriminde yazılım hatası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Grupta programlanan adresler modal ile etkin, sentak belirleyici G fonksiyonu ile uyumlu değildir.
Örneğin:
N100 G01 ... I .. J.. K.. LF

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Görüntülenen grubu düzeltin; G fonksiyonlarını ve gruptaki adresleri birbirine atayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

15500	[Kanal %1:] Satır %2 Geçersiz kesişme alanı açısı
Parametre:	%1 = Kanal numarası %2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:	CSHEAR fonksiyonu izin verilmeyen bir koruyucu açı ile çağrılmıştır örn. Eksen vektörleri arasında açı toplamı 360 dereceyi aştığında
Reaksiyon:	Interpreter stop Bu kanalda NC start blokajı Arayüz sinyalleri atanır. Alarm Ekranı
Çözümü:	Makine /takım sisteminin geometrik koşulları doğrultusunda koruma açısını programlayın.
Program devamı:	RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15700	[Kanal %1:] Satır %2 İzin verilmeyen çevrim alarm numarası %3
Parametre:	%1 = Kanal numarası %2 = Grup numarası , etiket %3 = Alarm numarası döngüleri
Açıklama:	60 000 değerinden küçük veya 69 999 değerinden büyük bir döngüsel alarm numarasına sahip bir SETAL komutu programlandı.
Reaksiyon:	Interpreter stop Bu kanalda NC start blokajı Arayüz sinyalleri atanır. Alarm Ekranı
Çözümü:	SETAL talimatındaki alarm numarasını doğru alanda programlayın.
Program devamı:	RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15701	[Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Onaylanmayan döngü alarm numarası %4
Parametre:	%1 = Kanal numarası %2 = Blok numarası, satır numarası %3 = Synact ID %4 = Alarm numarası döngüleri
Açıklama:	60 000 değerinden küçük veya 69 999 değerinden büyük bir döngüsel alarm numarasına sahip bir SETAL komutu programlandı.
Reaksiyon:	Bu kanalda NC start blokajı Arayüz sinyalleri atanır. Alarm Ekranı Alarmda NC stop
Çözümü:	SETAL talimatındaki alarm numarasını doğru alanda programlayın.
Program devamı:	RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15800	[Kanal %1:] Satır %2 CONTPRON/CONTDCON için yanlış çıkış kullanımı
Parametre:	%1 = Kanal numarası %2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:	CONTPRON/CONDCON alanındaki start koşulları hatalı: - G40 aktif değil - SPLINE veya POLY aktif - Tanımsız çalışma tipi programlanmış - Aktarılan çalışma yönelgeleri tanımlanmamış - LUD tanımı yanlış alt program düzleminde - Çemberin aktarılan koordinatları

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15810 [Kanal %1:] Satır %2 CONTPRON/CONTDCON 'da yanlış Array boyutu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: CONTPRON/CONTDCON için belirlenen alanın sütun sayısı güncel programlama kılavuzuna denk değildir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

15900 [Kanal %1:] Satır %2 Ölçü probuna müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Kalan yol silme ile ölçüm
Parça programında MEAS komutu ile (Kalan yol silme ile ölçüm) izin verilmeyen bir ölçüm algılayıcısı programlandı. Şu ölçüm algılama numaralarına izin verilmektedir
0 ... Ölçüm algılayıcısı yok
1 ... Ölçüm algılayıcısı 1
2 ... Ölçüm algılayıcısı 2,
Ölçüm algılayıcısının gerçekten bağlı olup olmadığından bağımsız olarak.
Örneğin:
N10 MEAS=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000
Kalan yol silme ile ölçüm algılayıcısı 2
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: MEAS anahtar kelimesi = bir ölçüm numarası ile yukarıda belirtilen sınırlar dahilinde donatılmıştır. Ölçü mastarının Hardware bağlantısına denk olmalıdır
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

15950 [Kanal %1:] Satır %2 Konumlama hareket programlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Kalan yol silme ile ölçüm
Parça programında MEAS komutu ile (Kalan yol silme ile ölçüm) herhangi bir eksen veya bir işlem yolu programlanmamaktadır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını düzeltin ve ölçüm grubunu eksen adresi ya da işlem yolu ile tamamlayın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

15960 [Kanal %1:] Satır %2 Konumlama hareket programlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kalan yol silme olmadan ölçüm
Parça programında MEAW komutu ile (Kalan yol silme ile ölçüm) herhangi bir eksen veya bir işlem yolu programlanmamaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin ve ölçüm grubunu eksen adresi ya da işlem yolu ile tamamlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16000 [Kanal %1:] Satır %2 parçadan kaçma yönü için geçersiz değer

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: "Konturdan hızlı kaldırma" sırasında (anahtar kelime: LIFTAST) kaldırma düzeneği için bir kodlama değeri programlanmıştır (Anahtar kelime: ALF=), izin verilen alanın dışında yer alan (izin verilen değer alanı: 0 ila 8).
Aktif freze yarı çap düzeltmesi:
G41 alanında kod numaraları 2, 3 ve 4 ve
G42 alanında kod numaraları 6, 7 ve 8 kullanılamaz, zira kontur yönünü kodlayabilirsiniz.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: ALF altında kaldırma yönü=... izin verilen sınırlar dahilinde programlayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16005 [Kanal %1:] Satır %2 parçadan kaçma yolu için geçersiz değer

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Programlama hatalı: Kaldırma yolu değeri negatif olmamalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16010 [Kanal %1:] Satır %2 parçadan hızlı kaçmada işleme stop

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kesim rutini olmadan (ASUP) LIFTFAST programlandı. Kaldırma hareketinin uygulanmasının ardından kanal durdurulacaktır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kanalın durdurulmasının ardından, JOG'daki eksenlerin manüel olarak boşa çıkartılması ve programın sıfırlama (reset) ile iptal edilmesi gerekir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16015 [Kanal %1:] Satır %2 yanlık eksen işareti %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname

Açıklama: LIFTFAST eksenlerinde çeşitli koordinat sistemlerinden eksen tanımlayıcılı eksenler programlanır. Kaldırma hareketi artık net değildir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Bir koordinat sisteminin eksen tanımlayıcısını kullanın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16016 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 için geri dönüş pozisyonu programlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname

Açıklama: LIFTFAST alanında geri çekilme onayı ilgili eksen geri çekilme pozisyonu öne sürülmeden programlanmıştır. Kaldırma hareketi artık net değildir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili eksen için bir geri çekilme pozisyonu programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16017 [Kanal %1:] Eksen %2 Tanımlama %3, LIFTFAST bu ekseni görmez, güncel eksen geri çekiş kapasitesine sahip değil

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Eksen Mil
%3 = Tanımlama

Açıklama: LIFTFAST eksene uygulanamaz.
Alarm, MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 11 üzerinden batırılabilir.
Tanımlama (Parametre 3) bit kodlanmıştır ve alarmın mümkün olan nedenlerini gösterir:
0x01 Eksen başka bir kanalda
0x02 Eksen işmili modunda (örn. SPOS)
0x04 Eksen bir PLC ekseni
0x08 Eksen bir salınım ekseni
0x10 Eksen bir nötr eksen
0x20 Eksen bağlı bir Slave-Ekseni
0x40 Eksen statik senkronizasyonda
LIFTFAST alanında işleyen programlara genel bakış:
Eksen | Synact | LIFTFAST reaksiyonu

Yol | | STOP + LIFTFAST
POZ | | STOP + LIFTFAST
POz | Blok olarak | STOP + LIFTFAST
POZ | modal | STOP + LIFTFAST
POZ | stati. | RUN + SHOWALARM 16017
POSA | | STOP + LIFTFAST
MOV | satzw. | STOP + LIFTFAST
MOV | modal | STOP + LIFTFAST
MOV | stati. | RUN + SHOWALARM 16017
PLC | | RUN + SHOWALARM 16017
Pendel | | RUN + SHOWALARM 16017
SPOS | | STOP + SHOWALARM 16017
SPOS | blok olarak | STOP + SHOWALARM 16017
SPOS | modal | STOP + SHOWALRAM 16017
SPOS | stati. | RUN + SHOWALARM 16017
SPOSA | | STOP + SHOWALARM 16017

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: POLFMLIN ya da POLFMASK alanından ekseni çıkartın.
Alarm, MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 11 üzerinden bastırılır.
LIFTFAST zamanında LIFTFAST için bir eksen programlanmıştır, ancak eksen statüsü LIFTFAST a izin vermemektedir (örn. Salınım ekseni veya işmili) ya da eksen kanalda yer almamaktadır. LIFTFAST sadece geri çekişi hemen uyguayabilen eksener üzerinde uygulanmalıdır, POLFMASK ya da POLFMLIN bu doğrultuda adapte edilmelidir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16020 [Kanal %1:] Satır %2'de tekrar pozisyonlanamaz.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Programlama veya operatör işlemi doğru değil:
REPOS komutu aracılığıyla pozisyon değiştirme sadece asenkron bir alt program içinde yapılabilir (kesinti düzeni).
Örneğin ana program içinde veya bir döngünün içinde eğer REPOS komutu programlanmışsa, kısmi program yürütmesi 16020 alarmı ile iptal edilir.
Ayrıca, aşağıdaki durumlarda alarm çıktı olarak verilir:
- $AC_RETPOINT (pozisyon değiştirme noktası) erişimi bir ASUB (örn. ana program içinde) dışındadır
- Pozisyon değiştirilecek bir eksen, kesintiye uğrayan blokta senkron beslemeli osilasyonlu bir eksendi (OSCILL) ve şimdi osilasyonlu bir eksen olarak çapraz geçişe izin verilmeyen bir durumdadır. Yapılacaklar: WAITP ile pozisyon değiştirmeden önce, eksenin durumunu "nötr eksen" olarak değiştirin.
- Pozisyon değiştirilecek bir eksen, kesintiye uğrayan blokta bir osilasyonlu eksen için bir besleme ekseni idi; şimdi artık tek başına çapraz geçiş yapılamaz. Yapılacaklar: Pozisyon değiştirmeden önce, eksenin durumunu yeniden "POS ekseni" olarak değiştirin.
- Diş açma (G33, G34, G35, G335, G336) kesintiye uğrayan blokta aktifti.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını gerektiğinde değiştirin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16025 [Kanal %1:] Satır %2 eksen %3 aracılığıyla REPOS komutunda izinsiz eksen değişimi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen tanımlayıcı

Açıklama: REPOS komutu ile bu zamanda NÖTR konumunda bulunan bir eksen veya bir mil programlanır. REPOS komutu net bir GET uygulayamadığından bu
Eksenler/ miller yeniden pozisyonlandırılamaz. Parça programı işlemi bu nedenle iptal edilir

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: REPOS komutu öncesin yeniden pozisyonlandırılacak eksenler/miller GET komutu ile kanala düzenlenebilir.
Örnek:
GET(A) ; A eksenini kanala düzenleyin
REPOSL A ; Geometri eksenini ve A eksenini yeniden konumlandırın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16100 [Kanal %1:] Satır %2 Ayna %3 kanalda yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dizgi

Açıklama: Programlama hatalı:
işmili numarası bu kanalda tanınmıyor
Alarm bekleme süresi veya işmili fonksiyonu ile bağlantılı oluşabilir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Parça programını mil numarasının doğru olup olmadığı ya da programın doğru kanalda durup durmadığı açısından kontrol edin.
MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX MACHAX tüm makine eksenleri için programlanan mil numaralarından birinde söz konusu olup olmadığının kontrol edin. Bu makine eksen numarası kanal eksenlerinden birinde kanala özel makine verisi olarak MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED kayıtlı olmalıdır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16105 [Kanal %1:] Satır %2 Mil %3 atanamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dizgi

Açıklama: Programlama hatalı: Programlanan mil, mil numarası dönüştürücüsünden gerçek bir mili atamayacaktır. Alarm SD42800 $SC_SPIND_ASSIGN_TAB[] uygun olarak kullanılmadığında gündeme gelebilir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Ayar verilerini düzeltin veya parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16111 [Kanal %1:] Satır %2 İş mili %3 Programlanan bir devir sayısı yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = İşmili
Açıklama: Bir devir sayısı programı beklenir
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Devir sayısını S [Mil numarası]= ile programlayın
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16112 [Kanal %1:] Satır %2 Takip iş mili %3 İzin verilmeyen programlama

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = İşmili
Açıklama: VV kavraması senkronizasyon boşluğuna ardıl mil için ek hareket sadece M3, M4, M5 ve S.. ile programlanabilir. Pozisyon verilerinde elde edilen yollar hız bağlantısında öncelikle eksik konum ayarında güvenli korunamaz. Ölçülere sadık kalma veya yeniden oluşturabilirlik ana noktada olmadığında alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit27 = 1 makine verisi ile bastırılabilir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Senkron milini DV bağlantısını kullanın veya dönüş yönünü ve devir sayısını programlayın
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16120 [Kanal %1:] Satır %2 Takım hassas düzeltmede geçersiz içerik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Programlama hatalı: PUTFTOC komutunda 2. parametre hangi takım parametresinin değerinin düzeltilip düzeltilmeyeceği kontrol edilir (1 - 3 takım boyutları, 4 takım yarı çapı). Programlanan değer izin verilen alanın dışında.
Çevrimiçi takım çapı düzeltmesine izin verildiği sürece 1 - 4 değerlerine izin verilmektedir (bkz. Makine verisi MD20254$MC_ONLINE_CUTCOM_ENABLE), aksi takdirde 1 - 3 değerleri.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını değiştirin: Yarı çap için boy olarak 1 - 3 veya 4 onaylıdır.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16130 [Kanal %1:] Satır %2 FTOCON'da Komut müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: - Durum 1: Modal G fonksiyonu FTOCON olduğunda düzlem değişimine izin verilmemektedir: "Takım hassas düzeltmesi açık" aktif.
- Durum 2: Transformasyon seçimi sadece sıfır transformasyon veya transformasyon için eğri eksenlere, transmit veya tracyl için FTOCON aktif olduğunda izin verilmektedir.
- Durum 3: M06 ile takım değişimine izin verilmemektedir, FTOCON son takım değişiminden bu yana aktif olduğunda.
- Durum 4: Yönlendirilebilir takım taşıyıcısı aktif.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin: Takım düzeltmesini FTOCOF ile kaldırın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16140 [Kanal %1:] Satır %2 FTOCON müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Hassas takım düzeltmesi (FTOC) halihazırda aktif dönüşüm ile uyumlu değildir.
Bu aynı zamanda aktif takım taşıyıcı için de geçerlidir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin: Takım düzeltmesini FTOCOF ile kaldırın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16150 [Kanal %1:] Satır %2 PUTFTOCF'da geçersiz işmili numarası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: PUTFTOC veya PUTFTOCF alanında programlanan mil numarası mil numarası için izin verilen alanın dışında yer almaktadır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin. Programlanan mil numarası mevcut mu?

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16200 [Kanal %1:] Satır %2 Spline- ve Polinom interpolasyonu yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Çubuk ve polinom enterpolasyonu kumandanın temel sürümünde mevcut olmayan tamamlayıcılardır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Çubuk ve polinom enterpolasyonunu programlamayın veya bunun için öngürlen tamamlayıcı unsuru donatın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16300 [Kanal %1:] Satır %2 Sıfır konumlu payda polinomu parametre alanı içinde müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Programlanan set polinomu (PL [ ] ile = ... Yani geometri ekseni olamdan) tanımlı parametre alanı dahilinde bir sıfır noktası göstermektedir (PL = ...) Bu sayede sayacın ve set polinomunun onayı sonsuz ya da belirli değildir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Polinom grubunu polinom boyutu dahilinde set polinomunda herhangi bir sıfır hanesi gündeme gelmeeycek şekilde değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16400 [Kanal %1:] Satır %2 Pozisyonlama ekseni %3 Spline'a katılamaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: SPLINEPATH (n, AX1, AX2, ...) ile çubuk bağlantısına (n) atanan eksen POS veya POSA ile pozisyon ekseni olarak programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Poizyon eksenini çubuk bağlantısına yönelik düzenlemeyin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16410 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 Geometri eksen değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Güncel transformasyonda herhangi bir makine ekseninde görüntülenemeyecek bir geometri ekseni programlandı (muht. şu anda herhangi bir transformasyon aktif değildir).
Örneğin:
Transformasyon olmadan: Kutup koordinasyon sistemi X, Z, ve C ekseni ile
Transformasyon ile: Kartezyen koordinat sistemi X, Y ve Z ile, örn. TRANSMIT

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Transformasyon türünü TRAORI (n) ile devreye alın veya transformasyon bağlantısında yer almayan geometri eksenini programlamayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16420 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 birçok kez programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir ekseni birden fazla programına izin verilmemektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Çoklu programlanan eksen adreslerini silin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16430 [Kanal %1:] Satır %2 Geometrik ekseni %3 dönen koordinat sisteminde eksen pozisyonuna gidemez

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Dönük koordinat sisteminde bir geometrik ekseninin işlemi pozisyon ekseni olarak (dönük koordinat sisteminde eksen vektörü boyunca) biden fazla makine ekseninin işlemi anlamına gelmektedir. Ancak bu eksen enterpolasyonu alanında yol enterpolasyonu doğrultusunda çalışan pozisyon eksen konseptine uygun değildir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Geometri eksenlerini sadece rotasyon kapalı konumdayken pozisyonlandırma ekseni olarak işleme alın.
Rotasyonu kapatın:
Anahtar kelime ROT diğer eksen ve açı bilgisi olmadan
Örnek: N100 ROT

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16440 [Kanal %1:] Satır %2 Olmayan bir eksen için Rotasyon programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Mevcut olmayan bir geometri eksenini çeviren bir rotasyon programlanır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16500 [Kanal %1:] Satır %2 Pah veya yuvarlatma negatif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Negatif bir faz veya bir ovallik anahtar kelimeleri CHF= ..., RND=... veya RNDM=...altında programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Fazlar, yuvarlak alanlar ve modal yuvarlaklıklar için değerleri sadece pozitif değerler ile programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16510 [Kanal %1:] Satır %2: Çap programlaması için çap ekseni mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Herhangi bir plan ekseni çap programı ile aplike edilmemesine rağmen çap programı seçildi.
Plan eksenleri MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF ya da MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK ile çap programlaması için Bit2 olarak aplike edilebilir.
Çap programlaması etkinleştirilebilir:
- G grubunun DIAMON ya da DIAM90 temel ayarı 29 yüksek devirde
- DIAMON ya da DIAM90 programlaması
- DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ya da DAC, DIC, RAC, RIC programlaması

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
DIAMON/DIAM90 programlanmasında MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF üzxerinden bir plan ekseni projelendirilmelidir.
DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ya da DAC, DIC, RAC, RIC programlanmasında AX ekseni MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK üzerinden Bit2 alanında projelendirilen plan ekseni çap programlaması için mevcut olmalıdır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16600 [Kanal %1:] Satır %2 Ayna %3 Şanzıman değiştirme imkanı yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ayna numarası

Açıklama: Programlanan devir sayısı takılan vites kademesi devir sayısı alanının dışında yer almaktadır. Programlanan devir sayısının uygulanması için şanzıman kademesi değiştirilmelidir. Otomatik şanzıman kademesi değişimini (M40 aktif) uygulayabilmek için mil devir kumanda modunda bulunmalıdır.
>Alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK alanına Bit 30 (0x40000000) atandıktan sonra bildirilmez. Fonksiyon bundan etkilenmemektedir

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Devir kumanda moduna geçiş M3, M4 veya M5 programlaması sayesinde gerçekleşir. M fonksiyonları S-kelime ile birlikte aynı gruba yazılabilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16605 [Kanal %1:] Set %3 İşmili %2 Vites değiştirme %4'te mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ayna numarası
%4 = Dişli kademesi

Açıklama: Mil için dişli kademesi değişimi mümkün değildir:
- Diş kesiciler (G33, G34, G35) etkin olduğunda
- Mil iletken veya takip mili olarak bir bağlantıda etkindir
- Mil konumlandırıldığında

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Dişli kademesi ilgili işlem adımı öncesinde devreye alınmalıdır.
Buna rağmen gerekli olduğunda dişli kademesini yukarıda belirtilen fonksiyonlardan birine değiştirin, bu işlemin ardından dişli kademesi değişiminin zamanı için bu fonksiyon devre dışı bırakılmalıdır. Dişli kesicinin seçim iptali G1 ile gerçekleşir, senkron mil bağlantısı COUPOF ile devre dışı bırakılır, mil pozisyonlandırma modundan M3, M4 veya M5 ile çıkılır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16670 [Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 CP modülü azami sayısı (%4) aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = azami Cp modülü sayısı

Açıklama: MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES içersinde gösterilen genel bağbağlantılardan daha fazlası etkinleştirilmeye çalışılır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Tanımlı ya da etkin bağlantıların sayısını düşürün ya da MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES içersinde gösterilen bağlantı modüllerinin sayısını yükseltin.
Gerektiğinde genel bağlantının diğer bir opsiyon kademesine başvurun.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16671 [Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 CP modülü azami sayısı (%4) aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = azami Cp modülü sayısı

Açıklama: MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES içersinde gösterilen genel bağbağlantılardan daha fazlası etkinleştirilmeye çalışılır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Tanımlı ya da etkin bağlantıların sayısını düşürün ya da MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES içersinde gösterilen bağlantı modüllerinin sayısını yükseltin.
Gerektiğinde genel bağlantının diğer bir opsiyon kademesine başvurun.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16672 [Kanal %1:] Satır %2 ana eksen/işmili %3 CP ana değerlerinin azami sayısı (%4) aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = azami Cp aktarım değeri sayısı

Açıklama: MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD içersinde gösterilen genel kavramaların aktarım değerlerinden daha fazla aktarım değer etkinleştirilmeye çalışılır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Tanımlanan ya da etkin aktarım değerlerinin sayısını düşürün ya da MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD içersinde gösterilen genel bağlantı aktarım değerlerinin toplam sayısını arttırın.
Gerektiğinde genel bağlantının diğer bir opsiyon kademesine başvurun.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16673 [Kanal %1:] Satır %2 ana eksen/işmili %3 CP ana değerlerinin azami sayısı (%4) aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = azami Cp aktarım değeri sayısı

Açıklama: MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD içersinde gösterilen genel kavramaların aktarım değerlerinden daha fazla aktarım değer etkinleştirilmeye çalışılır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Tanımlanan ya da etkin aktarım değerlerinin sayısını düşürün ya da MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD içersinde gösterilen genel bağlantı aktarım değerlerinin toplam sayısını arttırın.
Gerektiğinde genel bağlantının diğer bir opsiyon kademesine başvurun.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16674 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Ardıl eksen/Mil %4 Maksimum CP-Modül sayısı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES içersinde gösterilen genel bağbağlantılardan daha fazlası etkinleştirilmeye çalışılır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Tanımlı ya da etkin bağlantıların sayısını düşürün ya da MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES içersinde gösterilen bağlantı modüllerinin sayısını yükseltin.
Gerektiğinde genel bağlantının diğer bir opsiyon kademesine başvurun.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16675 [Kanal %1:] Blok %2 Ardıl eksen/spindle %3 Bağlantı modülü kanalda %4 tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen/mil
%4 = Kanal numarası

Açıklama: CP bağlantısını bu takip eksenine/işmiline başka bir kanalda bir bağlantı tanımlanmış ya da etkinleştirilmiş olmasına rağmen tanımlama ya da etkinleştirme denenir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin: CP-Bağlantı modülü (aynı takip eksenine/işmiline) birden fazla kanala aynı anda tanımlanmamış olmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16676 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 İletken eksen/Mil %4 Maksimum CP-iletken değer sayısı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD içersinde gösterilen genel kavramaların aktarım değerlerinden daha fazla aktarım değer etkinleştirilmeye çalışılır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Tanımlanan ya da etkin aktarım değerlerinin sayısını düşürün ya da MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD içersinde gösterilen genel bağlantı aktarım değerlerinin toplam sayısını arttırın.
Gerektiğinde genel bağlantının diğer bir opsiyon kademesine başvurun.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16677 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Bağlantı modülü kanalda %4 tanımlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Kanal numarası

Açıklama: CP bağlantısını bu takip eksenine/işmiline başka bir kanalda bir bağlantı tanımlanmış ya da etkinleştirilmiş olmasına rağmen tanımlama ya da etkinleştirme denenir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin: CP-Bağlantı modülü (aynı takip eksenine/işmiline) birden fazla kanala aynı anda tanımlanmamış olmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16678 [Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 durum %4 geçersiz hareket talimatı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = Durum

Açıklama: Genel bağlantının güncel durumu diğer eksende/mildeki
ek çalışma hareketi için onaylanmamaktadır.
Örnek: CPOF=X G0 X100 onaylanmamıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.
Diğer eksendeki/mildeki bir hareket CPFPOS CPON ya da CPOF ile programlanabilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16679 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkron aksiyon: %3 Slave işmili / eksen %4 mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Slave İşmili / eksenin mevcut olmayacağı bir kaplin devreye alınmış veya kapatılmıştır. Muhtemel nedenler:
- İşmili/eksen kanalda etkindir.
- İşmili/eksen başka bir kanalda etkindir.
- Mil/Eksen PLC tarafından kumanda edilmiştir ve henüz enable olmamıştır.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Slave işmili/eksen işmili/eksen değişimi ile enable edildi veya PLC tarafından enable edildi.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16680 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %4 talimat %3 bir defadan fazla programlandı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = CP açıklaması
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Mevcut açıklamalar aynı diğer eksen/mil için satırda bir genel bağlantı olarak çoklu şekilde programlanır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16681 **[Kanal %1:] Satır %2 Ardıl eksen/işmili %3 CPFPOS izin verilmiyor (Nedeni %4)**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = Neden

Açıklama: CPFPOS bir takip ekseni/işmili için bir generik bağlantı için güncel durumda belirtilmemelidir. Bunun nedenleri:
- Neden 1: Bağlantı komple kapatılmaz, en az bir iletken eksen/işmili bağlantıda aktif kalır..

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Belirtilen nedenler için aşağıdaki sorun giderme önlemleri mevcuttur:
- Neden 1: Bağlantının kapatılması sırasında CPFPOS saedce komple kapalı olduğunda belirtin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16682 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 talimat %4 olanaklı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = CP açıklaması

Açıklama: Mevcut açıklamalar bir genel bağlantıda bulunan diğer eksen/mil için eş zamanlı olarak bir satırda yer alamaz.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16684 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 talimat %4 ayrı olarak olanaklı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = CP açıklamaları

Açıklama: Mevcut açıklamalar bir genel bağlantıda bulunan diğer eksen/mil için sadece toplam olarak bir satırda yer albilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16685 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 talimat %4 ayrı olarak olanaklı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = CP açıklamaları

Açıklama: Mevcut açıklamalar bir genel bağlantıda bulunan diğer eksen/mil için sadece toplam olarak bir satırda yer albilir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16686 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 bağlantı/talimat %4 olanaklı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = CP açıklamaları

Açıklama: Genel bağlantının mevcut tipi için mevcut açıklamaya onay verilmez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16687 **[Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Bağlantı tipi/ Talimat %4 mümkün değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Bağlantı tipi

Açıklama: Genel bağlantının mevcut tipi için mevcut açıklamaya onay verilmez.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16690 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 referans sistem %4 değişikliği olanaklı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = Gizleme sistemi

Açıklama: Etkin bir genel bağlantıda gizleme sisteminin değişimi denenecektir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.
Bağlantıyı sonlandırın ve istenilen gizleme sistemini yeniden etkinleştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16692 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 satırdaki azami bağlantı sayısı (%4) aşıldı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = azami bağlantı sayısı

Açıklama: Satırdaki genel bağlantıların azamı sayısı aşıldı

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.
Satırda programlanan genel bağlatı sayılarını düşürün.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16694 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 durum/talimat %4 olanaklı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = Durum, açıklama

Açıklama: Genel bağlantıların güncel durumunda mevcut açıklamaya onay verilmez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16695 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 durum/talimat %4 olanaklı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = Durum, açıklama

Açıklama: Genel bağlantıların güncel durumunda mevcut açıklamaya onay verilmez.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16696 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 bağlantı tanımlanmadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Tanımlı olmayan bir bağlantı için bir açıklamanın getirilmesi gerekir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.
Açıklama öncesinde bağlantıyı tanımlayın ve gerektiğinde etkinleştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16697 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 bağlantı tanımlanmadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Tanımlı olmayan bir bağlantı için bir açıklamanın getirilmesi gerekir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.
Açıklama öncesinde bağlantıyı tanımlayın ve gerektiğinde etkinleştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16698 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki eksen/işmili %3 ana eksen/işmili %4 tanımlanmadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bağlantının tanımlı olmayan iletken ekseninde/milinde bir açıklamanın yapılması gerekir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.
Açıklama öncesinde iletken ekseni/mili tanımlayın ve gerektiğinde etkinleştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16699 **[Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 İletken eksen/mil %4 tanımlanmadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksenname

Açıklama: Bağlantının tanımlı olmayan iletken ekseninde/milinde bir açıklamanın yapılması gerekir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.
Açıklama öncesinde iletken ekseni/mili tanımlayın ve gerektiğinde etkinleştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16700 **[Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3'de yanlış ilerleme tipi**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir dişli kesme fonksiyonunda ön besleme izin verilmeyen bir birimde programlanmıştır.,
G33 (Sabit artış dişlisi) ve ön besleme G94 veya G95 ile programlanmıştır.
G33 (sabit artış dişlisi) aktiftir (kendinden tutuculu) ve G63 ek olarak takip eden grupta programlanmaktadır -> Konflikt durumu! (G63,1. grupta 2., G33, G331 ve G332 alanında yer almaktadır).
G331 veya G332 (Dengeleme dolgusu olmadan dişli delme) ve ön besleme G94 ile programlanmadı.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Sadece G94 veya G95 ön besleme türünü dişli kesme fonksiyonlarında kullanın.
G33 sonrası ve G63 öncesi dişli kesme fonksiyonunu G01 ile seçin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16701 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Ardıl eksen/mil %4 Bağlantı tanımlanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Tanımlı olmayan bir bağlantı için bir açıklamanın getirilmesi gerekir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Açıklama öncesinde bağlantıyı tanımlayın ve gerektiğinde etkinleştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16715 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3'de ayna durma halinde değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ayna numarası
Açıklama: Kullanılan fonksiyonda (G74, referans noktası hareketi, enterpolasyon döndürme) iş milinin hareketsiz durması gerekir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programında hatalı grup önesinde M5 veya SPOS/SPOSA programlayın
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16720 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3'de Hatve Sıfır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: G33 ile dişli grubunda (sabit artımlı dişli) veya G331 (dengeleme dolgusu olmadan dişli delme) herhangi bir artım programlanmamıştır
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Dişli artışı belirtilen geometri ekseni için ilgili enterpolasyon parametrelerinde programlanmalıdır.
X -> I
Y -> J
Z -> K
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16730 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3'de yanlış parametre

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: G33 alanında (sabit artışlı dişli kesme) artış parametresi hız belirleyici eksene düzenlenmemiştir.
Boylamasına ve düz dişlilerde dişli artışı belirtilen geometri ekseni için ilgili enterpolasyon parametresi altında programlanmaktadır.
X -> I
Y -> J
Z -> K
Konik dişlilerde I, J, K adresi en büyük yola sahip eksene göre yönlenmektedir (Diş boyu). Diğer eksen için 2. bir artış belirtilmemektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Huz belirleyici eksenin artım parametresini düzenleyin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16735 [Kanal %1:] Grup %2 Yanlış geometri parametreleri (Hata %3)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hata nitelikleri

Açıklama: G335/G336'da (konveks diş kesimi) hatve parametresi hız belirleyen bir eksene eşleştirilemedi. Hata numarası tam olarak nedenini nitelemektedir:
Hata 1: Hatve parametresi son noktaya veya programlanmış daire düzlemine uymuyor.
Hata 2: 90 dereceden büyük bir dairesel yörünge açısı programlandı.
Hata 3: Dairesel yörünge helezonik (heliks) bir parçaya sahip.
Hata 4: Dairesel yörünge programlamada açıları 45/135/225/315 derece kesmektedir.
Hata 5: Dairesel yörünge adım hesaplamasına göre açıları 45/135/225/315 derece kesmektedir.
Hata 6: Eğim bu eksen için en uzun hareket yoluyla programlanmadı.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Çember programlamasını kontrol edin veya
- Hatve paramatresini, en uzun hareket yoluna sahip eksene eşleştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16736 [Kanal %1:] Satır %2 içinde: Programlanan dişli bloğu, dinamik limit değerlerine uyulması için çok kısa %3, gerekli olan %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Programlanmış dişli bloğundan alınabilecek düzleştirme uzunluğu
%4 = Limit değerlerine uygun dinamik ayar için gereken düzeltme uzunluğu

Açıklama: Programlama aracılığıyla, bir dişli elemanından diğerine dinamik bir ayar talep ediliyorsa, yol uzunluğunun dinamik limit değerlerine uyulması için yeterince uzun olup olmadığı kontrol edilir. Programlanan yol uzunluğunun sadece bir kısmı bu düzleştirme için kullanılabilir, çünkü talep edilen dişli geometrisi (dişli eğimi, iş mili hızı) için dişli bloğunun programlanan hedef hızına ulaşılmalı ve çıkılmalıdır. Gerekli dişli geometrisine yönelik dinamik ayar için dinamik limit değerlerinin aşılacağı varsayılmalıdır.
Alarm sadece MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 üzerinden bit 25 aracılığıyla bastırılmadığında ortaya çıkar.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: 1. Parça programını değiştirin ve dişli bloğunun yol uzunluğunu %2 uzatın.
Yolun uzaması sonucunda, özellikle iç dişliler için, çarpışma tehlikesi ortaya çıkar. Bunun kontrol edilmesi gerekir.
2. DITRB = -1 ile dişli bloğunun düzeltme uzunluğunu arttırın.
3. MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 25'i ayarlayın.
4. Ayar verilerini SD42010 $SC_THREAD_RAMP_DISP [2] = 0 ayarlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16740 [Kanal %1:] Satır %2 Geometri eksen programlaması yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dişli kesme sırasında (G33) veya dengeleme dolgusu olmadan dişli delme sırasında (G331, G332) herhangi bir geometri ekseni programlanmamıştır. Ancak enterpolasyon parametresi belirtildiğinde geometri ekseni zorunlu olarak gereklidir.
Örnek:
N100 G33 Z400 K2 ; Dişli artışı 2 mm, Dişli sonu Z=400 mm
N200 SPOS=0 ; Eksen tahrikindeki mili kontrol edin
N201 G90 G331 Z-50 K-2 ; Dişli deliği Z=-50, soldan hareket
N202 G332 Z5 ; Geri çekme, Yön değişimi otomatik
N203 S500 M03 ; Mil tekrar mil modunda

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Geometri eksenini ve ilgili enterpolasyon parametresini belirtin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16746 [Kanal %1:] Satır %2 işmili %3 seçilen dişli kutusu düzeyi %4 kurulmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ayna numarası
%4 = Dişli kademesi

Açıklama: İlk şanzıman kademesi ver grubu aktiftir. Talep edilen şanzıman kademesi 1. şanzıman kademe ver grubunda düzenlenmemiştir. Düzenlenen şanzıman kademelerinin sayısı makine verilerinde MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS gösterilmiştir.
Alarmın ayarlanan 3 şanzıman kademeleri ile (MD 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3) gündeme gelme örnekleri:
* ... M44 veya M45 ilgili mil için programlanır
* ... M70 programlanır ve 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE makine tarihi 3'den büyüktür.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programı değiştirme: Sadece MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS makine tarihine göre ayarlanan onaylı şanzıman kademeleri kaydedilebilir.
M70 projelendirme (MD 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) ile MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS sınırlandırma.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16747 [Kanal %1:] Satır %2 işmili %3 eklenen dişli kutusu düzeyi %4 diş hatvesi için kurulmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ayna numarası
%4 = Dişli kademesi

Açıklama: G331 ile ikinci şanzıman kademe veri grubu dişli delmek üzere etkinleştirilir.
İkinci güncel şanzıman kademesi bu şanzıman kademe veri grubunda düzenlenmemiştir. Düzenlenen şanzıman kademelerinin sayısı makine verilerinde MD35092 $MA_NUM_GEAR_STEPS2 kayıtlıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Şanzıman deliği üzerinde çalışma yapmadan önce uygun şanzıman kademesinin otomatik olarak ayarlanması süreci:
- Mil devri (S) bir G331 grubunda eksen hareketleri olmadan şanzıman deliği üzerinde çalışma öncesinde programlanmalıdır (örn. G331 S1000)
* mil için M40'ı etkinleştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16748 [Kanal %1:] Satır %2 işmili %3 dişli kutusu düzeyi %4 bekleniyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ayna numarası
%4 = Dişli kademesi

Açıklama: G331 ile şanzıman delikleri için ikinci şanzıman kademesi veri grubu etkinleştirilir.
Güncel süreç satırında master milinin programlanan devri (S) etkin şanzıman kademesi devir alanında bulunamamaktadır.
Süreç gruplarında herhangi bir şanzıman kademesi değişikliği mümkün değildir. Devire uyan şanzıman kademesinin süreç grubundan önce değiştirilmesi gerekir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Şanzıman deliği üzerinde çalışma yapmadan önce uygun şanzıman kademesinin otomatik olarak ayarlanması süreci:
- Mil devri (S) bir G331 grubunda eksen hareketleri olmadan şanzıman deliği üzerinde çalışma öncesinde programlanmalıdır (örn. G331 S1000)
* mil için M40'ı etkinleştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16750 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3'de SPCON programlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Programlanan fonksiyon için (yuvarlak eksen, pozisyonlandırma ekseni) mil konum ayarında bulunmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Milin konum ayarını SPCON ile önde giden grupta programlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16751 [Kanal %1:] Satır %2 İş mili/Eksen %3 SPCOF yürütülemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Programlanan fonksiyon için mil kumanda modunda yer almalıdır. Pozisyonlandırma veya tahrik modunda konum ayarı iptal edilemez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Önde giden grupta mili kumanda moduna yönlendirin. Bu ilgili mil için M3, M4 veya M5 üzerinden gerçekleşebilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16757 [Kanal %1:] Satır %2 sonraki işmili %3 için ana işmili/eksen olarak bir bağlantı önceden mevcut

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ardıl mil numarası

Açıklama: Ardıl milin/eksenin bir diğer kavramada iletken mil/ eksen olarak aktif olduğu bir bağlantı devreye alınmıştır. Zincirleme bağlantılar işleme alınamaz

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programında, sonraki iş milinin/eksenin başka bir bağlantıda önceden kılavuz iş mili/eksen olarak aktif olup olmadığı kontrol edilmelidir

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16758 [Kanal %1:] Satır %2 ana işmili %3 için sonraki işmili/eksen olarak bir bağlantı önceden mevcut

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = İletken mil numarası

Açıklama: İletken milin/eksenin bir diğer kavramada ardıl mil/ eksen olarak aktif olduğu bir bağlantı devreye alınmıştır. Zincirleme bağlantılar işleme alınamaz

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programında, kılavuz iş milinin/eksenin önceden başka bir bağlantıda sonraki iş mili/ekseni olarak aktif olup olmadığı kontrol edilmelidir

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16760 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3'de S-Değeri eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Dengeleme dolgusu olmadan dişli deliminde (G331 veya G332) mil devri eksiktir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: S adresi altında mil devri [Tur/dak] programlayın (Eksen tahrikine rağmen); Dönüş yönü mil artışı ön işaretinden oluşmaktadır:
- pozitif diş artışı: Dönüş yönü M03 gibi
- negatif diş artışı: Dönüş yönü M04 gibi.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16761 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen/Ayna %3 Kanalda programlanamaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Programlama hatalı: Eksen/Mil karşıt olarak kanalda programlanamaz. Alarm sadece eksen/mil bir kanaldan veya PLC tarafından kullanıldığında gündeme gelebilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını değiştirin. "GET()" kullanın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16762 [Kanal %1:] Satır %2 Ayna %3 Diş açma fonksiyonu aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ayna numarası
Açıklama: Programlama hatalı: Spindle fonksiyonu şu anda uygulanamaz. Alarm, spindle (ana spindle) enterpolasyon yapıda eksenler ile bağlı olduğunda gündeme gelir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını değiştirin. Dişli kesimini veya delme işleminin seçimini kaldırın
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16763 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 Programlanan devirsayısı geçersiz (Sıfır veya negatif)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: sıfır değerine sahip veya negatif değer içeren bir devir (S değeri) programlanır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Devir sayısını (S-değerini) pozitif bir değerle programlayın. Kullanım durumuna bağlı olarak sıfır değeri kabul edilebilir, örn. G25 S0.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16765 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Ardıl mil / eksen eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
Açıklama: Ardıl mil/ eksen ile bir parça programı yazılmamıştır.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16766 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Dizin okunamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
Açıklama: Oluşturulabilir bi dizginin yazılmadığı bir bağlantı devreye alınmıştır (örn. grup değişim süreci)

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16767 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 İletken mil / eksen eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
Açıklama: İletken mil/ eksen olarak parça programında herhangi bir parça programlanmamıştır.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16769 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Eksen için çok fazla bağlantı %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Belirtilen eksen/mil için onaylanandan daha fazla iletken eksen/ mil tanımlandı.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını düzeltin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16770 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 Ölçüm sistemi bulunamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Konum ayarına ihtiyaç duyan şu mil fonksiyonları programlanmıştır:
SPCON,
SPOS, SPOSA,
COUPON,
G331/G332.
Konum ayarı için en az bir ölçüm sistemi gereklidir.
MD30200 $MA_NUM_ENCS doğrultusunda programlanan mil herhangi bir ölçüm sistemine sahip değildir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. Bir ölçüm sistemini ardıl olarak donatın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16771 [Kanal %1:] Blok %3 Ardıl eksen %2 Üst üste binen hareket onaylanmıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirtilen eksen için hiçbir şanzıman senkronizasyonu ve hiçbir üst üste binen hareket uygulanamaz, çünkü VDI arabirim onaylı durumda değil. Bu alarm MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit17 = 1 ile veya CP programlamasında CPMALARM[FAx] Bit11 = 1 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: NC/PLC arayüz sinyali DB380x DBX5002.4 (Ardıl eksen bindirme onayı) atayın.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

16772 [Kanal %1:] Satır %2 eksen %3 sonraki eksen, bağlantı açılıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen Mil

Açıklama: Eksen ardıl eksen olarak bir bağlantıda aktif REF işletim türünde bağlantı açıktır Alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit29 = 1 ya da CP-programlaması sırasında CPMALARM[FAx] Bit0 = 1 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Kavrama REF işletim türünden ayrılma ile kapatılır

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

16773 [Kanal %1:] Eksen %2 sonraki eksendir. %3 ve %4 ana eksenlerinin eksen/işmili blokajları farklıdır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen Mil
%3 = Eksen Mil
%4 = Eksen, mil

Açıklama: Eksen ardıl eksen olarak bir bağlantıda aktif İletken eksenler eksen/mil ekseni bazında farklı konumlara sahiptir. Alarm MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit0 =1 ya da CP-programlaması sırasında CPMALARM[FAx] Bit1 = 1 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Tüm iletken eksenleri eksen/mil blokajı aynı konuma ayarlayın.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

16774 [Kanal %1:] Sonraki eksen/işmili %2 için senkronizasyon iptal edildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Belirtilen eksen için senkronizasyon süreci (EGONSYN, EGONSYNE veya COUP) iptal edilmiştir.
Senkronizasyon sürecinin iptali için çeşitli nedenler mevcuttur.
- SIFIRLA
- Program sonu
- Eksen ardıl çalışma konumuna geçer
- Bir alarm nedeniyle hızlı durma

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Senkronizasyon süreci iptali tolere edilebilir ya da bilinçli seçildiyse, Alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit31 = 1 ya da CP-programlamasında CPMALARM[FAx] Bit2 = 1ile bastırılabilir.
Sadece elektronik şanzımanda EG:
Senkronizasyon süreci iptal edilmediği takdirde bu grup değişim kriteri sayesinde EGONSYN veya EGONSYNE alanında FINE konumuna erişilebilir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16775 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Eksen %4 Ölçüm sistemi mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Konum ayarına ihtiyaç duyan şu mil fonksiyonları programlanmıştır:
SPCON,
SPOS, SPOSA,
COUPON,
G331/G332.
Konum ayarı için en az bir ölçüm sistemi gereklidir.
MD30200 $MA_NUM_ENCS doğrultusunda programlanan mil herhangi bir ölçüm sistemine sahip değildir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. Bir ölçüm sistemini ardıl olarak donatın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16778 [Kanal %1:] Satır %2 bağlantı: master eksen %4 ve klavuz eksen %3 te döngü kuplajına izin yok.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Diğer bağlantıların halka bağlantısı olmadan oluştuğu dikkate alınarak bir bağlantı devreye alınmıştır. Bu belirgin olarak hesaplanamaz

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Kavramayı MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1 alanında yapılandırın veya NC parça programını düzeltin .

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16779 [Kanal %1:] Satır %2 Bağlantı: Eksen %3 için çok sayıda bağlantı, aktif master eksen %4 bak

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Belirtilen mil / eksen için iizn verilenden fazla iletken eksen/mil tanımlanmıştır. Son parametre olarak bir iletken eksen/iletken obje belirtilir, buna belirtilen eksen/mil bağlanmıştır.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını düzeltin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16780 [Kanal %1:] Satır %2 Dizi işmili/-eksen eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Ardıl mil/ eksen ile bir parça programı yazılmamıştır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16781 [Kanal %1:] Satır %2 Kılavuz ayna/-eksen eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İletken mil/ eksen olarak parça programında herhangi bir parça programlanmamıştır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16782 [Kanal %1:] Satır %2 Dizi işmili/-eksen %3 mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Takip eden milin/ eksenin karşılıklı olarak mevcut olmadığı bir bağlantı devreye alınacaktır. Olası nedenler:
- Mil / eksen diğer kanalda aktiftir.
- Mil / eksen PLC tarafından kumanda edilir ve henüz onaylanmamıştır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. İletken mili/ekseni mil/eksen değişimi ile ilgili kanala getirin veya PLC tarafından onaylayın
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16783 [Kanal %1:] Satır %2 Kılavuz ayna/-eksen %3 mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: İletken milin/ eksenin karşılıklı olarak mevcut olmadığı bir bağlantı devreye alınacaktır. Olası nedenler:
- Set değeri bağlantısı seçili ve Mil / eksen diğer kanalda aktiftir.
- Mil / eksen PLC tarafından kumanda edilir ve henüz onaylanmamıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. İletken mili/ekseni mil/eksen değişimi ile ilgili kanala getirin veya PLC tarafından onaylayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16785 [Kanal %1:] Satır %2 Özdeş Aynalar/Eksenler %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir bağlantı devreye alındı, bunda ardıl mil/eksen iletken mil/eksen ile benzerdir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
- Bağlantıyı MD doğrultusunda projelendirin MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1
- veya parça programını düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16787 [Kanal %1:] Satır %2 Bağlantı parametresi değiştirilemez

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirtilen bağlantı için yazma koruması mevcuttur. Bu nedenle bağlantı parametreleri değiştirilemezdir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
- Yazma emniyetini kaldırın (bakınız MD21340 $MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1)
- veya parka programını düzeltin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16788 [Kanal %1:] Satır %2 Halka bağlantısı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Diğer bağlantıların halka bağlantısı olmadan oluştuğu dikkate alınarak bir bağlantı devreye alınmıştır. Bu belirgin olarak hesaplanamaz

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
- Bağlantıyı MD doğrultusunda projelendirin MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1
- veya parça programını düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16790 [Kanal %1:] Satır %2 Parametre sıfır veya eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Öncelikli parametrenin sıfır olarak belirtildiği veya yazılmadığı bir bağlantı devreye alınmıştır (örn. Aktarım oranına tanımlayıcı, ardıl eksen değil)
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
- Bağlantıyı SD42300 $SC_COUPLE_RATIO_1 doğrultusunda projelendirin
- veya parça programını düzeltin
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16791 [Kanal %1:] Satır %2 Parametre önemsiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Öncelikli olmayan bir parametrenin yazıldığı bir bağlantı devreye alınmıştır (örn. ELG parametresi)
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16792 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen/İşmili %3 için çoklu bağlantı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Belirtilen eksen/mil için izinv erilenden fazla iletken eksen/mil tanımlanmıştır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16793 [Kanal %1:] Satır %2 bağlantıdan dolayı Eksen %3'den transformasyon değiştirilemez

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Belirtilen eksende ardıl eksen transformasyon bağlantısındadır. Devreye alınan bağlantıda transformasyon değiştirilemez
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını düzeltin. Bu eksenin transformasyon değişimi öncesindeki bağlantıları kapatın veya transformasyonu değiştirmeyin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16794 [Kanal %1:] Satır %2 bağlantıdan dolayı Eksen/Ayna %3'den referans noktası hareketi olmaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Belirtilen eksen bir (Gantry) ardıl eksenidir ve bu nedenle referans noktası olarak hareket edemez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin Bu eksenin bağlantı(larını) referans noktası hareketi öncesi kapatın veya referanslandırmayın. Gantry ardıl ekseninde özel referanslandırma uygulanamaz

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16795 [Kanal %1:] Satır %2 String yorumlanamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Oluşturulabilir bi dizginin yazılmadığı bir bağlantı devreye alınmıştır (örn. grup değişim süreci)

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16796 [Kanal %1:] Satır %2 Bağlantı tanımlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Parametresi ne programlanabilen ne de projelendirilebilen bir bağlantı devreye alınamaz.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
MD veya NC parça programını düzeltin; Bağlantıyı COUPDEF ile programlayın veya MD aracılığıyla projelendirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16797 [Kanal %1:] Satır %2 Bağlantı aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bağlantının aktif olacağı bir operasyon uygulanması gerektiğinde örn. COUPDEL veya TANGDEL aktif bağlantılarda kullanılmamalıdır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-Parça programını düzeltin; COUPOF veya TANGOF ile bağlantıyı kaldırın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16800 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 için yürütme komutu DC/CDC müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Anahtar kelime DC (Direct Coordinate) sadece döner eksenler için kullanılabilirdir. Programlanan mutlak pozisyonun en kısa yoldan hareketine etki etmektedir.
Örnek:
N100 C=DC(315

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Görüntülenen NC grubunda anahtar kelime DC, AC bilgisi ile (Mutlak koordinat) değiştirilmelidir.
Alarm göstergesi hatalı bir eksen tanımını baz alıyorsa eksen eksene özel MD30300 $MA_IS_ROT_AX ile bir döner eksen olarak açıklanabilir.
Denk makine verileri:
MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO
MD30320 $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16810 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 için yürütme komutu ACP müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Anahtar kelimesini ACP (Absolute Coordinate Positive) sadece "Modül eksenlerine" izin verilmektedir. Programlanan mutlak pozisyonun hareketinde belirtilen yöne etki etmektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Görüntülenen NC grubunda anahtar kelime ACP, AC bilgisi ile (Mutlak koordinat) değiştirilmelidir.
Alarm göstergesi hatalı bir eksen tanımını baz alıyorsa eksen eksene özel MD30300 $MA_IS_ROT_AX ve MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO ile bir döner eksen olarak açıklanabilir.
Denk makine verileri:
MD30320 $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16820 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 için yürütme komutu ACN müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Anahtar kelimesini ACP (Absolute Coordinate Positive) sadece "Modül eksenlerine" izin verilmektedir. Programlanan mutlak pozisyonun hareketinde belirtilen yöne etki etmektedir..

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Görüntülenen NC grubunda anahtar kelime ACN, AC bilgisi ile (Mutlak koordinat) değiştirilmelidir.
Alarm göstergesi hatalı bir eksen tanımını baz alıyorsa eksen eksene özel MD30300 $MA_IS_ROT_AX ve MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO ile bir döner eksen olarak açıklanabilir.
Denk makine verileri:
MD30320 $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16830 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen/Ayna %3'de yanlış pozisyon programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir modül ekseninde 0 - 359,999 alanının dışında bir pozisyon programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: 0 - 359,999 derece alnındaki pozisyonu programlayın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16904 [Kanal %1:] Programda etkilenme: Aksiyon '%2<ALNX>' mevcut durumda izinsiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: İşlem (program, alıştırma, grup arama, referans noktası...) güncel konumda başlatılamıyor ya da devam edilemiyor.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Program durumunu ve kanal durumunu kontrol edin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16905 [Kanal %1:] Programda etkilenme: Aksiyon '%2<ALNX>' izinsiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: İşleme alım başlatılamaz ya da devam ettirilemez. Bir başlangıç ancak bir NCK fonksiyonu başlatıldığında kabul görecektir.
Örnek: Jog işletim türünde örn. fonksiyon alternatörü etkin olduğunda veya bir Jog hareketi öncesinde stop tuşu ile durdurulduğunda kabul görmektedir
Reaksiyon: Otomatik modda alarm reaksiyonu.
Çözümü: Program durumunu ve kanal durumunu kontrol edin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16906 [Kanal %1:] Programda etkilenme: Aksiyon '%2<ALNX>' bir alarm nedeniyle durduruldu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Faaliyet bir alarm nedeniyle iptal edildi
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Hatayı giderin ve alarmı onaylayın. Ardından sürecin yeniden başlatın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16907 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' sadece Durma-Durumunda mümkündür

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Faaliyet sadece duran konumda uygulanabilir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Program durumunu ve kanal durumunu kontrol edin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16908 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' sadece Reset-Durumunda veya satır sonunda mümkündür

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Aksiyon sadece Reset durumunda ya da grup sonunda uygulanabilir.
JOG işletim türünde işletim türü değişiminde herhangi bir eksen geometri ekseni olarak koordinat sisteminde çevrilenden farklı PLC ya da komut ekseni olarak (statik senkronize faaliyeti başla aracılığıyla) aktif olmamalıdır. Bu nedenle bu tarz eksenler tekrar "nötr eksen" konumunda olmalıdır.
Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Program konumunun ve kanal konumunun kontrolü
JOG işletim türünde eksenlerin PLC ya da kumanda ekseni olarak etkin olup olmadığını kontrol edin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16909 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' güncel çalışma çeşidinde müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Etkin fonkisyon için bir başka işletim türü etkinleştirilmelidir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Kumanda ve işletim türünü kontrol edin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16911 [Kanal %1:] Diğer çalışma çeşidinde geçmeye müsade yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
Açıklama: Üzerine kayda geçiş alanından başka bir işletim türüne geçişe izin verilmemektedir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Bir diğer işletim türüne geçebilmek için, "Üzerine kaydet" fonksiyonunu sonlandırın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16912 [Kanal %1:] Programda etkilenme: Aksiyon '%2<ALNX>' yalnız Reset durumunda olanaklı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Aksiyon sadece Reset konumunda uygulanabilir.
Örnek: HMI veya kanal iletişimi (INIT) ile program seçimi sayesinde sadece Reset konumunda uygulanabilir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Bir sıfırlama (reset) yürütün, ya da işlem sona erinceye kadar bekleyin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16913 [BAG %1:] [Kanal %2:] Çalışma modunu değişitirme: Aksiyon '%3<ALNX>' müsade edilmiyor

Parametre: %1 = BAG numarası
%2 = Kanal numarası
%3 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: İstenilen işletim türüne geçişe izin verilmemektedir. Değişim sadece reset konumunda işleme alınabilir.
Örneğin:
Program hazırlama sadece OTOMATİK işletim türünde NC stop ile durdurulur. Ardından JOG yerine bir batarya türü değişimi gerçekleşecektir (Program konumu iptal oldu). Bu işletim türünden MDA işletim türüne değil sadece AUTO işletim türüne geçiş yapılabilir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Program işlemini geri almak için, ya sıfırlama (reset) tuşuna basın veya program işletiminin önceden gerçekleştiği işletim türünü seçin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16914 [BAG %1:] [Kanal %2:] Çalışma modunu değişitirme: Aksiyon '%3<ALNX>' müsade edilmiyor

Parametre: %1 = BAG numarası
%2 = Kanal numarası
%3 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Hatalı işletim türü değişimi örn.Auto -> MDAREF.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Kumanda ya da seçilen işletim türünü kontrol edin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16915 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' aktuel satırda müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Uyglama grupları ASUP'lar ile iptal edildiğinde ASUP'ların sonunda yarıda kesilen programın devamı (Grup işlemlerinin reorganizasyonu) mümkün olmalıdır.
2. parametre hangi faaliyetin grup işlemlerini yarıda kesmek istediğini tanımlar.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Programı reorganize edilebilen NC grubuna kadar çalıştırmaya devam edin veya parça programını değiştirin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16916 [Kanal %1:] Tekrar Pozisyonlamama: Aksiyon '%2<ALNX>' aktuel durumda müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Blok işlemlerinin yeniden pozisyonlandırılması şu anda mümkün değildir. Mod değişimi gerçekleşemez.
2. parametre hangi faaliyet nedeniyle yeniden pozisyonlandırmanın uygulanması gerektiğini tanımlar

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Programı yeniden pozisyonlandırılabilir NC grubuna kadar çalıştırmaya devam edin veya parça programını değiştirin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16918 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' için bütün kanallar Reset-Durumunda olmalıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Faaliyetin uygulanması için tüm kanallar temel ayar konumunda olmalıdır! (örn. makine verilerini yükleme için)

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Ya kanal durumu iptal edilinceye kadar ya da reset tuşuna basılıncaya kadar bekleyin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16919 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' duran alarmda müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Aksiyon bir alarm nedeniyle uygulanamıyor ya da kanal hatalı konumda bulunuyor.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Reset tuşuna basın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16920 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' hala aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Benzer bir aksiyon henüz hazırlık aşamasındadır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Önceki süreç tamamlanıncaya kadar bekleyin ve ardından operasyonu tekrarlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16921 [BAG %2:] [Kanal %1:] Makine tarihi: Kanal-/BAG-atamasına izin verilmiyor veya çift uygulanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = BAG numarası

Açıklama: Yüksek devirde izin verilmeyen kanal BAG-düzeni tespit edilmiştir.
Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Makine verisini MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP kontrol edin.
Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

16922 [Kanal %1:] Alt programlar: Aksiyon '%2<ALNX>' max. Kaskadlama derinliği aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Çeşitli faaliyetler nedeniyle güncel işlem süreci yarıda kesilebilir. Faaliyete göre ASUP programları etkinleştirilir. ASUP programları kullanıcı programları gibi yarıda kesilebilir. Hafıza nedenlerinden ötürü ASUP programlarının isteğe bağlı derinliği mümkün değildir.
Örnek: Bir kopukluk güncel program işlemini yarıda keser. Diğer daha yüksek kopukluklar öncesinde etkinleştirilen ASUP program işlemini yarıda keser.
Olası aksiyonlar: DryRunOn/Off, DekoderTekligrupOn, Kalan yol silimi, Kopukluk
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Oluşumu bu grup üzerinde tetiklemeyin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16923 [Kanal %1:] Programda etkilenme: Aksiyon '%2<ALNX>' mevcut durumda izinsiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Şu anki süreç durdurulamaz, zir bir ön süreç etkindir.
Bu örn. makine datalarının yüklenmesi ve aranan hedef bulununcaya kadar blok aramasında geçerlidir.
Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: RESET tuşuna basarak işlemi yarıda kesin!
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16924 [Kanal %1:] Dikkat: Program testi takım yönetim verilerini değiştiriyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
Açıklama: Program testinde takım verileri değiştirilir. Veriler program testinin sona ermesinin ardından otomatik olarak yeniden doğru ayarlanamaz.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Takım verilerini HMI üzerinde kayda alın ve 'ProgtestOff' sonrası yeniden içeri aktarın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16925 **[Kanal %1:] Programda etkilenme: Aksiyon '%2<ALNX>' mevcut durumda izinsiz, Aksiyon '%3<ALNX>' aktif**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
%3 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Faaliyet red edilmiştir, zira işletim türleri veya alt işletim türü değişimi (otomatiğe geçiş, MDA, JOG, Üzerine kaydetme, dijitalleştirme, ...) gerçekleşmektedir.
Örnek: Alarm bildirimi, işletim türü veya alt işletim türü değişimi sırasında, örn. otomatik konumdan MDA konumuna geçerken, NCK işletim türü seçimini onaylamadan önce start tuşuna basıldığında görüntülenir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Faaliyeti tekrarlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16926 **[Kanal %1:] Kanal koordinasyonu: Satır %3'de Aksiyon %2 müsade edilmiyor, İşaret %4 zaten set edildi**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet
%3 = Grup numarası
%4 = Markör numarası

Açıklama: Faaliyet kabul edilmemiştir, uygulanacak markör belirlenmiştir.
Programı kontrol edin.
Örnek:
SETM(1) ; CLEARM(1) ; Markör önce geri ayarlanmalıdır.
SETM(1)

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Faaliyeti tekrarlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16927 **[Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' Aktif Interrupt işlemini süresince geçersizdir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Faaliyet kesme işlemi sırasında etkinleştirilmemelidir (örn. Mod değişimi)

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sıfırlama (Reset) tuşuna basın ya da kesme işlemi tamamlanıncaya kadar bekleyin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16928 **[Kanal %1:] Interrupt işlemi: Aksiyon '%2<ALNX>' mümkün değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Yeniden organize edilemeyen bir takımda program kesintisi etkinleştirilmiş.
Bu durumda olası program kesintilerinin örneği:
- Sabit tahdide hareket
- Vdi kanalı kalan yol silinmesi
- Vid eksenel kalan yol silinmesi
- Ölçüm
- Yazılım limiti
- Değiştirme
- Eksen ardıl yönlendirme alanından geliyor
- Servo erişilemez
- Güncel-GS eşit olmayan Set –GS alanında Dişli kademe değişimi

İlgili grupta söz konusu olan:
- Grup arama sürecinin taoplama grubu (Son toplama grubu haricinde)
- Grup Üzerine kayıt iptalinde

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Oluşumu bu grup üzerinde tetiklemeyin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16930 [Kanal %1:] Önceki ve güncel Satır %2 yürütülebilir bir satır aracılığıyla birbirinden ayrılmalı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası

Açıklama: Programlama dili fonksiyonları WAITMC, SETM, CLEARM, WRTPR ve MSG komutları farklı satırlarda programlanmalıdır. Hız kesintilerinden kaçınmak için bu komutlar dahili olarak NCK sisteminde izleyen NC satırına eklenir (Bir önceki NC satırına yönelik WAITMC). Bu nedenden ötürü NC satırlarında daima uygulanabilir bir satır (hesaplama satırı değil) mevcut olması gerekir. Uygulanabilir NC-satırı örn. doğrusal hareketleri, yardım fonksiyonu, STOPRE, bekleme süresi ,vs. içerir.
Not: Bu ek parametreli "1" MSG programlaması için geçerli değildir. Bu durumda sürekli yol modu (continuous-path mod) çalışmasını kesen özel bir grup oluşturulur.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Öncü ve güncel NC grubu arasında yürütülebilir bir NC grubu programlayın.
Örnek:
N10 SETM.
N15 STOPRE ; uygulanabilir NC-Grubu ekleme.
N20 CLEARM

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

16931 [Kanal %1:] Alt programlar: Aksiyon '%2<ALNX>' max. Kaskadlama derinliği aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Çeşitli faaliyetler nedeniyle güncel işlem süreci yarıda kesilebilir. Faaliyete göre ASUP programları etkinleştirilir. ASUP programları kullanıcı programları gibi yarıda kesilebilir. Hafıza nedenlerinden ötürü ASUP programlarının isteğe bağlı derinliği mümkün değildir.
Örnek: Yeniden pozisyonlardırma sürecinin hareketini yeniden durdurmayın bunun yerine işlem tamamlanıncaya kadar bekleyin.
Olası aksiyonlar: İşetim türü değişimi, SlashOn/Off, Üzerine kayıt

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Grup değişimini organize edin ve faaliyeti tekrarlayın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16932 [Kanal %1:] Kullanıcı veri tipi %2'nin aktiflenmesinde uyumsuzluk

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Data tipi
Açıklama: "Kullanıcı verilerini etkinleştirme" fonksiyonu sayesinde (PI-Dienst _N_SETUDT) bir veri grubu değiştirilmektedir (Takım düzeltmesi, ayarlanabilir sıfır noktası kayması veya temel frame), aynı zamanda ön hazırlıkta yer alan parça program gruplarında da tanımlanacaktır.
Aksi durumda HMI tarafından girilen değer geri alınacaktır.
%2 parametresinde hangi veri grubunun etkilendiği belirtilmektedir.
1: Etkin takım düzeltmesi
2: Temel sistem
3: Aktif su-ıfır nokta kaydırması
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: HMI alanındaki girişleri kontrol edin ve gerektiğinde işlemi tekrarlayın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16933 [Kanal %1:] Interrupt İşlemi: Aksiyon '%2<ALNX>' aktuel durumda geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Şayet reorganizasyon oluşumu grup sınırları üzerinden geçici olarak durdurulduğunda yeniden organize edilebilir bir gruba değiştirilebilir. Bu durumda reorganizasyon oluşum işlemi maalesef iptal edilir! Reorganizasyon oluşumları örnç alt program iptalinde, kalan yol silme ve kesintiler.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Program Reset ile iptal edilmelidir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16934 [Kanal %1:] Interrupt işlemi: Aksiyon '%2<ALNX>' durma nedeniyle olanaklı değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Reorganizasyon oluşumları örn. alt program iptalinde, kalan yol silme ve kesintiler, eksen değişimi, ardıl yönlendirme konumundan ayrılma. Bu durumda iki reorganizasyon oluşumları kesişmektedir. Bu işlem sırasında 2. reorganizasyon oluşumu 1. grubu etkiler, bu öncül oluşumda oluşturulabilir (örn. 2x hızlı ardı ardına eksen değişimi zorunlu tutulur). Eksen değişimi kanallarda reorganizasyona neden olur, bunlar hazırlıksız olarak bir eksenden çıkartılmalıdır. Yukarıda belirtilen süreçte tam olarak bu grup durdurulmalıdır böylece Ipo tamponu artık tam hızda hareket edemeyecektir. Bu stop düğmesi veya Stop All ile gerçekleşebilir, projelendirme ile bir alarm sayesinde INTERPRETERSTOP veya dekoder tekil grubu ile gerçekleşebilir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Program reset ile iptal edilebilir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16935 **[Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' yürütülmekte olan arama işlemi nedeniyle olanaklı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Grup araması program testi ile aktif olduğundan aksiyona izin verilmemektedir. Program testi aracılığıyla arama süreci: "Pi-Dienst _N_FINDBL mod parametre 5 ile"
Bu aramasürecinde ne program testi ne de deneme ön beslemesi devreye alınamaz

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Faaliyeti arama sürecinin sonunda devreye alın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16936 **[Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' aktif deneme çalışması ilerleme hızı nedeniyle olanaklı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Deneme ön beslemesi aktif olduğundan aksiyona izin verilmemektedir.
Örnek: Program testi ile grup araması (Pi-Dienst _N_FINDBL Mod parametresi 5 ile) etkin deneme ön beslemesinde devreye alınamaz

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Program Reset ile iptal edilmelidir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16937 **[Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' program testleri nedeniyle olanaklı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Program testi aktif olduğundan aksiyona izin verilmemektedir.
Örnek: Program testi ile grup araması (Pi-Dienst _N_FINDBL Mod parametresi 5 ile) program testi aktif olduğunda devreye alınamaz

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Program testini kapatın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16938 **[Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' aktif şanzıman değiştirmeden dolayı durduruldu**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Reorganizasyon oluşumları özellikle alt program iptali ,kalan yol silme ve kesinti, değişim, konumun ayrılmasından ardıl yönlendirme. Bu oluşum dişli kademe değişiminin sonuna kadar beklenir. Maksimum bekleme süresi dolmuştur.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Programı Reset ile iptal edin ve gerektiğinde MD10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME makine verisinin değerini arttırın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16939 **[Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' aktif şanzıman değiştirmeden dolayı reddedildi**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Durdurulan konumda reorganizasyon oluşumları mümkün olduğunda örn. mod türü değişimi, dişli kademe değişiminin sonuna kadar bekleyin. Maksimum bekleme süresi aşılmıştır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Faaliyeti tekrarlayın veya MD10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME yükseltin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16940 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' Şanzıman değişimi bekleniyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Reorganizasyon oluşumları için dişli kademe değişiminin sonuna kadar bekleyin. Bekleme süresi sırasında alarm görüntülenecektir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Bildiri ekranı

Çözümü: Alarmı bastırmak için, MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK makine verisinde Bit 1 = 0 olarak belirleyin..

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

16941 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' reddedildi, program çalıştırılamadı.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Makine verisinin MD20108 $MC_PROG_EVENT_MASK ayarları RESET sırasında veya PowerOn sıraısnda otomatik olarak bir ASUP tetiklemesini zorunlu kılar. Kati tetiklenen ASUP'lar genelde "oluşum kumandalı program çağrısı" veya "Program durumu" olarak tanımlanır.
Alarm surumunda bu ASUP heniz etkinleştirilemedi, bu nedenle aksiyon (temelde program çalışması) ile red edilebilir.
ASUP'un neden tetiklenemediğine dair nedenler:
1. ASUP programı mevcut değildir (/_N_CMA_DIR/_N_PROG_EVENT_SPF)
2. Asuğ sadece referanslı durumda başlayabilir (bakınız MD11602 $MN_ASUP_START_MASK)
3. READY eksik (alarm nedeniyle)

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - Programı yükleyin
- MD11602 $MN_ASUP_START_MASK kontrol edin
- Alarm onaylama

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16942 [Kanal %1:] Başlama-Prog.emri aksiyon '%2<ALNX>' mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Bu alarm şu an için sadece SERUPRO işlemi ile ortaya çıkıyor. SERUPRO, program testi aracılığıyla yapılan arama işleminin kısaltmasıdır.
SERUPRO şu anda arama hedefini arıyor ve bu nedenle bu kanalı program testi moduna geçirdi. K1'deki BAŞLAT-program komutu ile başka bir kanal K2 gerçekten başlatılabilir, yani bu sayede arama işlemi sırasında eksenler gerçekten başlatılır.
Bu alarm kapatılırsa (bkz. Yardım), kullanıcı yukarıdaki prosedürden faydalanabilir. Burada önceden PLC aracılığıyla K2'deki program testini seçer, K2'yi doğal bir şekilde sonlanana kadar serbest bırakır, K2 durur ve program testi seçimi iptal edilebilir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Alarm MD10708 $MN_SERUPRO_MASK Bit 1 ile kapatılabilir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16943 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' ASUP'tan dolayı mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: 2. Parametredeki faaliyet seçilmez zira bir ASUP o anda etkindir.

Şu anda bu alarm ile sadece entegre arama süreci geri çevrilir. Entegre edilen alarm süreci duran program konumunda arama tetiklendiğinde etkinleşecektir. Diğer kelimelerle: Bir program kısmen işleme alındı ve grup arama ile aşağıdaki program kısmı ardından devam edebilmek için "atlanır".

Bir ASUP alanında durulduğunda veya oluşum öncesinde bir ASUP seçildiğinde oluşum mümkün değildir. Tetiklenecek ASUP oluşumu gündeme geldiğinde ancak ASUP çalıştırılamadığında bir ASUP seçilir (örn. Okuma blokajı veya Stop tuşu nedeniyle ASUP çalıştırılmaz.)

Bu işlem sırasında bir kullanıcı ASUPu veya bir sistem ASUP'u tetiklenip tetiklenmediği önemlidir. Kullanıcı ASUP'ları FC-9 veya hızlı girişler ile etkinleştirilir.

Aşağıdaki oluşumlar sistem ASUPlarına yol açar:

- Mod değişimi
- Overstore açık
- Alt program düzlem kesintisi
- Tek grup tipi 2 açın
- Makine verilerini etkin ayarlayın
- Kullanıcı verilerini etkin ayarlayın
- İşaretleme alanlarını değiştirin
- Dryun açık/kapalı
- Program testi kapalı
- Düzeltme grubu alarmı
- Algılama alanında ekleme modu
- harici sıfır noktası kaydırma
- Değiştirme
- Kalan yol silme
- Ölçüm

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: ASUP sonundan sonra faaliyeti tekrarlayın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16944 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' aktif satır aramadan dolayı mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: NCK, şu anda ya arama sürecinin aksiyon gruplarını veya arama süreci sonrası başlangıç hareketini işlemektedir. Bu durumda faaliyet (Alarmın 2. parametresi) red edilmelidir. Şu anda bu alarm ile sadece entegre arama süreci geri çevrilir. Entegre edilen alarm süreci duran program konumunda arama tetiklendiğinde etkinleşecektir. Diğar kelimlelerle: Bir program kısmen işleme alındı ve grup arama ike aşağıdaki program kısmı ardından devam edebilmek için "atlanır".

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Başlangıç hareketinin ardından arama süreci faaliyetini tekrarlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16945 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>' satır sonuna kadar kısılıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı

Açıklama: Düz hareket eden faaliyet (örn. Dry-RunOn/Off, işaretleme düzlemleri değiştirme ...) hemen aktif olmalıdır, düz dişli işleme alındığından ancak grup sonunda etkin olabilir. Aksiyon biraz daha geç devreye girecektir.

Örnek: Dişlinin ortasında DryRun devreye alınır, ardından yüksek hızdaki süreç ancak bir sonraki grupta başlar

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit17==1 üzerinden kapatılabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16946 [Kanal %1:] START üzerinden başlatmaya izin verilmiyor

Parametre: %1 = Kanal ID

Açıklama: Bu alarm sadece "Group Serupro" alanında aktiftir. "Group-Serupro" MD10708 $MN_SERUPRO_MASK, BIT2 ile devreye alınır ve arama sürecinde tüm kanal gruplarının tekrardan yerleştirilmesine izin verir.
MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START makine verileri ile hangi kanalın genelde PLC tarafından başlatılacağı ve hangi kanalın sadece bir kanaldan parça programı konutu START ile başlatılacağı belirlenir.
Alarm, kanal parça program komutu START ile başlatıldığında ve MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START==FALSE atandığında gündeme gelir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START adapte edin, veya "Group-Serupro" kapatın (bakınız MD10708 $MN_SERUPRO_MASK)

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16947 [Kanal %1:] PLC üzerinden başlatmaya izin verilmiyor

Parametre: %1 = Kanal ID

Açıklama: Bu alarm sadece "Group Serupro" alanında aktiftir. "Group-Serupro" MD10708 $MN_SERUPRO_MASK, BIT2 ile devreye alınır ve arama sürecinde tüm kanal gruplarının tekrardan yerleştirilmesine izin verir.
MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START makine verileri ile hangi kanalın genelde PLC tarafından başlatılacağı ve hangi kanalın sadece bir kanaldan parça programı konutu START ile başlatılacağı belirlenir.
Alarm, kanal PLC ile başlatıldığında ve MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START==TRUE atandığında gündeme gelir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START adapte edin, veya "Group-Serupro" kapatın (bakınız MD10708 $MN_SERUPRO_MASK)

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16948 [Kanal %1:] İlişkili kanal %2 hala aktif.

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Kanal ID

Açıklama: Bu alarm sadece "Group Serupro" alanında aktiftir. "Group-Serupro" "MD10708 $MN_SERUPRO_MODE Bit 2" ile devreye alınır ve arama sürecinde tüm kanal gruplarının tekrardan yerleştirilmesine izin verir.
"Bağımlı bir kanal" dolaylı olarak güncel bir kanaldan başlatılmış olan bir kanaldır. Güncel kanal PLC ile başlatılmıştır.
Bu kanal m_u_t_l_a_k_a sonlandırılmalıdır (yani M30!a erişmiş olmalıdır), güncel kanal sonlanmadan.
Alarm, güncel kanal bağımlı kanal tarafından sonlandırıldığında gündeme gelir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: "Group-Serupro" kapatın (bakınız MD10708 $MN_SERUPRO_MASK) veya WAITE monte edin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16949 %1 kanalı ve %2 kanalı işaretleri arasındaki uygunluk geçersiz

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Kanal ID

Açıklama: Bu kanal bir WAIT markasını, bu Wait markasına tekabül etmeyen diğer kanallar ile tanımlar
Bu kanalın WAIT markası diğer bir kanalda net bir nesneye sahip değildir, yani kanallar birbirlerini beklemez.
==========
Örnek
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5) WAITM(99,5,7)
Kanal 3 ve 5 alanında yer alan Wait markaları karşılıklı birbirlerini beklerler ve kanal 7 sadece kanal 5'i bekler. Bu sayede kanal 7 ancak kanal 5 ve 7 Wait markalarına eriştiğinde ve kanal 3 halen Wait markasından uzak olduğu halde, işleme devam edebilir.
Devam edilmesi halinde kanal 7 Wait markasını siler. Wait markası 99'a yeniden erişilmesi ile davranış süreci net olarak belirlenemez.
==========

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Her Wait_markası'nda senkron olunmak istenen tüm kanalları belirtiniz veya alarmları MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 23 ile gizleyiniz.

```
============================================================
Örnek-Çözüm_A:
Ch 3            Ch 5            Ch 7
WAITM(99,3,5,7)   WAITM(99,3,5,7)   WAITM(99,3,5,7)
============================================================
Örnek çözüm - B:
Ch 3            Ch 5            Ch 7
WAITM(99,3,5)     WAITM(99,3,5)
                  WAITM(88,5,7)     WAITM(88,5,7)
============================================================
Örnek çözüm - C:
Ch 3            Ch 5            Ch 7
                  WAITM(88,5,7)     WAITM(88,5,7)
WAITM(99,3,5)     WAITM(99,3,5)
```

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16950 [Kanal %1:] Tutma satırı ile arama işlemi

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Uyarı alarmı

Arama süreci kesinti bloğuna yönelik uygulanmamamış, hemen öncesinde duracaktır. Bu "tutma bloğu" olarak adlandırılan parça programı komutu IPTRLOCK tarafından oluşturulmuştur veya MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK tarafından tanımlanır. Böylelikle kritik program alanlarından hiç birinde (örn. dişli frezeleme) arama süreci uygulanmaması sağlanır. Alarm öncesinde kesilen bir bloğun yerine başka bir bloğun arandığını gösterir. Bu hareket tarzı bilinçlidir ve alarm sadece bilgilendirmeye hizmet eder.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK ve sesli komut IPTRLOCK

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16951 [Kanal %1:] Korumalı program kesitinde arama işlemi

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: IPTRLOCK ve IPTRUNLOCK sesli komutları ile parça programlayıcısı bir korumalı parça programı kesiti tanımlayabilir. Bu program kesitinde uygulanan her arama süreci bu alarm 16951 ile onaylanır. Diğer kelimelerle: Alarmın gündeme gelmesi durumunda kullanıcı bir arama süreci başlatmıştır (Tip Serupro) ve arama hedefi korumalı alanda yer almaktadır. Korumalı bir alan MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK ile de tanımlanabilir.

Not:

Alarm, arama süreci sırasında simülasyon sonlandırıldığında ancak oluşturulabilir. Alarm arama sürecinin başlatılması ile hemen durdurulabilir

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK ve sesli komut IPTRLOCK

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16952 [Kanal %1:] Programı başlat komutu MDA nedeniyle geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: NCK şu anda MDA işletim modunda bir ASUP yürütüyor. Bu durumda "Başlat" parça programı komutuna başka bir kanal için izin verilmez. Dikkat: JOG içinden bir ASUP başlatılırsa, NCK dahili olarak MDA sonrasında değiştirilebilir, bunun için NCK önceden MDA'da mevcut olmalı ve SIFIRLAMA modunda olmamalıdır. Not: Bu alarm olmadan her zaman diğer kanalın MDA arabelleği başlatılabilir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: AUTO ya da AUTO->JOG alanında ASUP başlatın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16953 [Kanal %1:] Takip eden eksen %2 SERUPO için izin yok, çünkü sevk ekseni %3 eksen/iş mili kilidi altında değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Ardıl eksen adı, Ardıl mil numarası
%3 = İletken eksen adı, iletken mil numarası
Açıklama: Alarm şu anda sadece SERUPRO faaliyeti ile gündeme geliyor SERUPRO program testi ile arama sürecinin kısaltmasıdır.
SERUPRO kavrama aktif konumdayken ancak tüm iletken eksenler/miller için ardıl esen/mil eksen/ mil blokajı etkin olduğunda mümkündür
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: İletken eksenin eksen /mil blokajını belireyin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16954 [Kanal %1:] Satır %2 Programlanabilir durma durmayı geciktirme alanında kullanılamaz

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: DELAYFSTON ve DELAYFSTOF ile parantez içine alınan bir Program alanında (Stop-Delay-alanı) durmaya neden olan bir program komutu kullanılır. Bu alanda G4 haricinde kısa süreli dahi olsa durmaya neden olan komutlara izin verilmemektedir. Bir Stop-Delay alanı MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK ile de tanımlanabilir
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK ve sesli komut DELAYFSTON DELAYFSTOF
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

16955 [Kanal %1:] Durmayı geciktirme alanında durma geciktiriliyor

Parametre: %1 = Kanal ID
Açıklama: DELAYFSTON ve DELAYFSTOF ile parantez içine alınan bir Program alanında (Stop-Delay-alanı)durmaya neden olan bir program komutu kullanılır. Durma geciktirilir ve DELAYSTOF sonrası uygulanır. Bir Stop-Delay alanı MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK ile de tanımlanabilir.
Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK ve sesli komut DELAYFSTON DELAYFSTOF
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

16956 [Kanal %1:] Program %2 genel başlangıç blokajı nedeniyle başlatılamıyor

Parametre: %1 = Kanal ID
%2 = (program adına sahip yol)

Açıklama: Bu kanalda seçilen program başlatılamaz, zira "global başlangıç kilidi"
Atanamaz.
Not:
PI "_N_STRTLK" ilgili "Global başlat kilidini" belirler ve PI "_N_STRTUL"
"global başlat kilidini" tekrar siler
Alarm MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 6 ile devreye alınır.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: "Global start blokajı" kaldırın ve yeniden başlatın
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16957 [Kanal %1:] Stop-gecikme alanı gizli

Parametre: %1 = Kanal ID
Açıklama: DELAYFSTON ve DELAYFSTOF ile parantez içine alınan program alanı (Stop-Delay alanı) etkinleştirilemedi. Böylelikle her Stop hemen etki eder ve geciktirilmez!
Bu daima Stop-Delay alanında sonlanan bir Stop Delay alanına girerek durulduğunda gerçekleşir, yani Stop-Delay alanı öncesinde frenleme süreci başlar.
Stop-Delay alanında Override 0 ile girildiğinde Stop-Delay alanı aynı şekilde etkinleştirilemez
Buna örnek olarak: Stop-Delay alanı öncesinde bir G4 kullanıcıya Override değerini 0 a düşürme imkanını sunar. Böylelikle Stop-Delay alanında bir sonraki blok Override 0 ile başlar ve tanımlanan alarm durumu gündeme gelir.
MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 7 bu alarmı devreye alır
Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK ve sesli komut DELAYFSTON DELAYFSTOF
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

16959 [Kanal %1:] Işlem '%2<ALNX>' simülasyon arama çalıştırması sırasında yasak

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Fonksiyon (2.parametre) simülayon arama süreci sırasında etkinleştirilemez.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Arama süreci sonunu bekleyin
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16960 [Kanal %1:] Işlem '%2<ALNX>' PROGRAM ALANINI YÜRÜT sırasında yasak

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Fonksiyon (2. parametre) PROGRAM ALANININ UYGULANMASI sırasında etkinleştirilemez.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Program alanı uygulamasının sonunu bekleyin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16961 [Kanal %1:] Işlem '%2<ALNX>' sözdizim kontrolü sırasında yasak

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Fonksiyon (2ç parametre) sentaks kontrolü sırasında etkinleştirilmemelidir.
Not: Sentaks kontrolü şu Pl hizmetleri için kullanılır:
_N_CHKSEL _N_CHKRUN _N_CHKABO
Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sentaks kontrolünün sonunu bekleyin veya
Sentaks kontrolünü reset ile iptal edin veya
Sentaks kontrolünü PI _N_CHKABO ile iptal edin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16962 [Kanal %1:] NCK hesaplama süresi azaltıldı, başlatma olanaklı değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
Açıklama: NCK için mevcut ayıklama süresi düştüğü için çalıştırma kilitlenir. Ayıklama verimi programın hızlı çalışması için yeterli değil. NCK ayıklama süresi HMI üzerinden parça programı simulasyonu nedeniyle düşmüş olabilir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Simulasyonun sonunu bekleyin veya bilinen bir kanalda RESET'e basın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16963 [Kanal %1:] ASUP-Start ret edilmiştir

Parametre: %1 = Kanal numarası
Açıklama: İPTAL program konumundan harici bir ASUP Start aşağıdaki nedenlerden biri nedeniyle kabul edilmemiştir:
- MD11602 $MN_ASUP_START_MASK tarafından Bit 0 atanmamıştır
- ASUP-Önceliği fazla düşük (değer çok büyük)veya MD11604 $MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL fazla yüksek (değer çok küçük) olarak ayarlıdır

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Makine datalarını düzeltin veya uygulanacak ASUP önceliğini adapte edin
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16964 [Kanal %1:] Init-Blokları eksiksiz işleme alınmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
Açıklama: Devir yükseltmede Init-blokları işleme alınır, bunlar kumandanın doğru kurulmasını sağlarlar. Alarm, işlemler (genelde önceki alarmlar nedeniyle) doğru sonlandırılmadığında gerçekleşir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Mevcut alarmları giderin.
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

16966 [Kanal %1:] Aksiyon '%2<ALNX>', JOG-Retract esnasında yasaktır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: JOG-Retract esnasında bu fonksiyonun (2. parametre) etkinleştirilmesi yasaktır.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: JOG-Retract, reset ile sonlandırılmalıdır.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16967 [Kanal %1:] aksiyonu '%2<ALNX>' koruma alanları hazırlığı sırasında onaylanmaz.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Faaliyet numarası/Faaliyet adı
Açıklama: Fonksiyon (2.parametre) PI _N_PROT_A tarafından etkinleştirilen koruma alanlarının hazırlanması sırasında etkinleştirilemez.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: PI _N_PROT_A sona erinceye kadar bekleyin veya PI RESET ile iptal edin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

16968 [Kanal %1:] Makine veriler %2[%3] geçersiz sözdizimi içeriyor. Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı

%3 = Endeks: MD-Array-Endeksi

%4 = Hata kodu

Açıklama: Bir yardımcı fonksiyon veya alt program adı tanımlarken, aşağıdaki sözdizimi kurallarından biri ihlal edildi.: Hata kodu sorunu sınırlar:

1 - Bir yardımcı fonksiyon tanımı M, D, H veya T ile başlar.

2 - Bir yardımcı fonksiyon tanımı bir uzantı veya değere sahip olmalıdır.

3 - Varsa, yardımcı fonksiyon uzantısının, '[', ']' köşeli parantez içine alınmış bir joker karakter '*' veya doğal bir sayı olması gerekir. 'T' yardımcı fonksiyonları için doğal bir sayıya sadece $MC_T_M_ADDRESS_EXT_IS_SPINO = TRUE veya magazin yönetimi açılmış (MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK) olduğunda izin verilir.

4 - Varsa, yardımcı fonksiyonun değerinin, doğal bir sayı veya '=' eşittir işaretinden sonra joker karakter '*' olması gerekir

5 - Takım yönetimi açıksa (MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK),), "T" için sayısal bir değer belirtilemez, sadece joker karakter "*" belirtilebilir.

6 - Yardımcı fonksiyonlar dışındaki girişler alt program isimleri olarak yorumlanır. Bir altprogram adının, yol adı ve '/' içermeyen,. '_N_' önekli geçerli bir NC alt program adı olması gerekir. Bu altprogram adının özel veya kontrol karakterleri içermemesi de gerekir. NC dilinin bir anahtar kelimesi olmaması gerekir (örn. POSA).

7 - '_N_ASUP1' ve '_N_ASUP2'ye alt program tanımları olarak izin verilmez, çünkü bunlar sistem ASUB'larına alt program adlarıdır.

Doğru yardımcı fonksiyon tanımlarına örnekler: 'H[3]=7', 'M[22]', 'D[*]=4', 'T[*]=*', 'T=*', .

Doğru alt program adına örnek olarak '_N_TOOL_TWIST' verilebilir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi haberdar edin. Görüntülenen MD için yardımcı fonksiyon tanımları veya alt program adlarını sözdizimsel olarak doğru girin.

- CFG_STOP-Pozisyonlar: SD42220 $SC_CFG_STOP_ARRAY

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17001 [Kanal %1:] Blok %2 Takım/Magazin verileri için hafıza yok. Veri tipi: %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Data tipi

%4 = Nedeni

Açıklama: Veri tipi:
1-Takımlar, 2-Bıçaklar, 3-Çoklu takımlar (Multitools), 4-Çoklu takım yerleri, 5-Toplam veya kurulum düzeltmeleri
6-Adaptörler, 7-Magazinler, 8-Magazin yerleri, 9-Aşınma grubu, 10-Magazin mesafesi
Neden (sadece veri tipinin takım olması halinde):
1-Takım sayısı sınırına ulaşıldı, 2-Takım listesi tanıtıcıları, 3-Takım gövdeleri, 4-Takım grubu tanıtıcıları, 5-Takım grupları
Aşağıdaki takım/Magazin data boyutları sayısı NC de makine dataları ile sunulmaktadır:
- Takım sayısı + tesviye data grubu sayısı: MD18082 $MN_MM_NUM_TOOL
- Bıçak sayısı: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
Takımlar, Tesviye veri grupları, Bıçaklar takım yönetiminden bağımsız olarak kullanılabilir.
Aşağıdaki datalar için bellek ilgili Bit MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK alanına atandığında sadece kullanılabilir.
- İzleme veri grupları sayısı: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
- Magazin sayısı: MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE
- Magazin yeri sayısı: MD18086 $MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION
- Adaptör sayısı: MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER ve MD18103 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER_TYPE2
Aşağıdaki boyutlar yazılım konfigürasyonu ile belirlenmiştir: Magazin mesafe data grupları sayısı: P2 bu tarzda 32 mesafe data grubuna izin verir.
Tanımlama:
- 'Tesviye data grupları': Tip 400 ila 499 takımına yönelik tesviye dataları tanımlanabilir.
Bu tarz bir data grubu bir bıçak için ön görüldüğü gibi bellekte ek olarak yer alır.
- 'İzleme data grupları': Bir takımın her bıçağı izleme dataları ile tamamlanabilir.
- Bir parametre yazımında alarm $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR gündeme geldiğinde,
MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC / MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE makine verilerinin doğru ayarlanıp ayarlanmadığı kontrol edilmelidir.
MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC, endeks2- değeri için kaç adet çeşitli endeks1-verilerinin oluşturulması gerektiğini belirler.
MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE, endeks2 alanında kaç adet çeşitli ara bellek alanının tanımlanabileceğini belirler.
Bir çoklu takım grubu ya da bunun yerleri oluşturulacaksa, alarm ya MD18083 $MN_MM_NUM_MULTITOOL alanında izin verilenden daha fazla çoklu takım grubunun oluşturulması gerektiğini gösterir
veya alarm çoklu takım gruplarının oluşturulmasında oluştuğunda alarm, MD18085 $MN_MM_NUM_MULTITOOL_LOCATIONS üzerinden izin verilenden daha fazla çoklu takım yerinin oluşturulması gerektiğini gösterir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
- Makine verilerini değiştirin
- NC programını değiştirin, yani şikayete konu olan boyutları azaltın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17010 [Kanal %1:] Satır %2 Hafızada daha fazla yer yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Aktif ana bellekteki dosyaları işlerken / okurken (örneğin, LUD veya GUD alanları gibi büyük, çok boyutlu alanlar için veya bir takım ofset belleği oluştururken) yeterli bellek olmadığı belirlendi.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Alanları küçültün ya da alt program çağrısı veri emniyeti, takım düzeltmeleri ve kullanıcı değişkenleri için daha fazla bellek alanını hizmete sunun (Makine verileri MM_...).
Bakınız /FB/, S7 bellek konfigürasyonu

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17018 [Kanal %1:] Satır %2 parametre %3 için hatalı değer

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Parametre adı

Açıklama: Mevcut parametre yanlış bir değeri işaret etmektedir.
$P_WORKAREA_CS_COORD_SYSTEM parametresi için sadece şu değerler
=1 için WKS
=3 için ENS
onaylanmıştır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Başka bir değer gösterilsin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17020 [Kanal %1:] Satır %2 izinsiz Array-İçerik 1

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Genel hususlar:
Bir okuma veya yazma yetkisi geçersiz 1. alan endeksine sahip alan değişkeni ile programlanmıştır. Geçerli alan endeksleri tanımlanan alan boyutları ve mutlak sınırlar dahilinde (0 – 32 766) olmalıdır.
PROFIBUS / PROFINET periferisi:
Dataların okunmasında/yazılmasında geçersiz bir Slot/G/Ç-alan endeksi kullanılmıştır.
Nedeni:
1.: Slot-/G/Ç-alan-endeksi >= maks. Kullanılabilir Slot/G/Ç-alanları sayısı.
2.: Slot-/G/Ç-alanı endeksi konfigüre edilmemiş bir Slot/G/Ç alanını referanslandırır.
3.: Slot-/G/Ç-alanı endeksi sistem değişkeni için onaylanmamış bir Slot/G/Ç alanını referanslandırır.
Özel olarak geçerli: Alarmın bir parametre yazılması sırasında $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR gündeme gelmesi halinde,
MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC doğru ayarlanıp ayarlanmadığı kontrol edilmelidir.
MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC, endeks2 değeri için kaç adet çeşitli endeks1 bilgisinin oluşturulması gerektiğini belirler
Bir MT-Numarası programlanıyorsa, değer önceden tanımlanmış bir T numarası veya önceden tanımlanmış magazin numarası ile çakışabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Alan elementlerinin erişim talimatında girişini tanımlanan boyutta düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17030 [Kanal %1:] Satır %2 İzin verilmeyen Array endeksi 2

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Genel:
Bir okuma veya yazma yetkisi geçersiz 2. alan endeksine sahip alan değişkeni ile programlanmıştır. Geçerli alan endeksleri tanımlanan alan boyutları ve mutlak sınırlar dahilinde (0 – 32 766) olmalıdır.
PROFIBUS / PROFINET periferisi:
Girilen Slot-/E/A alanının dışında kalan Slot-/E/A alanı sınıtlarının verilerinin okunması veya yazılması denenecektir.
Özel olarak geçerli olan: $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR parametresi yazılırken alarm çalarsa,
MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE doğru olarak ayarlanıp ayarlanmadığı kontrol edilir
$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE endeks2 değeri için kaç adet farklı kaydet yerinin tanımlanabileceğini tespit eder
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Erişim talimatında alan elemantlerinin girişini tanımlana boyuta uygun olarak düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17035 [Kanal %1:] Satır %2 İzin verilmeyen Array endeksi 3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Genel hususlar:
Bir okuma veya yazma yetkisi geçersiz 3. alan endeksine sahip alan değişkeni ile programlanmıştır. Geçerli alan endeksleri tanımlanan alan boyutları ve mutlak sınırlar dahilinde (0 – 32 766) olmalıdır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Erişim talimatında alan elemanlarının girişini tanımlanan boyuta göre düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17040 [Kanal %1:] Satır %2 izinsiz eksen içeriği

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Eksen adının belirgin olarak bir makine eksenine görüntülenemediği bir eksenel değişkene okuma ve yazma erişim yetkisi programlanmıştır.
Örneğin:
Bir eksenel mekine verisinin yazılması
$MA_... [X]= ... ; ancak geometri ekseni X transformasyon nedeniyle bir makine ekseninde görüntülenemeyecektir!
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Transformasyonu eksenel verilerin tanımlanmasından önce kaldırın (anahtar kelime: TRAFOOF) veya eksen endeksi olarka makine eksen adlarını kullanın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17050 [Kanal %1:] Satır %2 müsade edilmeyen değer

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Değer alanını veya bir değişkenin veya makine datasının sınır değerini aşan bir değer programlanmıştır
Örn. Bir dizin değişkeninde (örn. GUD veya LUD) değişken tanımlarında kararlaştırılan dizin boyutundan büyük olan bir dizin yazılmalıdır.
- Yönetim değişkenine geçersiz bir değer takım veya magazin yazıldığında (örn. izin verilmeyen kesici uç numaraları $TC_DPCE[x,y] veya $TC_MDP2[x,y] alanına izin verilmeyen magazin yeri numarası).
- MTL değeri yanlış. MTL, bir çoklu takım bir çoklu takım yer numarası ile programlanmalıdır ,bu T=Magazin yer numarasındaki komutla aynı NC bloğunda programlanmıştır.
- İzin verilmeyen bir değer $P_USEKT oder $A_DPB_OUT[x,y] alanına yazılmalıdır.
- İzin verilmeyen bir değer makine datasına yazılmalıdır (örn. MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[0] = 0)
- Her bir Frame elemanına erişimde bir diğer Frame bileşeni TRANS, ROT ,SCALE veya MIRROR olarak adreslendirilmeli veya CSCALE fonksyonu negatif ölçek faktörü ile donatılmalıdır.
Tanımlanan T-Numarası veya tanımlanan magazin numarası ile çakışan bir çoklu takım numarası programlanmıştır.
DELMLOWNER programlamasında: Komut, çoklu takım donanımında yer alan takımın T-numarası ile programlanamıyor.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kenar bileşenlerini sadece bunun için öngörülen anahtar kelimeler ile adreslendirin; Ölçüm çubuğu faktörünü 0.000 01 ila 999.999 99 sınırları dahilinde programlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17052 [Kanal %1:] Blok %2 STRING tipinin onaylanmayan değeri/parametre değeri

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: DİZİN tipinin programlanan değeri kullanımda
Örn. – Yeni oluşturulacak bir çoklu takımın adı başka bir çoklu araca, takıma veya magazine verilmiş.
- Yeni oluşturulacak takımın adı aynı Duplo numarasına sahip başka bir takıma veya çoklu takım grubuna verilmiştir.
- Yeni oluşturulacak magazinin adı bir çoklu takım grubuna verilmiştir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: STRING tipinin programlanan değeri onaylanmaz.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17055 [Kanal %1:] Satır %2 GUD-Değişkenleri yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: MEACALC porsedüründe okuma veya yazma eriliminde gerekli GUD değişkenleri bulunamamıştır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: MEACALC için tüm GUD'ların atanıp atanmadığını kontrol edin.
DEF CHAN INT _MVAR, _OVI[11]
DEF CHAN REAL _OVR[32], _EV[20], _MV[20], _SPEED[4], _SM_R[10], _ISP[3]
DEF NCK REAL _TP[3,10], _WP[3,11], _KB[3,7], _CM[8], _MFS[6]
DEF NCK BOOL _CBIT[16]
DEF NCK INT _CVAL[4].

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17060 **[Kanal %1:] Satır %2 istenilen Veri alanı çok küçük**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir sembolün hizmetine sunulan 8 Kbaytlık Maksimum bellek kapasitesi aşılmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Alan boutlarını küçültün.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17070 **[Kanal %1:] Satır %2 Data yazmaya karşı korumalı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir yazma emniyetli değişkenin (örn. sistem değişkeni) tanımlanması denenmiştir. Safety Integrated: Safety-sistem değişkenleri sadece Safety-SPL-Programı olarak tanımlanabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. Parça porgramı uygun şekilde değiştirin.
Safety Integrated:
- Safety-SPL programı dışındaki diğer parça programların Safety sistem değişkenlerini silin
- Safety işlevselliğini kontrol edin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17071 **[Kanal %1:] Blok %2 Data okuma korunaklı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Okuma korunaklı bir değişkenin (örn. Sistem değişkeni) okunması denenmiştir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen ilgili erişim yetkisini atayın veya parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17080 **[Kanal %1:] Satır %2 %3 Değer alt sınırdan küçük**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = MD

Açıklama: Belirlenen alt sınır altında bir değerle bir makine datasını tanımlamak denenmiştir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Makine verisinin giriş sınırlarını tespit edin ve değer atamasını bu sınırlar dahilinde işleme alın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17090 **[Kanal %1:] Satır %2 %3 Değer üst sınırdan yüksek.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = MD

Açıklama: Belirlenen üst sınırdan daha büyük bir değere sahip makine datası tanımlanmaya çalışılmıştır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Makine verisinin giriş sınırlarını tespit edin ve değer atamasını bu sınırlar dahilinde işleme alın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17095 [Kanal %1:] Satır %2 Geçersiz değer

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Makine verileri ile geçersiz bir değer örn. sıfır ile tanımlanacaktır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Değer atamalarını düzeltin, örn. değer alanının içinde sıfıra eşit olmayan bir değer belirleyin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17100 [Kanal %1:] Satır %2 dijital Giriş/Komparatör No. %3 aktif edilmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Girişin numarası
Açıklama: Sistem değişkeni $A_IN[n] üzerinden bir dijital giriş n okunmaya çalışılmıştır, bu MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS üzerinden etkineleştirilmemiş ya da aktif olmayan bir komperatöre ait olan bir komperatör girişinin sistem değişkeni $A_INCO[n] üzerinden okunması denenmiştir
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Parça programını veya makine verilerini bu doğrultuda değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17110 [Kanal %1:] Satır %2 dijital çıkış No. %3 aktif edilmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Çıkışın numarası
Açıklama: Dijital bir NC çıkışının (soket X 121) sistem değişkeni $A_OUT [n] üzerinden indeks [n] ile MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS içindeki belirtilen sınırdan büyük olarak okunması veya ayarlanması denendi.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Sistem değişkenlerinin $A_OUT [n] endeksi [n] sadece 0 ve makine verileri MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS alanındaki değer ile programlanır.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17120 [Kanal %1:] Satır %2 analog Giriş No. %3 aktif edilmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Girişin numarası
Açıklama: Sistem değişkeni $A_INA[n] üzerinden analog bir giriş okunmaya çalışılmıştır, bu MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS üzerinden etkinleştirilememiştir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Parça programını veya makine verilerini buna uygun değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17130 [Kanal %1:] Satır %2 analog Çıkış No. %3 aktif edilmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Çıkışın numarası
Açıklama: Sistem değişkeni $A_OUTA[n] üzerinden analog bir çıkış okunmaya çalışılmıştır, bu MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS üzerinden etkinleştirilememiştir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Parça programını veya makine verilerini buna uygun değiştirin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17140 [Kanal %1:] Satır %2 NC çıkışı%3 tezgah verileri üzerinden bir fonksiyona atandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Çıkışın numarası
Açıklama: Programlanan dijital/analog çıkışlar bir FC fonksiyonuna düzenlenmiştir (örn. SW kamı)
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Başka bir çıkış kullanın veya rakip NC fonksiyonunu MD üzerinden devre dışı bırakın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17150 [Kanal %1:] Satır %2 Maksimum %3 NC çıkışı satırda programlanabilir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Adet
Açıklama: Bir NC grubunda belirtilen çıkış sayısından fazla programlama yapılamaz.
HW çıkışlarının sayısı MD alanında tespit edilmektedir:
MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS und
1MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Daha az dijital/analog çıkışları bir grup halinde programlayın. Belirtilen maksimum sayı daima ayrı olarak analog ya da dijital çıkışlar için geçerlidir. Muhtemelen iki NC grubunu programlayın.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17160 [Kanal %1:] Satır %2 Seçili takım yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Sistem değişkenleri üzerinden:
$P_AD [n]: Parametrelerin içeriği (n: 1 - 25)
$P_TOOL: Aktif D numarası (Bıçak numarası)
$P_TOOLL [n]: aktif takım uzunluğu (n: 1- 3)
$P_TOOLR: aktif takım yarı çapı
öncesinde takım seçilmemiş olmasına rağmen güncel takım düzeltme verilerine erişim denenmektedir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sistem değişkenlerini kullanmadan önce NC parça programında bir takım düzeltmesi programlayın ya da etkinleştirin.
Örnek:
N100 G.. ... T5 D1 ... LF
Kanala özel makine verileri ile:
MD22550 $MC_TOOL_CHANGE_MODE
M fonksiyonunda yeni takım düzeltmesi
MD22560 $MC_TOOL_CHANGE_M_CODE
Takım değişiminde M fonksiyonu
bir takım düzeltmesinin grupta T-kelimesi ile aktivasyonun gerçekleşip gerçekleşmeyeceği veya yeni düzeltme değerlerinin ancak M kelimesi ile takım değişimi için sunulup sunulmayacağı tespit edilir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17170 [Kanal %1:] Satır %2 Sembol sayısı çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Yüksek devirde ön tanımlı semboller okunamamaktadır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
www.siemens.com/sinumerik/help
Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17180 [Kanal %1:] Satır %2 müsade edilmeyen D-Numarası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Görüntülenen grupta tanımlanmamış ve bu nedenle mevcut olmayan D numarasına müdahale edilmektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC parça programındaki takım çağrısı kontrol edilmelidir:

- Doğru takım düzeltme numarası D programlandı mı? Takım değiştirme komutu ile hiçbir D numarası girilmezse, otomatik olarak MD20270 $MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT üzerinden ayarlanan D numarası aktif olur. Bu standart olarak D1'dir.
- Takım parametresi (takım tipi, uzunluğu,...) tanımlandı mı? Takım kesici kenarının ölçüleri önceden kontrol tablosu girişi veya NCK'daki bir takım veri dosyası aracılığıyla girilmiş olmalıdır.

$TC_DPx[t, d] sistem değişkenleri açıklaması - Takım veri dosyasında bulunan şekilde

x ... Düzeltilmiş parametre numarası P

t ... İlgili takım numarası T

d ... Takım düzeltme numarası D

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17181 [Kanal %1:] Satır %2 T-Nr.= %3, D-Nr.= %4 mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = T-Numara

%4 = D-Nosu

Açıklama: NCK tanımadığı bir D numarası porgramlanmıştır. Standart ölçüde D numarası belirtilen T numarasına denktir. D-numarası yüzey fonksiyonu aktiftir, ardından T=1 sunulur.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz:

- Program hatalı: Hatayı düzeltme grubu ile giderin ve programa devam edin.
- Veri kaydı eksik: Belirtilen T/D değerleri için bir veri kaydını NCK'ye yükleyin (HMI üzerinden, üzerine kayıt ile) ve programa devam edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17182 [Kanal %1:] Satır %2 Müsade edilmeyen toplam düzeltme numarası

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Tanımlanmayan bir rakam düzeltmesinin ardından güncel bıçağa erişim denenmektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Rakam düzeltme belleğine $TC_SCP*, $TC_ECP* aracılığıyla erişimi kontrol edin, DLx rakam düzeltme seçimi ya da Ty takım seçimi ya da Dz düzeltme seçimini kontrol edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17183 [Kanal %1:] Satır %2 H-No., T-No.=%3, D-No.: = %4 içinde önceden mevcut

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = T-Numara

%4 = D-Nosu

Açıklama: Her H numarası (H=0 hariç) bir TO ünitesine sadece bir kez verilebilir. Belirtilen bıçak H numarasına sahiptir. H-numarası birden fazla verilmek zorunda olduğunda MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 = 1 verilmelidir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: - Programı değiştirin

- Diğer H numarasını seçin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17184 **[Kanal %1:] Blok %2 Takım %3, Duplo no. %5, D no.= %6 bulunmuyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Takım tanımlayıcı
%4 = Duplo numarası | D numarası

Açıklama: Seçilen takımda bulunmayan bir D numarası programlandı.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Eğer seçilen takım programlanan D numarasını içermiyorsa,
* kesim ucu için veri bloku NC içine yüklenebilir (HMI aracılığıyla, aşırı yükleme ile) veya
* kesim ucu sonradan oluşturulabilir veya
* eğer gerekirse, D numarası ve/veya takım tanımlayıcı, görüntülenen blok içinde düzeltilebilir
ve NC programı devam edebilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17188 **[Kanal %1:] D-Numarası %2 Takımda T-Nr. %3 ve %4 tanımlı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Düzeltme numarası D
%3 = İlk takımın T-numarası
%4 = ikinci takımın T-numarası

Açıklama: Kanalın %1 TO biriminde belirtilen D numarasının %2 katiyeti sunulmamıştır. Belirtilen T-Numaraları %3 ve %4 daima %2 numarası ile bir düzeltmeye sahiptir.
Etkin takım yöneliminde ek olarak geçerli olan:
Beliritlen T numaraları farklı tanımlayıcılı takım gruplarına aittir

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz:
1. TO-birimi dahilinde D-numaralandırmasının bir benzersizliğini kullanın.
2. Başka bir komut kullanın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17189 **[Kanal %1:] D-Numarası %2 Takım magazin/yer %3 ve %4 'te tanımlı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Düzeltme numarası D
%3 = İlk takımın magazin/yer numarası '/' ayırma işareti olarak
%4 = İkinci takımın magazin/yer numarasını, '/' olarak ayırma işareti

Açıklama: Kanalın %1 TO biriminde belirtilen D numarasının %2 katiyeti sunulmamıştır. Belirtilen T-Numaraları %3 ve %4 daima %2 numarası ile bir düzeltmeye sahiptir.
Etkin takım yöneliminde ek olarak geçerli olan:
Beliritlen T numaraları farklı tanımlayıcılı takım gruplarına aittir

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz:
1. TO-birimi dahilinde benzersiz D-numaralandırması kullanın. Gerekirse D numaralarını yeniden adlandırın
2. Başka bir komut kullanın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17190 [Kanal %1:] Satır %2 izin verilmeyen T-Numarası %3

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = T-Numara

Açıklama: Görüntülenen blokta tanımlanmamış ve bu nedenle mevcut olmayan bir takıma müdahale edilmektedir. Takım, T numarası, adı veya adı ve duplo numarası ile tanımlanmaktadır.

T=Magazin yerinin fonksiyonu etkinleştirildiğinde ve programlanmadığında programlanan T-Numarası magazin yeri numarası anlamına gelir. Alarm programlanan magazin yeri numarasının geçersiz olduğunu görüntüler.

T=Magazin yeri fonksiyonu etkin olduğunda ve programlanmış olduğunda, ek olarak çoklu takım fonksiyonu etkinleştirildiğinde ve program satırında MTL programlandığında Alarm ek olarak T=Magazin yeri ile programlanan alanda çoklu takım olmadığı veya

MTL ile programlanan çoklu takım yerinin takım olmadığı anlamına gelebilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: NC programında takım çağırma kodunu kontrol edin:

- Doğru takım numarası T.. programlandı mı?

- T=Magazin yeri programlaması: Doğru magazin yeri numarası programlandı mı?

- MTL Programlama: Programlanan magazin yerinden bir çoklu takım ya da programlanan çoklu takım yerinde bir takım mevcut mu?

- Takım parametresi P1 – P25 tanımlandı mı? Takım kesici ucunun ölçüleri öncesinde operatör panelinden veya V.24 ara birimi üzerinden girilmiş olmalıdır.

Sistem seçenekleri açıklaması $P_DP x [n, m]

n ... İlgili takım numarası T

m ... Kesici uç numarası D

x ... Parametre numarası P

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17191 [Kanal %1:] Satır %2 T= %3 yok, Program %4

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = T-Numarası veya T-tanımlayıcısı

%4 = Program adı

Açıklama: NCK'nın tanımadığı bir takım tanımlayıcısı programlanmıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Program ibresi, belirtilen T tanımlayıcısını içeren bir NC bloğundaysa: Program yanlışsa, hatayı düzeltme satırı ile düzeltin ve programa devam edin. Veri bloğu eksikse, bir tane oluşturun. Yani takımın veri bloğunu, tanımlanan tüm D numaraları ile NCK'ya yükleyin (HMI üzerinden, üzerine yazarak) ve ardından programa devam edin.

Program ibresi, belirtilen T tanımlayıcısını içermeyen bir NC bloğundaysa: Hata, T programlaması sırasında ilgili programda daha önceden oluştu; ancak alarm, değişim komutu ile birlikte verildi.

Program yanlışsa - T55 yerine T5 programlanmış - düzeltme satırı ile güncel satır düzeltilebilir; yani yalnızca M06 mevcutsa, bloğu T55 M06 olarak düzeltebilirsiniz. Hatalı T5 satırı, bir RESET veya program sonu ile sonlanıncaya kadar programda kalır.

Dolaylı programlamalı karmaşık program yapılarında, programı düzeltmek mümkün olmayabilir. Bu durumda, örnekteki T55 ile olduğu gibi sadece bir üzerine yazma satırı ile lokal olarak yardım edilebilir. Veri bloğu eksikse, bir tane oluşturun. Yani, takımın veri bloğunu, tanımlanmış tüm D numaraları ile birlikte NCK'ya yükleyin (HMI üzerinden, üzerine yazma ile), T üzerine yazma ile programlayın ve ardından programa devam edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17192 [TO birimi %1:] '%2' Duplonr. %3 için geçersiz takım tanımlama, '%4' içinde daha fazla yedek takım olanaklı değil.

Parametre: %1 = TO-Birimi
%2 = Takım tanımlayıcısı
%3 = Duplo Numarası
%4 = Grup tanımlayıcısı

Açıklama: Belirtilen takım tanımlayıcısına, duplo numarasına sahip takım grup tanımlayıcısı tanımını alamaz. Nedeni: Maksimum izin verilen yedek takım sayısı tanımlanmıştır. Ad verilerek takımın bir takım gubunda bir düzenlemesi ya da değiştirmesi gerçekleşir, bu maksimum izin verilen yedek takım sayısına erişmiştir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Daha az yedek takımla çalışın veya makine üreticisinde maksimum sayıda başka ayarlar talep edin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17193 [Kanal %1:] Satır %2 aktif takım takım tutucu/işmili nr %3 'te değil, program %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Takım tutucu no, mil no.
%4 = Program adı

Açıklama: Belirtilen takım tutucusundaki/İş milindeki takım (burada son takım değişimi ana takım tutucu veya ana iş mili olarak yapılmıştır) değiştirildi.
Örnek:
N10 SETHTH(1)
N20 T="Wz1" ; Ana takım tutucusu 1'de takım değişimi
N30 SETMTH(2)
N40 T1="Wz2" ; Takım tutucusu 1 sadece yardımcı takım tutucusudur
Takım değişimi, düzeltme seçim iptaline neden olmaz.
N50 D5; Yeni düzeltme seçimi. D ilişkisinin kurulabileceği güncel ve aktif bir takım mevcut değil, yani D5, parça numarası =0'la ilişkilidir, bu durum sıfır düzltmesine neden olur.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Programı değiştirin
- Arzu edilen mil ana mil olarak ya da master araç tutucusu olarak takım tutucusu
- Ardından olası ana mili ya da master araç tutucusunu geri alın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17194 [Kanal %1:] Satır %2 Uygun takım bulunamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: - Tanımlanmamış bir takıma erişim denenmiştir.
- Belirtilen takım erişime izin vermemektedir.
- İstenilen özelliklere sahip bir takım mevcut değildir.
- MTL=MT-Yeri T=Magazin yeri numarası programlandı. Programlanan alanda çoklu takım yok

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Takıma erişimi kontrol edin:
- Sesli komutun parametrelendirilmesi doğru mu?
- Takım konumu nedeniyle erişime izin vermek konumunda değil mi?

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17195 [Kanal %1:] Blok %2 izi verilmeyen takım tutucusu numarası %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Takım tutucusu numarası

Açıklama: Görüntülenen blokta bir tanımlanmamış bir takım tutucusuna değinilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Takım tutucusunun programını NC programında denetleyin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17200 [Kanal %1:] Blok %2 Takım bilgilerini silmek mümkün değil. Takım: %3 Error ID: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = T-Numara
%4 = Hata nedeni, hata durumu

Açıklama: İşlemde bulunan takım için takım verilerini parça programından silmek denenmiştir.
Güncel işleme katılan takımlar için takım bilgileri silinemez.
Bu hem T ile ön seçilen veya değiştirilen takım aynı zamanda sabit disk kapsam hızını veya takım denetimi aktif olan takımlar için de geçerlidir.
4. parametrenin ilk bölümü ("hata nedeni"), takımın neden silinemediğini gösterir. Olası değerler::
1 - Takım aktif
2 - Takım bir magazin yerinde
3 - Takım aktif ve bir magazin yerinde
4 - Takım hareket ettiriliyor
5 - Takım aktif ve hareket ettiriliyor
6 - Takım bir magazin yerinde ve hareket ettiriliyor
7 - Takım aktif, bir magazin yerinde ve hareket ettiriliyor

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Takım düzeltme belleğine erişimi $TC_DP1[t,d] = 0 aracılığıyla kontrol edin veya takımı kaldırın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17202 [Kanal %1:] Satır %2 Magazin datalarını silmek mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Güncel olarak silinemeyen magazin verilerinin silinmesi denenmektedir. 'Takım hareket ettiriliyor' konumunda güncel olarak silinemeyen bir magazindir. Güncel olarak bir magazine düzenlenen takım adaptörü silinemez. Makine verileri MD18104$MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER değer 1'e sahip olduğunda takım adaptörü silinemez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Magazinin silme denemesi başarısız olduğunda
$TC_MAP1[m] = 0 ; magazini m=Magazinno. Ile silme
$TC_MAP1[0] = 0 ; tüm magazinleri silme
$TC_MAP6[m] = 0 ; magazinleri içlerinde yer alan takımlarla sil, ardından çağrı zamanında magazinin "takım hareket ediyor" konumuna sahip olması sağlanmalıdır.
Takım adaptörünün silme denemesi başarısız olduğunda
$TC_ADPTT[a] = -1 ; Adaptörü a numarası ile silme
$TC_ADPTT[0] = -1; tüm adaptörleri silme
Ardından verilere uygun olarak magazin yerinden ya da pagazin yerlerinden çözülmelidir – adaptöre düzenlenen yerin $TC_MPP7[m,p] = 0 ; m=Magazin no., p=Yer no..

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17210 [Kanal %1:] Satır %2 Değişkenlerde Veri erişimi mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Değişken parça programından doğrudan okunamaz/ yazılamaz. Sadece hareket senkronizasyon aksiyonlarında izin verilmektedir.
Değişkenler için örnekler:
$P_ACTID (hangi düzelmler aktif)
$AA_DTEPB (Pinyonların düzenlenmesi için eksenel kalan mesafe)
$A_IN (Girişin sorgulanması)
Safety Integrated: Safety- PLC sistem değişkenleri sadece SPL devreye alım aşaması sırasında okunabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17212 [Kanal %1:] Takım yönetimi: El takımı %3, Duplonr. %2'yi iş mili/takım tutucu %4'e yerleştirin

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Duplonr.
%3 = Takım tanımlayıcısı
%4 = Takım tutucu numarası (Mil numarası)

Açıklama: Belirtilen el aletinin programa devam etmeden önce belirtilen takım tutucusunun ya da milin getirilemediğine yönelik bilgi. El aleti, NCK datalarının bilindiği ancak bir magazin yerine konumlandırılmamış olan ve bu nedenle NCK tarafından otomatik takım değişimine ve temelde makinenin de tam erişimine sunulmadığı bir el aletidir.
Belirtilen el WZ aynı zamanda MT alanında bir WZ de olabilir. Bu durumda MT değiştirilmelidir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Belirtilen el aletinin programa devam etmeden önce belirtilen takım tutucusunun ya da milin alınmasına yönelik bilgi. Veriler NCK alnında tanınan ancak bir magazin yerine düzenlenmeyen ve bu nedenle NCK tarafından otomatik takım değişimine yönelik bir el aletidir ve kuralda makine de tam erişilebilir değildir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

17214 [Kanal %1:] Takım yönetimi: Manuel takım %3 işmili/takım tutucu %2'den alınır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Takım tutucu numarası (Mil numarası)
%3 = Takım tanımlayıcısı

Açıklama: Belirtilen el aletinin programa devam etmeden önce belirtilen takım tutucusundan ya da milden çıkartılması gerektiğine dair bilgi. El aleti, NCK datalarının bilindiği ancak bir magazin yerine konumlandırılmamış olan ve bu nedenle NCK tarafından otomatik takım değişimine ve temelde makinenin de tam erişimine sunulmadığı bir el aletidir.
Belirtilen el aleti MT de yer alabilir. Bu durumda MT çıkartılmalıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Belirtilen el aletinin programa devam etmeden önce belirtilen takım tutucusunun ya da milin getirilemediğine ve burada buluan el takımının alınması gerektiğine yönelik bilgi. Veriler NCK alnında tanınan ancak bir magazin yerine düzenlenmeyen ve bu nedenle NCK tarafından otomatik takım değişimine yönelik bir el aletidir ve kuralda makine de tam erişilebilir değildir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

17215 [Kanal %1:] Takım yönetimi: El aletini %3 ara tampon lokasyonundan %2 çıkartın

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Ara tampon lokasyonu numarası
%3 = Takım tanımlayıcısı

Açıklama: Belirtilen el aletinin programa devam etmeden önce belirtilen ara tampon lokasyonundan çıkartılması gerektiğine dair bilgi. El aleti, NCK datalarının bilindiği ancak bir magazin yerine konumlandırılmamış olan ve bu nedenle NCK tarafından otomatik takım değişimine ve temelde makinenin de tam erişimine sunulmadığı bir el aletidir.
Belirtilen el aleti MT de yer alabilir. Bu durumda MT çıkartılmalıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Belirtilen el aletinin ara tampon lokasyonundan çıkartıldığından emin olun. Takım değişimi kapalı komutunun PLC onayı sonrasında alarm otomatik silinir. El aletleri ile ancak PLC programı tarafından bu doğrultuda desteklendiğinde verimli çalışılabilir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

17216 [Kanal %1:] Manüel takımı %4 takım tutucusundan kaldırın ve %3 %2 manüel takımını yükleyin

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Duplonr.
%3 = Takım tanımlayıcısı
%4 = Takım tutucu numarası (Mil numarası)

Açıklama: Belirtilen el aletinin programa devam etmeden önce belirtilen takım tutucusunun ya da milin getirilemediğine ve burada buluan el takımının alınması gerektiğine yönelik bilgi. Veriler NCK alnında tanınan ancak bir magazin yerine düzenlenmeyen ve bu nedenle NCK tarafından otomatik takım değişimine yönelik bir el aletidir ve kuralda makine de tam erişilebilir değildir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: El takımının değiştirilmesi gerektiğinden emin olun. PLC onayının ardından takım değişimi açık komutunda alarm otomatik silinir.El takımları ile sadece etkin olarak işlem yapılabilir, bu PLC programı üzerinden bu doğrultuda desteklenecektir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

17218 [Kanal %1:] Blok %2 Takım %3 el aleti olamaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Takım tanımlayıcısı

Açıklama: Belirtilen takım kendine ait bir yere sahip ya da bu takım için gerçek magazinde bir yer rezerve edilmiş. Bu nedenle bir el aleti olamaz.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - NC-Programını düzeltin
- "DELRMRES" progamlayarak ile gerçek magazin yerine herhangi bir bağlantı olmadığından emin olun.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17220 [Kanal %1:] Satır %2 Takım yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: T numarası üzerinden takım adını veya takım adını ve Duplo numarası üzerinden tanımlanmamış veya henüz tanımlanmamış bir WZ (takıma) erişmek denendiğinde örn. WZe, $TC_MPP6 = 'toolNo', programlaması üzerinden magazin alanlarına yerleştirilecekse Bu ancak hem magazin yeri hem de 'toolNo' sayesinde belirlenen bir WZ tanımlandığında oluşabilir.
Mevcut olmayan WZ bir çoklu takım da olabilir (Çoklu takım bir WZ gibi işleme alınır).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC programını düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17224 [Kanal %1:] Satır %2 takımT/D=%3 - takım tipi %4 geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = şikayet edilen T-No / D no.
%4 = Şikayet edilen takım tipi

Açıklama: Bu sistem üzerinde belirtilen takım tipinin takımlarının takım
Düzeltmelerini seçmek mümkün değildir.
Takım tiplerinin çok yönlülüğü hem makine üreticisi tarafından
Sınırlandırılabilir hem de tek kumanda modelleri olarak sınırlandırılabilir.
Sadece bu sistem için izin verilen takım tiplerine sahip takımlar kullanın
Takımın tanımlanması sırasında bir hata oluşup oluşmadığını kontrol edin

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC programını düzeltin veya WZ verilerini düzeltin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17230 [Kanal %1:] Satır %2 Duplo numarası zaten avr

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir takımın aynı duplo numarasına sahip başka bir takım (başka T numarası) mevcut olduğunda Duplo numarasını yazmak denendiğinde

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC programını düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17240 [Kanal %1:] Satır %2 Hatalı Takım tanımlaması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Veri dengesini ardıl olarak tahrip edebilecek ya da aksi tanımlara neden olabilecek bir takım verisini değiştirmek denendiğinde

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC programını düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17241 [Kanal %1:] Satır %2 İllegal adaptör tanımı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Hatanın olası nedenleri:
Yeni adaptör tipine (tip 2) ait olan parametreler, eski tipteki (tip 1) bir takım adaptörüne yazılamazlar.
Eski adaptör tipine (tip 1) ait olan parametreler, yeni tipteki (tip 2) bir takım adaptörüne yazılamazlar.
Adaptör tipini değiştirmek veya 0'dan küçük veya 2'den büyük bir değere ayarlamak mümkün değildir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Eski tip bir takım adaptörü için (tip 1), sadece tip 1'e ait olan parametreleri yazın.
- Yeni tip bir takım adaptörü için (tip 2), sadece tip 2'ye ait olan parametreleri yazın.
- Adaptör tipi 1 veya 2 değeriyle yalnızca bir kez ayarlanabilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17250 [Kanal %1:] Satır %2 Hatalı Magazin tanımlaması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Veri dengesini ardıl olarak tahrip edebilecek ya da aksi tanımlara neden olabilecek bir magazin verisini değiştirmek denendiğinde

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC programını düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17255 [Kanal %1:] Blok %2 Magazin yeri hiyerarşileri silindi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: $TC_MAMP2, Bit 15 değiştirildiğinde olası mevcut hiyerarşi anlam değişimi nedeniyle silinmiştir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Magazin yeri hiyerarşisini yeniden belirleyin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17260 [Kanal %1:] Satır %2 Hatalı Magazin yer tanımlaması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Veri tutarlılığına kalıcı zarar veren veya çakışan tanıma neden olan bir magazin yeri verisi değiştirilmeye çalışıldığında bu alarm ortaya çıkmaktadır.
Örnek: $TC_MPP1 parametresi (=yerin türü) üzerine 'Mil/takım tutucusu yeri' yazılırsa,
sınırlandırma yapan MD18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS ile bir çakışma söz konusu olabilir.
Durum sadece - kumanda modeli buna izin verirse - MD18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS değeri arttırılarak ya da magazin tanımı düzeltilerek giderilebilir.
Bir takım kesinlikle eşzamanlı:
- iki farklı magazin yerinde yüklü olamaz.
- bir multitool ve bir magazin yerinde mevcut olamaz

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC programını düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17261 [TO-Birimi %1:] Tüm değerler %3 magazinden %2 görüntülenemiyor.

Parametre: %1 = TO-Birimi
%2 = Magazin numarası
%3 = Parametre adı

Açıklama: Tüm operatör magazin yeri datalarına ($TC_MPPCx[magNo, locNo] BTSS üzerinden erişilemiyor.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - OEM Magazin yeri parametresinin sayısını düşürün. (MD18092 $MN_MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM)
- veya belirtilen magazinde magazin yeri sayısını azaltın. ($TC_MAP6[magNo], $TC_MAP7[magNo])
Belirtilen 3 parametrenin üretimi 32767 aşmamalıdır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.
Alarm sadece bir uyarıdır.

17262 [Kanal %1:] Satır %2 İllegal Takım-adapter operasyonu (Neden: %3)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Nedeni

Açıklama: Hata nedenlerinin anlamı:
1: Öngörülen magazin veya çoklu takım yuvasında zaten başka bir adaptör var.
Not: MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER = -1 olarak ayarlamış olması halinde, her magazin yuvasına en baştan itibaren bit adet tip 1 adaptör tayin edilir.
2: - Öngörülen magazin veya çoklu takım yuvasında zaten bir takım mevcut.
3: - Yuvada hâlâ bir takım bulunduğundan, adaptör çıkartılamıyor.
4: - Var olmayan bir adaptörü bir magazin veya çoklu takım yuvasına yerleştirme girişiminde bulunuldu.
5: - Adaptör, başka bir konuma tayin edilmiş olduğundan, silinemiyor.
6: $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER = -1 ile, tüm adaptörler veya tip 1 bir adaptör silinemez.
6: $TC_ADPTT [n] = -1 ile tip 2 bir adaptör silinemez.
6: $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER_TYPE2 > 0 olması halinde, $TC_ADPTT[0] = -1 ile bir adaptör silinemez.
21: Yeni tipte bir adaptöre (tip 2) sahip olan bir yuvaya sadece taşlama takımlarına (tip 4xx) ve tornalama takımlarına (tip 5xx) izin verilmez:
22: Eski tipteki (tip 1) bir takım adaptörü henüz bir çoklu takım yuvasına atanamaz.
23: Yeni tipteki (tip 2) bir takım adaptörü henüz bir magazin yuvasına atanamaz.
24: Adaptörlü bir çoklu takımın, bir magazin konumuna ayarlanmış olması halinde, magazin konumundaki bir adaptör sadece varsayılan ayarda Tip1 olabilir.
($TC_ADPT1[n]= 0.0, $TC_ADPT2[n]= 0.0, $TC_ADPT3[n]= 0.0, $TC_ADPTT[n]= 1)
25: Tip 2 olan adaptör her şeyden önce sadece çoklu takım yuvasında bulunabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Bir magazin yerine azami bir adaptör tayin edin.
- MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER = -1 için, sadece zaten magazin konumlarına bağlanmış olan adaptörlerin verilerini yazın.
- Bir adaptörün bir magazin yuvasına tayin edilmesi sırasında, bu magazin yuvalarında hiç bir takımın bulunmaması gerekir.
- Bir adaptörün bir magazin yuvasından çıkartılması sırasında, bu magazin yuvasında hiç bir takımın bulunmaması gerekir.
- Sadece mevcut adaptörleri bir magazin veya çoklu takım yuvalarına getirin.
- Tip 1 adaptörler sadece $TC_ADPTT[n] = -1 ile silinebilir.
- $TC_ADPTT[0] = -1 olan tüm adaptörleri silmek, sadece $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER_TYPE2=0 halinde olanaklıdır.
- İzin verilen takım tiplerini sadece yeni tip (tip 2).adaptöre sahip bir yuvaya yerleştirin.
- Eski tipteki takım adaptörlerini (tip 1) sadece bir magazin yuvasına tayin edin.
- Yeni tipteki takım adaptörlerini (tip 2) sadece bir çoklu takım yuvalarına tayin edin.
- Bir adaptörü, bir magazin yuvasına veya çoklu takım yuvasına kademeli olarak bağlamayın.
- Tip 2 adaptör için sadece bir magazin yuvasına sahip bir çoklu takım ayarlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17270 [Kanal %1:] Satır %2 Çağrı-Referans: geçersiz değişken

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Makine verileri ve sistem değişkenleri Call-by-reference-parametresi olarak aktarılamaz.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC- Programı değiştirin: Makine verisinin veya sistem değişkeninin değerini program lokali değişkene atayın ve bunu parametre olarak aktarın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17500 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3'de kırılım ekseni yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir parça eksen pozisyonu CIC, CAC veya CDC anahtar kelimeler ile bir eksen programlanmıştır, bu makine verilerini parça ekseni olarak tanımlanmamıştır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Bölünen eksen pozisyonları için program talimatlarını (CIC, CAC, CDC) NC parça programından çıkartın veya ilgili ekseni dağılım ekseni olarak açıkalyın.
Dağılım ekseni deklarasyonu:
MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (Eksen dağılım düzeni)
Eksen, belirtilen MD alanında dağılım pozisyon tablosuna yönelik bir düzenleme işleme alındığında dağılım ekseni olacaktır. 2 tablo mümkündür (Giriş değeri 1 veya 2).
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 (1./2. dağılım eskeni için pozisyon sayısı)
Standart değer: 0 Maksimum değer: 60
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 [n]
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 [n]
(1. dağılım ekseni pozisyonları) Mutlak eksen pozisyonları girilir. (Listenin uzunluğu MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 ile tanımlanmaktadır).

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17501 [Kanal %1:] Blok %2 Bölüm ekseni %3 Hirth dişli ile aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname

Açıklama: İndex ekseni için "Hirth dişlisi" fonksiyonalitesi etkinleştirilir, bu eksen bu nedenle sadece index pozisyonlarına hareket edebilir. Eksenin başka bir hareketi mümkün değildir.
PRESETON veya PRESETONS programlamasına izin verilmez.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Parça programını düzeltin
FC16 ya da FC18 çağrısını düzeltin
MD30505 $MA_HIRTH_IS_ACTIVE makine verilerinin seçimini kaldırın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17502 [Kanal %1:] Satır %2 Kırılım eksen %3 Hirth-Dişli ile stop geçikti

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname

Açıklama: Bölünme ekseni için "Hirth dişlisi" fonksiyonalitesi etkinleştirilir ve override 0 konumuna getirilir veya başka bir durdurma koşulu (örn. VDI bağlantı yeri sinyali) etkindir. Sadece bölünme ekseni durdurulabildiğinden bir sonraki bölünme pozisyonuna hareket edilecektir. Alarm pozisyona erişilinceye kadar veya durdurma koşulu devre dışı bırakılıncaya kadar görüntülenecektir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz:
Bir sonraki bölünme pozisyonuna erişilinceye kadar bekleyin.
Override > 0 olarak ayarlayın.
Diğer bir durdurma koşulu devre dışı bırakın.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

17503 [Kanal %1:] Satır %2 Kırılım eksen %3 Hirth-Dişli ve eksen rapor edilemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname

Açıklama: Bölünme ekseni için 'Hirth-dişlisi' işlevselliği etkinleştirilmiştir ve eksen referanslandırılmamış olsa bile işleme alınmalıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Ekseni referanslandırın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17505 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Bölünme ekseni %4 Hirth dişli donanımı ile aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksenname

Açıklama: Bölünme ekseni için "Hirth dişlisi" fonksiyonalitesi etkinleştirilir, bu eksen bu nedenle sadece bölünme pozisyonlarına hareket edebilir, eksenin başka bir hareketi mümkün değildir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Parça programını düzeltin
FC16 ya da FC18 çağrısını düzeltin
Makine verilerini MD30505 $MA_HIRTH_IS_ACTIVE seçimini kaldırın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17510 [Kanal %1:] Satır %2 Bölüm ekseni %3 için geçersiz İçerik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Dağılım ekseni için programlanan endeks pozisyon tablosuna ait alanın dışında yer almaktadır.
Örnek:
56. pozisyon eksene özel makine verisinin MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB altında düzenlenmiş olan listede 1. konumlandırma ekseni ile mutlak işleme alınmış olmalıdır, pozisyonların sayısı sadece örn. 40'tır (MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 = 40).
N100 G.. U=CAC (56)
Veya eşit mesafelerde programlanan endeks daha küçüktür veya 0'a denktir.
Veya bir MOV hareketinde izin verilen alanın dışında bir pozisyona hareketi denemektedir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NC-parça programında parça eksen pozisyonunu güncel pozisyon tablosunun boyutuna uygun olarak programlayın ya da pozisyon tablosunu istenilen değerde tamamlayın ve liste boyunu adapte edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17600 [Kanal %1:] Satır %2 Preset transfor ekseni %3'de imkansız

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Programlanan tanımlı eksen güncel transformasyona katılmıştır. Bu sayede bu eksen için güncel değer kaydetme (önceden tanımlı) mümkün değildir(PRESETON ve PRESETONS için geçerlidir).
Örnek:
Makine ekseni A mutlak pozisyonda A 300 yeni güncel değere A 100 atanmalıdır.
:
N100 G90 G00 A=300
N101 PRESETON A=100

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Bir transformasyona katılan eksenler için güncel değer bellek atamadan kaçının veya transformasyonu anahtar kelime TRAFOOF ile kaldırın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17601 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Eksende preset %4 mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bu eksen için güncel değer atama mümkün değil çünkü
- eksen hareket halinde
- eksen bir transformasyona bağlı
- eksen güncel olarak darbe denetiminde
- işmili çapraz hareketi henüz tamamlanmadı
- referans noktası hareketi (G74) etkin
- geometri ekseni 'nötr eksen' durumunda değil

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Güncel değer atamadan kaçının veya ilgili geometri eksenini RELEASE(...) ile uyumlu zamanda 'nötr eksen' durumuna getirin

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17602 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket sonkron aksiyonu: %3 Eksende preset %4 JOGREF operasyon modunda mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bu eksen için güncel değer atama (Preset), bu eksenin hizalanmış olduğu çalışma türü grubu JOG operasyon modunda bulunduğundan ve ek olarak referans noktası hareketi makine fonksiyonu seçili olduğundan mümkün değildir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Bu konfigürasyonda güncel değer atamadan kaçının ya da referans noktası hareketi makine fonksiyonunu kaldırın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17603 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket sonkron aksiyonu: %3 Preset JOG operasyon modunda sadece duran eksende %4 mümkündür.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Güncel değer atama (Preset) JOG operasyon modunda sadece duran eksende mümkündür.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Eksen hareketi sırasında güncel değer atamadan kaçının ya da eksenin durmasını bekleyin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17604 **[Kanal %1:] Blok %2 Hareket sonkron aksiyonu: %3 Aktif döner ekseninde preset (Eksen %4) mümkün değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Güncel değer atama (PReset) senkron aksiyon üzerinden kumanda edilen aktif döner ekseni üzerinden mümkün değil.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Aktif döner eksen hareketinde güncel değer atamadan kaçının.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17610 **[Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 transformasyona dahil, aksiyon yürütülemiyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Eksen etkin transformasyona katılmaktadır. Bu nedenle talep edilen aksiyon, pozisyon ekseni olarak işle, değişime yönelik onay uygulanamaz.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: TRAFOOF ile transformasyonu öncesinden kaldırın veya parça program grubundan faaliyeti çıkartın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17620 **[Kanal %1:] Satır %2 transfer edilmiş eksen %3 için sabit nokta hareketi mümkün değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Görüntülenen grupta aktif transformasyona katılan sabit nokta hareketi (G75) için bir eksen programlanmıştır. Bu sayede sabit nokta hareketi uygulanmaz!

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: G75- talimatını parça program grubundan çıkartın veya transformasyonu TRAFOOF ile önceden kaldırın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17630 **[Kanal %1:] Satır %2 transfer edilmiş Eksen %3 için referanslama imkansız**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Görüntülenen grupta aktif transformasyona katılan referans nokta hareketi (G74) için bir eksen programlanmıştır. Bu sayede referans nokta hareketi uygulanmaz!

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: G74- talimatını ya da katılan makine eksenlerinin transformasyonunu parça program grubundan çıkartın veya transformasyonu TRAFOOF ile önceden kaldırın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17640 [Kanal %1:] Satır %2 İşmili çalışması ransfer edilmiş eksen %3 için mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Mil modu için programlanan eksen güncel transformasyonda geometri ekseni olarak yer almaktadır. Buna izin verilmemektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlk önce transformasyonu fonksiyonunu kapatın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17650 [Kanal %1:] Satır %2 Makine ekseni %3 programlanabilir değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Makine ekseni etkin transformasyonda kullanılamaz. Muhtemelen fonksiyon başka bir koordinat sisteminde programlanabilir, örn. Geri çekilme pozisyonu gerektiğinde BKS veya WKS koordinat sisteminde de belirtilebilir. Koordinat sisteminin seçimi için ilgili eksen tanımlayıcısı hizmet etmektedir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Transformasyonu kapatın veya başka bir koordinat sistemi kullanın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17800 [Kanal %1:] Satır %2 Yanlış kodlanmış pozisyon programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Anahtar kelime FP=n ile belirtilen pozisyon numarası n izin verilmemektedir. Eksene özel MD30600 $MA_FIX_POINT_POS [n] üzerinden 2 mutlak eksen pozisyonları sabit noktalar olarak tespit edilebilir.
Veya pozisyon numaraları 3 ve/veya 4 kullanılması gerektiğinde MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS bu doğrultuda atanmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Anahtar kelimeyi FP makine sabit noktaları 1 veya 2 ile programlayın.
Örnek:
X1 ve Z2 makine eksneleri ile sabitleme noktası 2'ye hareket edin.
N100 G75 FP=2 X1=0 Z2=0
VeyA: MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS ve gerektiğinde MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[] adapte edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

17810 [Kanal %1:] Satır %2 referanslandırılmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası

Açıklama: Eksen için JOG alanında bir fonksiyon etkinleştirilir, örn. sabit nokta süreci, pozisyonda gezinme, dairesel olarak gezinme ve eksen referanslandırılmamıştır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ekseni referanslandırın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17811 **[Kanal %1:] JOG'da sabit nokta hareketi eksen %2 için mümkün değil, nedeni %3**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Nedeni

Açıklama: Bir eksen için "JOG alanında sabit nokta hareketi" talep edilir, bu mümkün değildir zira:
1. neden: Eksen etkin transformasyona katılmıştır.
2. neden: Eksen bir aktif bağlantının takip ekseni olduğundan.
Böylelikle sabit nokta hareketi uygulanmaz.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sabit nokta hareketini JOG alanında kaldırın veya TRAFOOF ile transformasyonu öncesinde kaldırın ya da bağlantıyı çözün.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17812 **[Kanal %1:] Eksen %2 JOG'da sabit nokta hareketi: Sabit nokta %3 değiştirildi**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Sabit nokta numarası

Açıklama: JOG alanında sabit nokta hareketi eksen için etkindir ve bir diğer sabit nokta seçilir veya sabit nokta hareketi devre dışı bırakılır. Atılım hareketi iptal edilir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: JOG hareketini yeniden tetikleyin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17813 **[Kanal %1:] Eksen %2 JOG'da sabit nokta hareketi ve düzenleme hareketi aktif**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: "JOG alanında sabit nokta hareketi" eksen için etkindir ve aynı anda bir düzeltme hareketi örn. bir $AA_OFF senkronizasyon ofseti enterpole edilir.
Seçilen sabit noktanın pozisyonuna işlem hareketi sırasında düzeltme değerleri değiştirildiğinde erişilmez.
Bu durumda hedef nokta: "Sabit nokta pozisyonu + Düzeltme değeri değişimi".
Sabit noktanın erişilmesi düzeltme değeri değiştirildikten sonra işlem hareketi yeninden başlatıldığında sağlanır.
(örn. İşlem hareketinin arada bir durma noktasına geldiği inkremental işlem).
Nedeni:
Hareketin yeniden başlatılması ile güncel düzeltme değeri dikkate alınır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: JOG hareketini yeniden tetikleyin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17814 **[Kanal %1:] Eksen %2 sabit nokta pozisyonu mevcut değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Sabit nokta pozisyonunun numarası

Açıklama: PLC üzerinden JOG çalışma türünde seçilen sabit nokta için sabit nokta pozisyonu mevcut değildir, bakınız MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS ve ger. MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[] adaptasyonu.
Sabit nokta hareketini kaldırın veya geçerli sabit nokta seçin ve Jog hareketini yeniden tetikleyin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17815 Bölünme ekseni %1 sabit nokta %2 bölünme pozisyonuna denk değil

Parametre: %1 = Eksen numarası
%2 = Makine datasının alan endeksi
Açıklama: Eksen bir referanslandırılmış bölünme eksenidir ve JOG çalışma türünde hareket edilecek (MD30600 $MA_FIX_POINT_POS alanında belirlenen) sabit nokta numarası %2 bölünme pozisyonu ile denk değildir. JOG çalışma türünde referanslandırılmış bölünme eksenleri bölünme pozisyonlarına hareket ederler.
Reaksiyon: NC hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[] veya bölünme pozisyonlarının adaptasyonu.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17821 [Kanal %1:] Eksen %2 pozisyona itme ve düzenleme hareketi aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: "Pozisyona hareket" eksen için etkindir ve aynı anda bir düzeltme hareketi örn. bir $AA_OFF senkronizasyon ofseti enterpole edilir.
SD43320 $SA_JOG_POSITION pozisyonuna düzeltme değerleri işlem hareketi sırasında değiştirildiğinde erişilemez.
Bu durumda hedef nokta: "Jog Pozisyonu + Düzeltme değeri değişimi".
SD43320 $SA_JOG_POSITION pozisyonuna erişilmesi düzeltme değeri değiştirildikten sonra işlem hareketi yeniden başlatıldığında sağlanır.
(örn. İşlem hareketinin arada bir durma noktasına geldiği inkremental işlem).
Nedeni:
Hareketin yeniden başlatılması ile güncel düzeltme değeri dikkate alınır.
Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: JOG hareketini yeniden tetikleyin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17822 [Kanal %1:] Esen %2 Pozisyona itme: Pozisyon değiştirildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
Açıklama: 'Pozisyona hareket' alanında bir eksen hareketi eksen için etkindir ve pozisyon yani SD43320 $SA_JOG_POSITION, içeriği değiştirilmiştir. Atılım hareketi iptal edilir.
Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: JOG hareketini yeniden tetikleyin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17823 [Kanal %1:] Eksen %2 Pozisyona itme devre dışı

Parametre: %1 = Kanal numarası
Açıklama: Eksen için 'Pozisyona hareket' konumunda bir eksen hareketi etkindir ve 'Pozisyona hareket' devre dışı bırakılmıştır. Atılım hareketi iptal edilir.
Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: JOG hareketini yeniden tetikleyin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17825 Bölünme ekseni %1 $SA_JOG_POSITION bölünme pozisyonu dengesiz

Parametre: %1 = Eksen numarası

Açıklama: Eksen bir referanslandırılmış bölünme eksenidir ve JOG çalışma türünde 'Pozisyona hareket' etkindir ve SD43320 $SA_JOG_POSITION bir bölünme pozisyonu ile denk değildir. JOG çalışma türünde referanslandırılmış bölünme eksenleri bölünme pozisyonlarına hareket ederler.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: SD43320 $SA_JOG_POSITION veya bölünme pozisyonlarını adapte edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

17830 [Kanal %1:] Bir dairenin itilmesi etkinleştirildi ve gerekli eksenler %2 geometri ekseni değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Dairesel hareketler ile gezinme fonksiyonu etkinleştirilmiş ancak bunun için gerekli olan eksen geometri ekseni olarak tanımlanmamıştır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ekseni geometri ekseni olarak tanımlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17831 [Kanal %1:] Dairenin itilmesi mümkün değil, nedeni: %2

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Nedeni

Açıklama: Dairesel hareket fonksiyonu etkinleştirildi, fakat uyglanması mümkün değil, çünkü:
1. Katılan eksenlerin güncel konumu, seçili parça çemberin dışında bulunuyor.
2. Katılan eksenlerin güncel konumu, seçili parça çemberinde ve etkin takım yarı çapı düzetmesinde çember merkezine fazla yakın duruma.
3. Katılan eksenlerin güncel konumu, etkin takım yarı çapı düzetmesinde iç bölgesi işlemi esnasında sınırlandıran çembere fazla yakın durumda.
4. Katılan eksenlern güncel konumu, etkin takım yarı çapı düzetmsinde dış işlem esnasında sınırlandıran çembere fazla yakın durumda.
5. Katılan eksenlerin güncel konumu, iç işlem esnasında tanımlı çemberin dışına.
6. Katılan eksenlerin güncel konumu, dış işlemde tanımlı çembern içinde.
10. Güncel düzleme bir rotasyon tki etmektedir. Bunun anlamı: Güncel düzlem uzayda eğik duruyor. Bu durum şu anda desteklenmemektedir.
20. JOG-Retract etkin durumda. Bu çalışma modu desteklenmemektedir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ekseni geometri ekseni olarak tanımlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17833 [Kanal %1:] Bir dairenin itilmesi aktif ve dairenin itilmesi devre dışı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir dairesel hareket etkindir ve 'Daireler halinde hareket' devre dışı bırakılmıştır. Dairesel hareket iptal edilir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: 'Daireler halinde hareket' tekrar etkinleştirin ve JOG hareketini yeniden tetikleyin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

17900 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Eksen %4 Makine ekseni değildir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksenname
Açıklama: Grup konteksi bu alanda bir makine ekseni talep eder. Bu durum:
- G74 (Referans noktasına hareket)
- G75 (sabit noktaya hareket)
- PRESETON/PRESETONS, GANTRY senkron ekseninde

Bir geo- veya ek eksen tanımlayıcısı kullanıldığında bu, makine ekseni tanımlayıcısı olarak da onaylanmış olmalıdır (MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB).
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Makine eksen tanımlayıcısının programında kullanın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

18000 [Kanal %1:] Satır %2 NCK'ya özgü koruma alanı %3 hatalı. Hata no. %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = NCK koruma alanı numarası
%4 = Hata nitelikleri
Açıklama: Koruma alanı tanımı hatalı. Hata numarası, en yakın alarm nedeninin ne olduğunu belirtir:
No. Anlamı
1: Eksik veya tutarsız kontur tanımı.
2: Kontur birden fazla yüzey alanını kapsıyor.
3: Takım ilişkili koruma alanı dışbükey değil.
4: Koruma alanının 3. boyutunda her iki sınırlama aktifse ve her iki sınır aynı değere sahipse.
5: Koruma alanı numarası mevcut değil (negatif sayı, sıfır veya koruma alanı maksimum sayısından büyük).
6: Koruma alanı açıklaması 10'dan fazla kontur elemanından oluşuyor.
7: Takım ilişkili koruma alanı, iç koruma alanı olarak tanımlanmış.
8: Yanlış parametre kullanılmış.
9: Etkinleştirilecek koruma alanı tanımlanmamış.
10: Koruma alanı tanımı için yanlış modsal G kodu kullanılmış.
11: Kontur açıklaması hatalı veya çerçeve aktif.
12: Diğer, tanımlanamayan hatalar.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. Koruma alanı tanımını değiştirin, MD'yi kontrol edin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

18001 **[Kanal %1:] Satır %2 Kanala özgü koruma alanı %3 hatalı. Hata no. %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kanala özel koruyucu alanın numarası
%4 = Hata nitelikleri

Açıklama: Koruma alanı tanımı hatalı. Hata numarası, en yakın alarm nedenini belirtir:
No. Anlamı
1: Eksik veya tutarsız kontur açıklaması.
2: Kontur birden fazla yüzey alanını kapsıyor.
3: Takım ilişkili koruma alanı dışbükey değil.
4: Koruma alanının 3. boyutunda her iki sınırlama aktifse ve her iki sınır aynı değere sahipse.
5: Koruma alanı numarası mevcut değil (negatif sayı, sıfır veya koruma alanı maksimum sayısından büyük).
6: Koruma alanı açıklaması 10'dan fazla kontur elemanından oluşuyor.
7: Takım ilişkili koruma alanı, iç koruma alanı olarak tanımlanmış.
8: Yanlış parametre kullanılmış.
9: Etkinleştirilecek koruma alanı tanımlanmamış.
10: Koruma alanı tanımı için yanlış modsal G kodu kullanılmış.
11: Kontur açıklaması hatalı veya çerçeve aktif.
12: Diğer, tanımlanamayan hatalar.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. Koruma alanı tanımını değiştirin, MD'yi kontrol edin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

18002 **[Kanal %1:] Satır %2 NCK koruma alanı%3 etkinleştirilemiyor. Hata no. %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = NCK koruma alanı numarası
%4 = Hata nitelikleri

Açıklama: Koruma alanının aktifleştirilmesi sırasında bir hata ortaya çıktı. Hata numarası, en yakın alarm nedenini belirtir:

No. Anlamı

1: Eksik veya tutarsız kontur açıklaması.

2: Kontur birden fazla yüzey alanını kapsıyor.

3: Takım ilişkili koruma alanı dışbükey değil.

4: Koruma alanının 3. boyutunda her ii sınırlama aktifse ve her iki sınır aynı değere sahipse.

5: Koruma alanı numarası mevcut değil (negatif sayı, sıfır veya koruma alanı maksimum sayısından büyük).

6: Koruma alanı açıklaması 10'dan fazla kontur elemanından oluşuyor.

7: Takım ilişkili koruma alanı, iç koruma alanı olarak tanımlanmış.

8: Yanlış parametre kullanılmış.

9: Etkinleştirilecek koruma alanı tanımlanmamış veya kontur elemanı sayısı <2 veya >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA

10: Koruma alanlarının dahili yapısında hata.

11: Diğer, tanımlanamayan hatalar.

12: Aynı anda aktif olabilecek maksimum koruma alanı sayısı aşıldı (kanala özgü tezgah verileri).

13,14: Koruma alanlarına yönelik kontur elemanı oluşturulamıyor.

15,16: Koruma alanları için bellek yeri yok.

17: Kontur elemanları için bellek yeri yok.

18: Eşzamanlı olarak aktive edilmiş veya önceden aktifleştirilmiş iş parçası ile ilgili koruma alanlarının ve takımla ilgili koruma alanlarının ürünü 31'den büyüktür.

Örnek: Örneğin 16 iş parçası ilişkili ve 1 takım ilişkili koruma alanı aktif olabilir.

İş parçası ilişkili koruma alanı sayısı bu durumda örneğin 19'a yükseltilebilir (19 * 1 = 19).

Fakat takım ilişkili koruma alanı sayısının 2'ye yükseltilmesi mümkün değildir (16 * 2 = 32).

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmın yüksek devirde gündeme gelmesi halinde (2.parametre 'INIT' grup numarası yerine) "kanal işletime hazır değil" olarak belirlenmiştir.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin.

1. Aynı anda aktif olan koruma alanı sayısı düşürülmelidir (MD).

2. Parça programı değiştirilmelidir:

- Diğer koruma alanları değiştirilmelidir.

- İlerleme durması.

İlgili alarm kumanda sisteminin çalıştırılması sırasında ortaya çıkarsa, $SN_PA_... sistem değişkenleri belirtilen koruma alanı için düzeltilmelidir. Ardından tekrar bir sıcak çalıştırma yürütülmelidir. Hatalı tarih tanınmıyorsa, koruma alanının hızlı aktifleştirmesi devre dışı bırakılabilir ve koruma alanının sistem değişkenleri NPROTDEF yardımıyla yeniden yazılabilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

NC programı yürütülürken alarm ortaya çıkarsa, güncel satır değiştirilebilir. Böylece NPROT parametreleri de ayarlanabilir. Bununla birlikte, koruma alanının tanımında bir hata varsa, NC programı iptal edilmeli ve tanım NPROTDEF altında düzeltilmelidir.

Alarm, kumanda sisteminin çalıştırılması sırasında ortaya çıkarsa, belirtilen koruma alanı için $ SN_PA _... sistem değişkenleri düzeltilmelidir. Bu, ilgili düzeltilmiş tarihi içeren bir Initial.ini dosyasını indirerek yapılabilir. Daha sonra bir sıcak çalıştırma tekrarlanırsa, verilerin tutarlı olması koşuluyla alarm kaldırılır.

18003 [Kanal %1:] Satır %2 Kanala özgü koruma alanı%3 etkinleştirilemiyor. Hata no. %4

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Kanala özel koruyucu alanın numarası

%4 = Hata nitelikleri

Açıklama: Koruma alanının aktifleştirilmesi sırasında bir hata ortaya çıktı. Hata numarası, en yakın alarm neenini belirtir:

No. Anlamı

1: Eksik veya tutarsız kontur açıklaması.

2: Kontur birden fazla yüzey alanını kapsıyor.

3: Takım ilişkili koruma aanı dışbükey değil.

4: Koruma alanının 3. boyutunda her iki sınırlama aktifse ve her iki sınır aynı değere sahipse.

5: Koruma alanı numarası mevcut değil (negatif sayı, sıfır veya koruma alanı maksimum sayısından büyük).

6: Koruma alanı açıklaması 10'dan fazla kontur elemanından oluşuyor.

7: Takım ilişkili koruma alanı, iç koruma alanı olarak tanımlanmış.

8: Yanlış parametre kullanılmış.

9: Etkinleştirilecek koruma alanı tanımlanmamış veya kontur elemanı sayısı <2 veya >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA.

10: Koruma alanlarının dahili yapısında hata.

11: Diğer, tanımlanamayan hatalar.

12: Aynı anda aktif olabilecek maksimum koruma alanı sayısı aşıldı (kanala özgü tezgah verileri).

13,14: Koruma alanlarına yönelik kontur elemanı oluşturulamıyor.

15,16: Koruma alanları için bellek yeri yok.

17: Kontur elemanları için bellek yeri yok.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmın yüksek devirde gündeme gelmesi halinde (2.parametre 'INIT' grup numarası yerine) "kanal işletime hazır değil" olarak belirlenmiştir.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin.

1. Aynı anda aktif olan koruma alanı sayısı azaltılmalıdır (MD).

2. Parça programı değiştirilmelidir:

- Diğer koruma alanları silinmelidir.

- İlerleme durması.

İlgili alarm, kumanda sisteminin çalıştırılması sırasında ortaya çıkarsa, $SC_PA_... sistem değişkenleri belirtilen koruma alanı için düzeltilmelidir. Ardından yeniden bir sıcak çalıştırma yürütülmelidir. Hatalı veriler tanınmıyorsa, koruma alanının hızlı aktifleştirmesi devre dışı bırakılabilir ve koruma alanının sistem değişkenleri CPROTDEF yardımıyla yeniden yazılabilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

NC programı yürütülürken alarm ortaya çıkarsa, güncel satır değiştirilebilir. CPROT parametreleri de ayarlanabilir. Bununla birlikte ilgili hata, koruma alanının tanımında yer alıyorsa, NC programı iptal edilmeli ve tanım CPROTDEF'de düzeltilmelidir.

Alarm, kumanda sistemi çalıştırılırken ortaya çıkarsa, belirtilen koruma alanı için $ SC_PA _... sistem değişkenleri düzeltilmelidir. Bu, ilgili düzeltilmiş verileri içeren bir Initial.ini dosyası indirilerek yapılabilir. Sonra başka bir sıcak çalıştırma yapılırsa, verilerin tutarlı olması koşuluyla alarm ortadan kalkar.

18004 [Kanal %1:] Satır %2 İş parçası ilişkili koruma alanı oryantasyonu %3, takım ilişkili koruma alanı oryantasyonuna %4 uymuyor

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = İş parçası ilişkili koruma alanı numarası

Açıklama: Parçaya yönelik koruyucu alanın oryantasyonu ve takıma yönelik koruyucu alanın oryantasyonu farklıdır. Negatif koruyucu alan numarasında bir NCK emniyet alanı söz konusudur.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: - Koruma alanı tanımı değiştirilmeli veya farklı oryantasyona ait koruma alanları aynı anda aktifleştirilmemelidir.

- Tezgah verileri kontrol edilmeli ve gerekirse koruma alanı tanımı değiştirilmelidir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

18005 [Kanal %1:] Satır %2 NCK'ya özgü koruma alanı %3 tanımında ciddi hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Koruma alanı numarası

Açıklama: İlerlemenin durdurulmasından önce koruma alanı tanımı EXECUTE ile sonlandırılmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

18006 [Kanal %1:] Satır %2 Kanala özgü koruma alanı %3 tanımında ciddi hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Koruma alanı numarası

Açıklama: İlerlemenin durdurulmasından önce koruma alanı tanımı EXECUTE ile sonlandırılmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

18100 [Kanal %1:] Satır %2 FXS[] geçersiz bir Değer atadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Şu anda sadece ilgili değerler:
0: "Sabit tahdite hareket seçeneğini kaldırın"
1: "Sabit tahdite hareket seçeneğini seçin" geçerlidir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: FXS programlama komutunun izin verilen değerlerinin kullanımını kontrol edin ve atamayı düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

18101 [Kanal %1:] Satır %2 FXST[] geçersiz bir Değer atadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Şu anda sadece 0.0 - 100.0 alanı geçerlidir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: FXST programlama komutunun izin verilen değerlerinin kullanımını kontrol edin ve atamayı düzeltin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

18102 [Kanal %1:] Satır %2 FXSW[] geçersiz bir Değer atadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Şu anda sadece sıfır dahil pozitif değerler geçerlidir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: FXSW programlama komutunun izin verilen değerlerinin kullanımını kontrol edin ve atamayı düzeltin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

18205 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Referans tablosu %4 mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eğri tablosunun numarası
Açıklama: Tablo numarası sistemde \par olarak tanınmayan bir eğri tablosu kullanılması denenmiştir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Program talimatında yer alan tablo numarasını değiştirin veya eğri tablosunu istenilen tablo numarası ile tanımlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

18300 [Kanal %1:] Satır %2 Çerçeve: Hassas kaydırma mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Hassas kaydırma atamasını ayarlanabilir kenarlara veya temel kenara mümkün değildir, zira MD18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS 1'e denk değildir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Programı değiştirin veya makine verisini ayarlayın: MD18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS=1.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

18310 [Kanal %1:] Satır %2 Çerceve: geçersiz rotasyon

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Dönüşler NCU global gövdelerde mümkün değildir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

18311 [Kanal %1:] Satır %2 Çerceve: Geçersiz direktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Mevcut olmayan bir gövdenin okunması veya yazılması

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

18312 [Kanal %1:] Satır %2 Çerceve: Hassas kaydırma projelendirilmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: G58 ve G59 alanında hassas kaydırma projelendirilmelidir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Makine verilerini değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

18313 [Kanal %1:] Satır %2 Çerceve: uygun almayan geometri eksen değişimi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Geometri ekseni düzeninin değişimine izin verilmemektedir, zira güncel gövde dönüşünü içermektedir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça rpgramını değiştirin veya diğer modu MD10602 $MN_FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE üzerinden ayarlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

18314 [Kanal %1:] Satır %2 Çerceve: Yip uyuşmazlığı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Global gövdelerin zincirle bağlanması ve kanala özel gövde mümkün değildir. Alarm, global bir gövde bir kanal eksen tanımlayıcısı ile programlandığında ve kanal eksenine bu NCU alanında bir makine ekseni mevcut olmadığında gündeme gelmektedir. Kanala özel gövdeler makine eksen tanımlayıcıları ile , makine eksenine yönelik kanal ekseni bu NCU alanında mevcut olmadığında programlanamaz.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Parça programını değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20000 [Kanal %1:] Eksen %2 Referans kamına ulaşılamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Referans noktası hareketinin başlatılmasının ardından sınırlandırma kamının artan kenarı MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST alanında tespit edilen mesafe dahilinde erişilmelidir (Referanslandırmanın 1. aşaması). (Bu hata sadece inkremental sensörlerde gündeme gelmektedir).

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
3 olası hata nedeni varsayılabilir:
1. MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST alanıda fazla düşük bir tutar mevcut.
Referanslandırma başlangıcından azaltma kamına kadar maksimum mümkün mesafeyi tespit edin ve MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST değeri ile kıyaslayın, muht. MD büyültün.
2. Kam sinyali PLC giriş yapı grubuna kadar gelmemektedir.
Referans noktası şalterini elle kumanda edin ve NC/PLC-arayüzünde giriş sinyalini kontrol edin (Mesafe: Şalter! Soket! Kablo! PLC girişi! Kullanıcı programı).
3. Referans noktası şalteri kam tarafından kumanda edilir.
Redüksiyon kamı ve kumanda şalteri arasındaki dikey mesafeyi kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20001 [Kanal %1:] Eksen %2 Kam sinyali mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Referans noktası hareketinin 2. aşamasında sınırlandırma kamına yönelik sinyal artık mevcut değildir.
Referans noktası hareketinin 2. aşaması eksen frenleme sonrasında sınırlandırma kamında durduğunda başlayacaktır. Eksen bu durumda sınırlandırma kamının (negatif/pozitif kenar) hareket alanından çıkmak/ yeniden hareket ile ölçüm sisteminin bir sonraki sıfır markasını işaretlemek için karşıt yönde durmaktadır.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Hareket hızından elde edilen fren yolunun referans noktası kamından daha büyük olup olmadığını kontrol edin, ancak bunun sonrasında eksen kam arkasında durabilir. Daha uzun kam kullanın veya MD34020 $MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM hareket hızını düşürün.
Eksen kam üzerinde durduğunda NCK bağlantı noktasının DB380x DBX1000.7 (Referans noktası süreci gecikmesi) sinyalinin halen mevcut olup olmadığı kontrol edilmelidir.
- Hardware: Tel kopması? Kısa devre?
- Software: Kullanıcı programı?

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20002 [Kanal %1:] Eksen %2 Sıfır işareti yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Mutlak pozisyon enkoderinin inkremental HW sıfır markası ya da yedek sıfır markası belirlenen mesafe dahilinde yer almıyor.
Enkoderin sıfır markası algılandığında, NC/PLC bağlantı noktası sinyalinin DB380x DBX1000.7 (Referans noktası süreci gecikmesi) yukarı/aşağı bayrak simgesi Triger start onayını sunduğunda referans noktası hareketinin 2. aşaması sona erer. Triger start ve takip eden sıfır markası arasındaki maksimum mesafe MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST alanında belirlenir.
Denetim, sıfır markası sinyalinin geçilmesini ve bir sonraki referans noktası sinyalinin değerlendirilmesini önler! (Eksik kam ayarı ya da PLC kullanıcı programı nedeniyle fazla büyük gecikme)

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

Kam ayarını kontrol edin ve kamın sonunda ve takip eden sıfır marka sinyalinin sonu arasında yeterli mesafe olmasına dikkat edin. Yol eksenin PLC döngüsel süresinde geri bırakabileceğinden büyük olmalıdır.

Makine verisini MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST büyültün, ancak 2 sıfır işareti arasındaki mesafeden büyük bir değer seçmeyin. Bu denetimi büyük olasılıkla devre dışı bırakacaktır!

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20003 [Kanal %1:] Eksen %2 Ölçü-Sisteminde Hata

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Mesafe kodlu referans işaretlerine sahip bir ölçüm sisteminde iki yan yana duran işaret arasında MD34300 $MA_ENC_REFP_MARKER_DIST yer alan mesafeye denk olandan daha büyük bir yol tespit edilmiştir.Kumanda alarmı ancak aksi yönde yarı işlem hızı ile 2. deneme sonrasında da aynı şekilde fazla büyük bir mesafe tespit ediliğinde tetikleyecektir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: 2 düz olmayan referans markası arasındaki mesafeyi (referans markaları periyodu) belirleyin. Bu değer (Heidenhain-Ölçü çıtalarında 20.00 mm) MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST kaydedilmelidir.

Ölçüm çıtasının referans izini elektronik dahil değerlendirmek üzere kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20004 [Kanal %1:] Eksen %2 Referans işareti eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Mesafe kodlu uzunluk ölçüm sisteminde tespit edilen arama mesafesinde (eksene özel MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST) 2 referans markası bulunmayacaktır.

Mesafe kodlu ölçüm çubuklarında bir sınırlandırıcı kam gerekli değildir (mevcut kam değerlendirilir). Konvansiyonel yön butonu arama yönünü belirler.

Arama yolu MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, 2 referans markası içinde beklenen başlangıç noktası olarak geçerlidir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

2 düz olmayan referans markası arasındaki mesafeyi (referans markaları periyodu) belirleyin. Bu değer (Heidenhain-Ölçü çıtalarında 20.00 mm) makine verisine MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST kaydedilmelidir.

Ölçüm çıtasının referans izini elektronik dahil olmak üzere değerlendirmek için kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20005 [Kanal %1:] Eksen %2 Referans noktasına hareket kesildi

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Referanslandırma tüm belirtilen eksenler için tamamlanmamıştır (örn. iptal nedeni: eksik mayar onayı, ölçüm sistemi aktarımı, yön tuşunun bırakılması, v.d.).

Mesafe kodlu ölçüm sisteminde alarm MD34000 $MA_REFP_CAM_IS_ACTIV alanında değer 1 olduğunda (referans kamı) ve sorun giderme alanında belirtilen koşul yerine getirildiğinde gündeme gelmektedir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servis departmanını bilgilendirin. Olası iptal nedenlerini kontrol edin:
- Servo onayı eksik: NC / PLC arayüz sinyali DB380x DBX2.1 (Servo etkin)
- Ölçüm sistemi geçişi: NC / PLC arayüz sinyali DB380x DBX1.5 / 1.6 (Konum ölçüm sistemi 1/2)
- Hareket tuşları + veya - eksik: NC / PLC arayüz sinyali DB380x DBX4.7 / 4.6 (hareket tuşları artı / eksi)
- İlerleme geçersiz kılma = 0
- İlerleme blokajı aktif
- MD36020 $MA_POSITIONING_TIME içinde tam durdurmaya ulaşılmadı
- Sürücü tarafındaki hata mesajları, örn. referans işareti sinyali korunmamış

Eksene özgü MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR, kanala özel referanslamada hangi eksenlerin yer aldığını belirler:

Değer Anlamı

-1: Kanala özel referanslama yok, referanslama olmadan NC başlatma.

0: Kanala özel referanslama yok, referanslama ile NC başlatma.

1-8: Kanala özel referanslama. Buraya girilen numara referans dizisine karşılık gelir (içerik 1'e sahip tüm eksenler referans noktasına ulaştığında, içerik 2'ye sahip eksenler başlar, vb.).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20006 [Kanal %1:] Eksen %2 Referans noktası kapatma hızına ulaşılmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Referans noktası hareketinin 2. aşamasında (sıfır işaretini bekleme) kam sonuna erişilir ancak referans noktası hızı tolerans ekranında değildir. (Bu, eksen referans noktası hareketi başlangıcında kam sonuna eriştiğinde mümkündür. Böylece aşama 1 tamamlandı olarak geçerli olur ve başlatılmaz).

Aşama 2 iptal edilir (bu sefer kam öncesinde) ve referans noktası hareketi aşama 1 ile otomatik olarak tekrar başlatılır. 2. deneme sırasında da kalkış hızına erişilemediğinde alarm göstergesi ile referanslandırma işlemi nihai olarak iptal edilir.

Kalkış hızı: MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER

Hız toleransı: MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

Hareket hızı için MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER küçültün ve/veya hız tleransı için MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL büyültün.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20007 [Kanal %1:] Eksen %2 Referans nokta hareketine 2 Ölçü sistemi gerekli

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 ayarında 2 sensör gereklidir!

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE için referanslandırma modunu değiştirin veya ikinci bir sensörü takın ve bunu yapılandırın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20008 [Kanal %1:] Eksen %2 Referans nokta hareketi ikinci referanslanmış Ölçü sistemi gerektirmektedir

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 ayarında öncesinde 2. sensör referanslandırılmalıdır.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE referans modunu değiştirin veya 2. sensörü referanslandırın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20050 [Kanal %1:] Eksen %2 El çarkı hareketi aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Eksenler konvansiyonel olarak işlem butnları üzerinden işleme alınamaz, zira el çarkı üzerinden hareket ettirilecektir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Eksenin yön tuşları üzerinden veya el çarkı üzerinden işleme alınmasına karar verin. El çarkını hareket ettirmeyi sonlandırın, gerektiğinde eksenel kalan yolu silin (NC/PLC-Arayüz sinyali DB380x DBX2.2 (Kalan yolu sil/işmilii sıfırla)).
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20051 [Kanal %1:] Eksen %2 El çarkı hareketi mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Eksen işlem tuşları üzerinden hareket etmektedir - bu sayede el çarkı ile hareket artık mümkün değildir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Eksenin yön tuşları üzerinden veya el çarkı üzerinden işleme alınmasına karar verin.
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20052 [Kanal %1:] Eksen %2 hazır aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Eksen, JOG çalışma modunda makine ekseni olarak makine kontrol paneli üzerindeki yön tuşları kullanılarak hareket ettirilecek. Fakat bu mümkün değil, çünkü:
1. o zaten geometrik eksen olarak hareket ettiriliyor (kanala özel interfaceDB3200 DBX1000.7 / 0.6 (hareket tuşları -/+) veya DB3200 DBX1004.7 / 4.6 (hareket tuşları -/+) veya DB3200 DBX1008.7 / 8.6 (hareket tuşları -/+) üzerinden) veya
2. o zaten makine ekseni olarak hareket ettiriliyor (eksene özel interfaceDB380x DBX4.7 / 4.6 (hareket tuşları artı/eksi) üzerinden) veya
3. döndürülmüş bir koordinat sistemi için bir frame geçerli ve başka bir, buna katılan geometrik eksen zaten yön tuşları üzerinden konvansiyonel olarak hareket ettiriliyor.
4. o, bir geri çekme hareketinin parçası olarak (JOG-Retract alt çalışma modu) makine ekseni olarak hareket ettirilemez.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: İşlemi kanal ya da eksen kesit noktası üzerinden durdurun veya diğer geometri eksenini durdurun.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20053 [Kanal %1:] Eksen %2 DRF, $AA_OFF, FTOCON, harici sıfır nokta kaydırması mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Herhangi ek bir yüklü enterpolasyona izin vermeyen (örn. referanslandırma) eksen bi modda işleme alınmaktadır.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Eksen referans pozisyonuna erişinceye kadar bekleyin veya referans noktası hareketini iptal edin ve DRF yeniden başlatın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20054 [Kanal %1:] Eksen %2 JOG'daki bölüm ekseni için yanlış içerik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: 1. Görüntülenen dağılım ekseni JOG modunda aşamalı olarak işleme alınmalıdır (1 bölünme pozisyonunda). Ön seçilen yönde herhangi bir dağılım pozisyonu mevcut değildir.
2. Eksen son dağılım pozisyonunda durmaktadır. Aşamalı süreçte işlem alanı bir dağılım pozisyonu öncesinde bulunmadığında sınırlandırma veya yazılım şalterine erişim ile durdurulmaktadır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Makine verileri üzerinden bölünme pozisyonlarının listesi
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2
düzeltin (tamamlayın) veya işlem alanı sınırlandırmasını ya da yazılım şalterini diğer değerlere atayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20055 [Kanal %1:] Ana işmili JOG-Çalışmada yok

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Görüntülenen makine ekseni JOG modunda dönüş beslemesi ile işleme alınmalıdır, ancak güncel devir öncesi çıkartılabilen herhangi bir master mil tanımlanmamıştır.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Devir ön beslemesi JOG işletim türünde de etkin olduğunda kanala özel makine verisi MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND üzerinden bir master mil deklare edilmelidir. Bunun ardından PARAMETRE kullanım alanı "AYAR BİLGİLERİ" ve "JOG BİLGİLERİ" butonu ile G fonksiyonu G95 seçilebilecek olan bir ekran açılmalıdır. JOG ön beslemesi [mm/tur] olarak girilebilir. (JOG ön beslemesi olarak 0 mm/tur ayarlandığında kumanda eksene özel MD32050 $MA_JOG_REV_VELO Yada acil aktarımlarda MD32040 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID değerini alır).
JOG modunda tur beslemesi G fonksiyonu G95 alanında G94 alanına alınarak devre dışı bırakılır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20056 [Kanal %1:] Eksen %2 Döndürme itmesi mevcut değil. Eksen/İşmili %3 duruyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir eksen JOG alanında dönüş ilerlemesi ile hareket ettirilmelidir. Ancak ilerleme hızının türetildiği, işmili / eksen ilerleme hızı 0'dır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı giderme olanakları aşağıda belirtilmiştir:
- İlerlemenin türetileceği iş milini / ekseni hareket ettirin.
- JOG'da Ayarlar maskesi üzerinden G95 dönme ilerlemesi seçimini kaldırın.
- SD41100 $SN_JOG_REV_IS_ACTIVE ayarlama verilerinde G95 dönme ilerlemesi seçimini kaldırın.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20057 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen/İş mili %3 için dönme ilerleme hızı <= Sıfır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir eksen/mil için dönüş beslemesi programlanmıştır, ancak herhangi bir hız programlanmamış veya programlanan değer sıfırın altında veya sıfıra eşittir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Alarmı gidermek için aşağıdaki seçenekleriniz vardır:
- Parça programını düzeltin
- PLC ekseni için VDI arayüzünde doğru ilerleme hızını belirtin,
- SD43740 $SA_OSCILL_VELO Osilasyon ekseni için ilerleme hızı tanımlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20058 [Kanal %1:] Eksen %2 Dönme ilerlemesi: geçersiz ilerleme hızı kaynağı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir eksen/mil dönüş beslemesi ile işleme alınmalıdır. SD43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE alanında tespit edilen referans ekseni/mil kendini gösterir. Bu sayede oluşan ortak bağlantı uygulanamaz.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: SD 43300 alanındaki Referans ekseni / mili bu doğrultuda değiştirin.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20059 [Kanal %1:] Eksen %2, %3 nedeniyle önceden aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Nedeni

Açıklama: Eksen (makine ekseni, geometri ekseni veya oryantasyon ekseni) "otomatik &Jog" işletim türünde (bakınız MD10735 $MN_JOG_MODE_MASK) yönlendirme tuşları veya el çarkı üzerinden işleme alınmalıdır. Bu mümkün değildir zira (bakınız parametre 3):
1. Eksen döner mil olarak etkin olmalıdır
2. Eksen bir PLC ekseni olduğunda
3. Eksen asenkron pinyon ekseni olarak etkin olmalıdır
4. Eksen komut ekseni olarak etkin olduğunda
5. Eksen ardıl eksen olarak etkin olduğunda
6. Döner koordinat sistemi için bir kenar geçerli olduğunda ve talep edilen geometri ekseninin Jog hareketi katılan eksen için hizmete sunulmadığında
7. NCU link üzerinden bir eksen konteyner dönüşü etkinleştirildiğinde
Not: Bu alarm ile "Jog uygunluğuna "sahip olmayan Jog görevini alan eksen tanımlanır. NCK bu durumda "Intern-Jog" alanına geçmez

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Eksenin hareket sürecini bekleyin veya kalan yol silme veya Reset ile iptal edin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20060 [Kanal %1:] Eksen %2 Geometrik eksende yönetilemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksenname

Açıklama: Eksen şu anda "Geometri ekseni" durumunda değil. Bu nedenle geometri ekseni olarak JOG modunda hareket ettirilemiyor.
"Position" gösterge penceresinde WKS (iş parçası koordinat sistemi) kısaltması görünüyorsa, yön tuşları üzerinden sadece geometri eksenleri hareket ettirilebilir! (MKS ... tezgah koordinat sistemi; tezgah kontrol panelinin yön tuşları ile şimdi tüm tezgah eksenleri hareket ettirilebilir).

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Geometri eksenlerinin işleme alınıp alınmayacağı konusunda koşulları kontrol edin, aksi takdirde aktarımı "WKS/MKS" tuşu ile makine kumanda panelinde makine eksenleri üzerine gerçekleştirin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20062 [Kanal %1:] Eksen %2 hazır aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Görüntülenen eksen bie makine ekseni olarak işlem yapmaktadır. Bu nedenle geometri ekseni olarak işletilebilir.

Bir eksenin işleme alınması JOG modunda 2 farklı arayüz üzerinden gerçekleşebilir.

1. Geometri ekseni olarak: Kanala özel arayüz üzerinden DB3200 DBX1000.7 / 0.6 (Uygulama tuşları -/+)

2. Makine ekseni olarak: Aksa özel arayüz üzerinden DB380x DBX4.7 / 4.6 (Uygulama tuşları artı/eksi)

Standart makine kumanda panosu ile aynı anda bir eksenin makine ve geometri ekseni olarak çalıştırılması mümkün değildir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Geometri eksenini ancak işlem hareketi makine ekseni olarak tamamlandığında başlatın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20064 [Kanal %1:] Eksen %2 aktif konik açı ile birden fazla eksen seçimi geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Aktif konik açısında sadece bir geometri ekseni JOG işletim türünde işlem tuşları üzerinden işleme alınmalıdır. Bir geometrik ekseninin makine ekseni olarak aynı anda işleme alınmasına da izin verilmemektedir.

Reaksiyon: NC hazır değil.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Geometri ekseninin başlangıcı ancak diğer geometri ekseni veya makine ekseni işlem hareketi tamamlandığında

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20065 [Kanal %1:] Ana işmili JOG-çalışmada Geometri eksen için tanımlanamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Görüntülenen eksen geometri ekseni olarak JOG modunda dönüş beslemesi ile işleme alınmalıdır, ancak güncel devir öncesi çıkartılabilen herhangi bir master mil tanımlanmamıştır.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Devir ön beslemesi JOG işletim türünde de etkin olduğunda kanala özel makine verisi MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND üzerinden bir master mil deklare edilmelidir. Bunun ardından PARAMETRE kullanım alanı "AYAR BİLGİLERİ" ve "JOG BİLGİLERİ" butonu ile G fonksiyonu G95 seçilebilecek olan bir ekran açılmalıdır. JOG ön beslemesi [mm/tur] olarak girilebilir. (JOG ön beslemesi olarak 0 mm/tur ayarlandığında kumanda eksene özel MD MD32050 $MA_JOG_REV_VELO Yada acil aktarımlarda MD32040 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID değerini alır).

JOG modunda tur beslemesi G fonksiyonu G95 alanında G94 alanına alınarak devre dışı bırakılır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20070 [Kanal %1:] Eksen %2 Yazılım limit şalteri %3 programlanan son pozisyon %4

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen numarası

%3 = "1+" veya "1-" yazılım limit şalteri 1 için, "2+" veya "2-" yazılım limit şalteri 2 için,

%4 = Programlanan son pozisyon

Açıklama: Eksen rakip pozisyon ekseni olarak PLC tarafından son pozisyona getirilmelidir. Bu eksen için ilgili yazılım limit şalterini ihlal edecektir. İşlem gerçekleşmeyecektir.
20140 alarmına yönelik ek bildirimde eksen kumanda ekseni olarak işleme alınmalıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Küçük hedef pozisyonu öne sürün. SW son şalteri için MD değiştirin. Muht. Diğer SW son şalterini etkinleştirin. Ekseni JOG üzerinden boşa çıkartın.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20071 [Kanal %1:] Eksen %2 İşlem alanı sınırlaması %3 son pozisyon %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası
%3 = "+" veya "-"
%4 = Programlanan son pozisyon

Açıklama: Görüntülenen eksen "rakip pozisyon ekseni" olarak programlanan son pozisyona getirilmelidir ve eksen için söz konusu etkin işlem alanı sınırlaması ihlal edilir. İşlem gerçekleşmeyecektir.
20140 alarmına yönelik ek bildirimde eksen kumanda ekseni olarak işleme alınır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - Küçük hedef pozisyonu belirtin.
- İşlem alanı sınırlamasını devre dışı bırakın.
- İşlem alanı sınırlamasını farklı ayarlayın.
- Ekseni JOG ile boşa çıkartın.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20072 [Kanal %1:] Eksen %2 Kırılım ekseni yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası

Açıklama: Görüntülenen eksen "rakip pozisyon ekseni" olarak işletilir. Hedef pozisyonu FC TEIL-ACHS alanında bölünme pozisyon numarası olarak parametrelendirilir – eksen bölünüm ekseni değildir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. FC POS-ACHS, linear ve döner eksenler için kullanın veya ekseni dağılım ekseni açısından açıklayın. Dağılım ekseni deklarasyonu denk makine verileri:
MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20073 [Kanal %1:] Eksen %2 tekrar pozisyonlanamaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası

Açıklama: Tersine hareket eden pozisyonlandırma ekseni pozisyonladnırılamaz, zira VDI bağlantı yeri üzerinden tekrar başlatılacak ve henüz etkin değildir. Bir yeniden pozisyonlandırma hareketi gerçekleeşcektir, bu VDI bağlantı yeri sayesinde tetiklenen hareket etkilenmeden kalacaktır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: yok.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20075 [Kanal %1:] Eksen %2 halihazırda salınım yapmıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası

Açıklama: Eksen şu anda daha öncesinden işleme alındaığında örn. elle yönlendirme ile herhangi bir pinyon hareketi uygulayamaz
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Diğer işlem hareketlerini sonlandırın
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20076 [Kanal %1:] Eksen %2 salınıyor - Mode değiştirme imkansız

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası
Açıklama: Eksen pinyon hareketini uygular, mod değişimi mümkün değildir zira seçilen modda pinyon hareketine izin verilmemektedir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Bu tarz mod değişimi tetiklemeyin. Ekseni PLC tarafından kontrol ettirin ve PLC programında bu tarz mod değişimlerinde pinyon hareketinin sona ermesini sağlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20077 [Kanal %1:] Eksen %2 Programlanan pozisyon %4 yazılım limit şalteri arkasında yer alır %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası
%3 = "+" veya "-"
%4 = Hedef pozisyon
Açıklama: Eksen pinyon ekseni olarak hareket edecektir ve hedef pozisyonu (dönüş pozisyonu ya da son pozisyon) ilgili yazılım son şalteri arkasında duruyor. İşleme devam edilmemektedir.
Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Küçük hedef pozisyonunu bildirin.
SW şalteri için MD değiştirin.
Muht. diğer SW şalterini etkinleştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20078 [Kanal %1:] Eksen %2 Programlanan pozisyon %4 işlem alanı sınırlaması arkasında yer alır %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası
%3 = "+" veya "-"
%4 = Hedef pozisyon
Açıklama: Eksen pinyon ekseni olarak hareket edecek ve hedef pozisyon (dönüş pozisyonu ya da son pozisyon) ilgili etkin işlem alanı sınırının arkadında yer almaktadır. İŞleme devam edilmeyecektir.
Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Küçük hedef pozisyonunu girin.
İşlem alanı sınırlamasını devre dışı bırakın.
İşlem alanı sınırlamasını farklı ayarlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20079 [Kanal %1:] Eksen %2 Salınım aralığı %3 <= 0

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası
%3 = Uzunluk

Açıklama: Eksen pinyon ekseni olarak işleme alınacaktır ve işleme alınacak mesafe sıfırın altında veya sıfıra denktir, örn. Her iki dönüş noktası benzer pozisyonlarda yer almaktadır, bir dönüş pozisyonu pinyon yönünün aksine diğer dönüş noktasının üzerinden dışarı kaydırılacaktır. İşleme alınmayacaktır.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Doğru hedef pozisyonu (dönüş pozisyonu, son pozisyon) belirtin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20080 [Kanal %1:] Eksen %2 Bindirme için el çarkı düzenlenmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası

Açıklama: Belirtilen eksen için başlatılan el çarkı yığılmasında otomatik olarak el çarkı düzeni eksik olacaktır. Etkin hız aktarımında FD < 0 alarmında eksen tnaımı eksik olduğunda bu NC kanalında herhangi bir 1. geo ekseni tanımlanmamıştır. Böylece bu grup el çarkından etkilenmeden işleme alınacaktır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: El çarkı etkisi talep edildiğinde el çarkı etkinlaştirilmelidir.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20082 [Kanal %1:] Eksen %2 Özel işlem alanı sınırlaması koordinat sistemi %3 son pozisyon %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası
%3 = "+" veya "-"
%4 = Son pozisyon

Açıklama: Gösterilen eksen "rekabet sonu pozisyon ekseni" olarak çalışır ve eksen için ilgili etkin koordinat sistemine özel çalışma alanı sınırlamasından çıkılır. Uygulanmaz.
Alarm 20140 için ek bildirimde eksen emir ekseni olarak çalışır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - Küçük hedef pozisyonu belirtin.
- İşlem alanı sınırlamasını devre dışı bırakın.
- İşlem alanı sınırlamasını farklı ayarlayın.
- Ekseni JOG ile boşa çıkartın.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20083 [Kanal %1:] Eksen %2 Programlanan pozisyon %4 koordinat sistemine özel işlem alanı sınırlaması arkasında yer alır %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen numarası
%3 = "+" veya "-"
%4 = Son pozisyon

Açıklama: Eksen sarkaç ekseni olarak çalışır ve hedef pozisyonu (ters pozisyon ya da son pozisyon) ilgili etkin koordinat sistemine özel çalışma alanı sınırının arkasında yer alır. Uygulanmaz.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Küçük hedef pozisyonunu girin.
İşlem alanı sınırlamasını devre dışı bırakın.
İşlem alanı sınırlamasını farklı ayarlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20085 [Kanal %1:] Kontur el çarkı: Satır başından hareket yönü veya atlanmasına müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Kontur el çarkı ile yol üzerinde programlanan işlem yönünün aksine işleme alınacaktır ve yolun başlangıç noktasına grup başında erişilecektir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Kontru el çarkını aksi yönde çevirin.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20090 Eksen %1 Verilen degere gitmek mümkün degil.Programlamayı ve eksen degerlerini kontrol edin

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: 1. "Sabit tahdite hareket" fonksiyonu FXS[AX]=1 ile programlandı, ancak eksen bunu desteklemiyor. MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE kontrol edin. Gantry ekseni ve simüle edilmiş eksenler için fonksiyon mevcut değildir.
2. AX ekseni için seçim sırasında herhangi bir hareket programlanmadı. AX bir makine eksen tanımlayıcısıdır.
3. "Sabit tahdite hareket" fonksiyonunun etkinşeltirileceği Eksen / mil için, seçim grubunda daima bir işlem hareketi programlanmalıdır.
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil)

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
- Eksen tipini kontrol edin.
- MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE kontrol edin
- Alarm grubunda makine ekseni hareketinin programlaması eksik mi?

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

20091 Eksen %1 Verilen degere ulasamadı

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir sabit tahdite hareket denendiğinde programlanan son pozisyona erişildi veya işlem hareketi iptal edildi. Alarm makine verisi MD37050 $MA_FIXED_STOP_ALARM_MASK üzerinden okunabilir.
Alarm projesi MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY ile değiştirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Parça programının ve ayarlarının düzeltilmesi:
- İşlem grubu iptal edildi mi?
- Programlanan son pozisyon eksen pozisyonuna denk olması gerektiğinde son pozisyon düzetilmelidir.
- Programlanan son pozisyon işlem parçasının dahilinde olduğunda tetikleme kriteri kontrol edilmelidir.
- Tetiklenmeye neden olan kontur sapması fazla büyük mü ölçüldü? Tork sınırları fazla yüksek mi ayarlandı?

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

20092 Eksen %1 Halen verilen degere gidiliyor

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Sabit tahdide hareket eden eksenin tahdit noktasında durduğunda veya seçim iptali henüz tamamlanmadığında hareket ettirilmesi denenmiştir.
Alarm projesi MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY ile değiştirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Aşağıdaki noktaları kontrol edin:
- Geometri ekseninin işlem hareketi nedeniyle sait tahditteki eksen de hareket ettirildi mi?
- Eksen dayanma noktasında durmasına rağmen bir seçim uygulandı mı?
- Seçim iptali RESET ile iptal edildi mi?
- PLC Onay sinyallerini devreye aldı mı?

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

20093 Eksen %1 Durdurma durumu kontrolü üst noktada tetiklendi

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Son tamamlanan seçimden bu yana Eksenin pozisyonu durgun konum ekranının dışında yer almaktadır.
Alarm projesi MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY ile değiştirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
- Mekanik kontrolü, örn. tahdit kırıldı? Sıkışan parça gevşedi mi?
- Surgun konum denetimi için pozisyon ekranı fazla küçük (MD37020 $MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF) (SD43520 $SA_FIXED_STOP_WINDOW). Standart değer daima 1 mm.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

20094 Eksen %1 Fonksiyon iptal ediliyor

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Fonksiyon iptal edildi. Bunda olası nedenler:
- Bir Impuls kilidinin gündeme gelmesi ile tork daha fazla hazırlanamaz.
- PLC onayı iptal etti.

Sistem değişkeni $VA_FXS_INFO fonksiyon iptali için ilave bilgi içermektedir.

Alarm projesi MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY ile değiştirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Kontrol edin
- Giriş/ geri besleme ünitesinden veya PLC alanından bir Impuls blokajı mevut mu?
- NCK seçim iptali talep etmemesine rağmen onay bitleri PLC tarafından silindi mi?

$VA_FXS_INFO sistem değişkenini okuyun, ardından ilave bilgiyi yorumlayın.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

20095 Eksen %1 geçersiz duruş momenti, ölçülen moment %2

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Fren testinin seçiminde güncel durma torku

Açıklama: Fren testinin seçiminde güncel tutma torku mevcut fren testi parametresi ile kullanılamaz

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Fren testi fonksiyon kontrolü için parametrelendirmeyi kontrol edin:
- Sürücü parametresinde p1532 ağırlık dengeleme için tork ortalama güncel tutucu torka denk olmalıdır. Güncel tutma torku alarm metninde görüntülenir.
- Fren testi için öngörülen tork MD36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE güncel tutma torkundan daha büyük ayarlanmalıdır

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20096 Eksen %1 fren testi iptal, Ek bilgi %2

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = $VA_FXS_INFO hata bilgilerine dayanmaktadır

Açıklama: Fren testi bir sorun algılamıştır. Ek bilgi alarmın nedeni hakkında daha ayrıntılı bilgi sunmaktadır. Açıklama sistem değişkeni $VA_FXS_INFO yönelik dokümantasyonda okunabilir.

Ek bilgi:
0: Ek bilgiler mevcut değil.
1: Eksen tipi PLC veya komut ekseni değil.
2: Programlanmış son pozisyona erişildi,
3: İptal NC-RESET (tuş reseti)
4: Denetim ekranından çıkıldı
5: Tork sınırlaması sürücü tarafından geciktirildi
6: PLC onayları geri aldı.
7: SINAMICS parametre p2003 sıfırdır veya telegram tork verileri olmadan aktiftir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Fren testinin kenar koşullarını dikkate alınız, bakınız ek bilgi

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20097 Eksen %1 yanlış hareket yönü, fren kontrolü

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Seçilen işlem yönü sayesinde fren testi mevcut yük torkunda yanlış bir tork ile uygulanmaktadır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - Fren testini diğer uygulama yönüne doğru uygulayın

- Sürücü parametresinin p1532 güncel ağırlık oranlarına tam adapte edin. Alarm sadece güncel tork fren açıkken MD36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE değerinden %7,5 daha fazla sürücü parametresinden p1532 fark gösterdiğinde gündeme gelir.

- MD36968 $MA_SAFE_BRAKETEST_CONTROL üzerinden, Bit 0 = 1, fren testi başlangıcında yük torkunun otomatik tespiti etkinleştirin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20120 Eksen %1: Cok fazla kompanzasyon kriteri mevcut

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Tablolar ile enterpolasyon yapısında sıkıştırma. Eksen başına sistemde eksenlerin mevcut olduğu gibi maksimum sıkıştırma oranları tanımlanmalıdır. Bu alarmda enterpolasyon sıkıştırması eksende otomatik kapatılacaktır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Tablo parametrelerini $AN_CEC_OUTPUT_AXIS kontrol edin ve doğru ayarlayın ve/veya bir veya birden fazla tabloyu kapatın (SD41300 $SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20121 Eksen %1: Kompenzasyon tablosu %2 'da/de konfigurasyon hatası

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

%2 = Sıkıştırma tablosunda

Açıklama: Tablolar ile enterpolasyon yapısında sıkıştırma. Belirtilen tabloların ayarlanmasına izin verilmemektedir. Sistem değişkenleri için $AN_CEC_MAX >= $AN_CEC_MIN ve $AN_CEC_STEP != 0 geçerlidir. Bu tablo otomatik olarak kapatılır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Sıkıştırma tablosunun referans verilerini kontrol edin ve doğru ayarlayın. Hata bulunamıyorsa alarm bastırılabilir; bunun için tabloyu kapatın ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) veya sıkıştırmayı eksende kapatın ($MA_CEC_ENABLE).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20122 Kompenzasyon tablosu %1: Eksen ataması geçersiz

Parametre: %1 = Sıkıştırma tablosunda

Açıklama: Tablolar ile enterpolasyon yapısında sıkıştırma Giriş ve çıkış eksenlerinin düzeni belirtilen tabloda onaysızdır. Sistem seçenekleri için $AN_CEC_INPUT_AXIS ve $AN_CEC_OUTPUT_AXIS != 0, ve her ikisi geçerli ekseni göstermelidir. Bu tablo otomatik kapatılır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Sıkıştırma tablosunun eksen düzenini kontrol edin ve doğru ayarlayın. Hata bulunamıyorsa alarm bastırılabilir; bunun için tabloyu kapatın ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) veya sıkıştırmayı eksende kapatın ($MA_CEC_ENABLE).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20123 Eksen %1: Çarpılan tabelanın farklı çıkış düzenlemesi

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Tablolar ile enterpolasyon yapısında sıkıştırma. Çıkışlar birbiri ile çarpılması gereken iki tablo farklı çıkış eksenlerine düzenlenmiştir. Bu eksendeki sıkıştırma otomatik kapatılır.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Kompensasyon tablolarının referans verilerini ($AN_CEC_OUTPUT_AXIS ve $AN_CEC_MULT_BY_TABLE) kontrol edin ve düzeltin.
Bu hata bulunamadığıda alarm bastırılabilir; Bunun için eksen alanındaki kompensasyonu kapatın ($MA_CEC_ENABLE) veya tabloları devre dışı bırakın ($SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20124 Eksen %1: Kompenzasyon değerlerinin toplamı çok yüksek

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Eksene düzenlenen tüm tablolardan elde edilen sıkıştırma değerleri toplamı MD32720 $MA_CEC_MAX_SUM sınır değerini aşmıştır ve sınırlandırılmalıdır. Bu sayede kontur hataları oluşmuş olabilir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kompensasyon tablolarının eksene düzenlenmiş olan referans verilerini kontrol edin.
Tablolardaki referansları kontrol edin ($AN_CEC)

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20125 Eksen %1: Kompenzasyon değerinin ani değişimi

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Kompensasyon değeri MD32730 $MA_CEC_MAX_VELO alanına izin verilenden daha hızlı değişmiştir. Geçici olarak sınırlandırılmalıdır. Eksik güzergah ardıl işleme alınır ancak kontur hataları oluşmuş olabilir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kompensasyon tablolarındaki eksene düzenlenmiş olan referans verilerini kontrol edin.
Tablolardaki referansları kontrol edin ($AN_CEC). Muhtemelen giriş eksenlerinden biri öngörülenden hızlı hareket etti.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20130 [Kanal %1:] Kontur-Tünel-Kontrol

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Takım ucu set konturu etrafına yerleştirilen tünelden çıkmıştır, yani set konturundan takım ucu mesafesi MD21050 $MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL alanında belirtilenden daha büyük.
Alarm projesi MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY ile değiştirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Ardı ardına aşağıdaki noktaları kontrol edin:
1. Makine iyi durumda mı. Alarm zor hareket eden eksen, takım kırılması veya bir çarpışma ile mi tetiklendi?
2. Makine iyi durumda olduğunda hızı düşürün veya regülatör ayarını iyileştirin.
3. Olası tüneli büyültün ve nedeni tespit etmek için analog çıkışı üzerinden hatayı gözlemleyin.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

20138 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Komut ekseninde hareket %4 mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksenname

Açıklama: Senkron aksiyonda hareket ettirilecek eksen mevcut değil
Aşağıdaki nedenler mümkündür:
- Eksen güncel olarak veya sadece NC-Programı tarafından işleme alınmıştır.
- Yol kontrol modu veya aktif bir frame ile hareket dolaylı da gerçekleşebilir.
- Eksen, (örn. servo parametre takımının programlanması gibi) bir fonksiyon nedeniyle, aktif olarak meşgul olabilir.
- Eksen için bir ek hareket etkindir.
- Eksen bir bağlantının ardıl eksen, olarak aktif.
- Eksen için bir enterpolasyon sıkıştırması örn. ısı sıkıştırması aktif.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20139 [Kanal %1:] Satır %2 senkronize hareketli işlem: %3 geçersiz işaret

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID

Açıklama: Bir markörün atanması veya silinmesi hareket senkron aksiyonlarında mümkün değildir.
Muhtemel nedenler:
SETM(): Markör maksimum sayısı aşıldı; Markör mevcut.
CLEARM(): Belirtilen markör izin verilen değer alanında değil

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: SETM(): Geçerli değer alanındaki markörü kullanın; Belirlenen markörü tekrar konumlayın.
CLEARM(): Geçerli değer alanındaki markörü kullanın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20140 [Kanal %1:] Komut eksen, hareketi %2 bakınız NC Alarm %3 Parametre %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen
%3 = NC alarmı
%4 = Ek parametre

Açıklama: Senkronize işlemden hareket etmesi gereken bir komut ekseninde bir NC alarmı tespit edildi. NC alarmı 3. parametredeki bir HMI alarm numarası ile gösterilir. Başka ilave bilgiler varsa, bunlar bir 4. parametre aracılığıyla bildirilir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: bakınız ek alarmların yardım bilgileri

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20141 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Eksen %4 eksen tipi geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksenname

Açıklama: Talep edilen komut komut ekseni veya mil güncel eksen konumunda izin verilmemektedir. Alarm komut eksenlerinde (POS, MOV), mil komutları hareket senkron faaliyetlerinden (M3/M4/M5, SPOS), çekme (TRAILON, TRAILOF) ve iletken bağlantı (LEADON, LEADOF) gündeme gelmektedir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Ekseni önce durdurun veya kavramayı kapatın ardından yeni konumu seçin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20143 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Komut ekseni %4 PLC tarafından kontrol edildiğinden başlatılamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksenname

Açıklama: Grubu baz alan veya modal senkronizasyon ile bir komut ekseni başlatmak denenmelidir. Eksen PLC ile kontrol edildiğinden bu başlatma mümkün değildir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Eksenin kontrolörünü PLC ile sonlandırın ve kontrolü böylece kanala geri sunmak veyak komut eksenini statik senkronizasyon ile başlatın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20144 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu: %3 Sistem değişkenlerine giriş mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID

Açıklama: Sistem değişkenlerinin kullanılmasında bir okuma/yazma erişiminin başarıyla gerekli olan verilere erişim sağlaması ön koşuldur. Sensör güncel değerlerine erişim veya dijital giriş/ çıkışlar ilgili Hardware bileşenlerinin sonucuna bağlıdır. Senkron faaliyetleri dahilinde bir erişim geçerli bir değer sunmadığında alarm 20144 sunulacaktır. Senkron faaliyetlerinin haricinde bu tarz bir okuma / yazma erişimi grup işlemlerinin sonuç elde edilinceye kadar durudurulmasına neden olacaktır. Ardından grup işleminde devam edilecektir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Sistem değişkenleri okunmadan/yazılmadan önce, örneğin, gerekli donanım bileşenlerine erişimin mümkün olduğundan emin olun.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20145 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu: %3 Aritmetik hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID

Açıklama: Bir hareket senkron aksiyonunun aritmetik ifadesinin hesaplanmasında fazla çalışma günceme gelmiştir (örn. sıfıra bölme)

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Hatalı ifadeyi düzeltin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20146 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu: %3 Kaskadlama derinliği aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
Açıklama: Aritmetik ifadeleri hareket senkornizasyon aksiyonlarında hesaplamak için sabit ayarlı boyutta bir operatör grubu kullanılır. Oldukça kompleks ifadelerde bu grup fazla çalışabilir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Hatalı ifadeyi düzeltin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20147 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Komut %4 uygulanamaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Program komutu
Açıklama: Senkronizasyon faaliyet grubunun bir komutu uygulanamıyor, örn. kendi senkronizasyon faaliyetine bir reset mümkün değil.
Kademe 2 ölçümü
- Ambargo versiyonu senkronizasyon faaliyetlerinden ölçüme izin vermeyecektir.
- MEASA komutu bir senkronizasyon faaliyetinde programlanacaktır
- Ölçüm etkindir
- Programlama hatası (Bakınız Alarm 21701)

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Senkronizasyon faaliyetini değiştirin.
Kademe 2 ölçüm yapın
Daha iyi hata teşhis nedenlerinden dolayı ölçüm görevini öncelikle bir parça programından uygulayın. Ancak hatasız uygulama sürecinde senkronizasyon faaliyetlerini devralın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20148 [Kanal %1:] Satır %2 Senkron hareket aksiyonu: %3 Dahili hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Hata numarası
Açıklama: Bir senkron aksiyonunun işlenmesi sırasında dahili bir hata oluşmuştur. Hata numarası teşhis amaçları için önceliklidir ve üreticiye bildirilmelidir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Senkronizasyon faaliyetini değiştirin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20149 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkron aksiyonu: %3 Endeks %4 geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Endeks

Açıklama: Hareket senkron aksiyonunda bir değişkene erişimde geçersiz bir endeks kullanılmıştır. Ayrıca bunun için hangi endeksin geçersiz olduğu görüntülenir.
Örnek: ... DO $R[$AC_MARKER[1]] = 100
Hata anımsatıcı 1 maksimum izin verilen R-parametre numarasından daha büyük bir değere sahip olduğunda gündeme gelecektir.
PROFIBUS/PROFINET-Periferisi:
Dataların okunmasında/yazılmasında geçersiz bir Slot/G/Ç-alan endeksi kullanılmıştır.
Nedeni:
1.: Slot-/G/Ç-alan-endeksi >= maks. Kullanılabilir Slot/G/Ç-alanları sayısı.
2.: Slot-/G/Ç-alanı endeksi konfigüre edilmemiş bir Slot/G/Ç alanını referanslandırır.
3.: Slot-/G/Ç-alanı endeksi sistem değişkeni için onaylanmamış bir Slot/G/Ç alanını referanslandırır.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Geçerli endeksi kullanın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20150 [Kanal %1:] Takım yönetimi: PLC kumanda kesimi ile sonlandırıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: PLC bir (alarm sunumu ile) kesintili takım yönetimi komutunun sonlandığına yönelik bilgi - takım değişimi.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Bu alarm sadece bilgi amaçlıdır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20160 [Kanal %1:] Takım yönetimi: PLC sadece hatalı kumanda kesilmesi ile sonaerebilir

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: Takım yönetiminin PLC'nin düz bir aktif komutun (takım değişimi) hesaplanacağı ya da iptale yönelik hiçbir komutun mevcut olmadığına dair bilgi.
NCK aşağıdaki nedenlerden dolayı geri çevirir:
- Kanal durumu "etkin"dir. İptale izin verilmez.
- Kanal durumu "rest"tir. Hiç bir şey iptal edilemez.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Bu alarm sadece bilgi amaçlıdır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20170 [Kanal %1:] Makine dataları $AC_FIFO geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: MD28260 $MC_NUM_AC_FIFO, MD28262 $MC_START_AC_FIFO, MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO, MD28266 $MC_MODE_AC_FIFO Makine verileri tarafından belirlenen $AC_FIFO1 - $AC_FIFO10 FIFO değişkeni, MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM ile parametrelendirilen R-parametre alanına kaydedilemez.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
R parametre sayısını arttırın veya FIFO elemanlarının sayısını düşürün
Makine verilerini aşağıdaki gibi belirleyin: MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM = MD28262 $MC_START_AC_FIFO + MD28260 $MC_NUM_AC_FIFO* (MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO + 6)

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

20200 [Kanal %1:] Takım hassas düzeltmede geçersiz ayna numarası %2

Parametre: %1 = Hedef kanalı kanal numarası
%2 = Ayna numarası

Açıklama: PUTFTOC-Komutu için belirtilen mil için hedef kanalında mil-eksen düzeni mevcut değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Takım düzeltmesinin yazılı olduğu kanaldaki programı değiştirin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20201 [Kanal %1:] Ayna %2 Takım düzenlemesi yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Ayna numarası

Açıklama: Milde yer alan takım için takım düzeltmesinin dikkate alınabilmesi için mil-takım düzeni etkin olmalıdır. Bu programlanan mil için takım hassas düzeltmesinin hedef kanalında güncel olarak geçerli değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: 1. Parça programını değiştirin (Takım hassas düzeltmesini yazma).
2. Mil/takım düzenini programlama sayesinde oluşturun:
- TMON (WKZ-denetimi)
- GWPSON (WKZ-seçimi)

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20203 [Kanal %1:] Aktif Takım yok

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: PUTFTOC ile kanalın %1 etkin takımı için bir takım düzeltmesi yazılmaktadır. Bu kanalda herhangi bir takım etkin değildir. Böylece düzeltme düzenelnemez.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Programı düzeltin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20204 [Kanal %1:] PUTFTOC-Kumanda FTOCOF'da müsade edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
Açıklama: UTFTOC ile kanalın %1 etkin takımı için bir takım düzeltmesi yazılmaktadır. Bu kanalda takım düzeltmesi aktif değildir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Programı işlem kanalında düzeltin: FTOCON seçin, böylece kanal PUTFTOC komutunun alımı için hazır olacaktır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20205 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 geçersiz mil numarası %4

Parametre: %1 = Hedef kanalı kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Ayna numarası
Açıklama: Belirtilen mil için hedef kanalında mil- eksen düzeni mevcut değildir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Programı değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

20302 [Kanal %1:] Eksen %2 hareket ettirilemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Gösterilen eksen makine ekseni olarak hareket ettirilemez, çünkü JOG çalışma modunda JOG-Retract seçilmiş durumda.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: RESET ile JOG-Retract seçimi iptal edilmelidir
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

20304 [Kanal %1:] Eksen %2, geometri ekseni olarak hareket ettirilemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Gösterilen eksen geometri ekseni olarak hareket ettirilemiyor. Geometri ekseni JOG-Retract modunda geri hareketin bir parçasıdır. Geometri ekseni için talep edilen hareket, müsaade edilen geri hareket yönünün ihlal edilmesine neden olmaktadır.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: RESET ile JOG-Retract seçimi iptal edilmelidir
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20306 [Kanal %1:] Kartezyen manuel hareket mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: JOG-Retract modunda kartezyen manuel hareket mümkün değildir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: RESET ile JOG-Retract seçimi iptal edilmelidir
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20308 [Kanal %1:] ENS koordinat sistemi içinde manuel hareket mümkün değildir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: IJOG-Retract modunda ENS koordinat sisteminde manuel hareket mümkün değildir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: RESET ile JOG-Retract seçimi iptal edilmelidir
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

20310 [Kanal %1:] Eksen %2, belirtilen konuma hareket mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Gösterilen eksen JOG-Retract modunda belirtilen konuma hareket ettirilemiyor.
JOG-Retract seçimindeki kesinti konumuna sınırlandırma yapılmaktadır.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Müsaade edilen konumlar dâhilinde hareket
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

21550 [Kanal %1:] Eksen %2 Donanım sınır anahtarından dönüş olanaklı değil. Neden: %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksenname
%3 = Nedeni
Açıklama: Bir eksen bağlantısının ardıl ekseni veya bir transformasyonun çıkış eksenini iletken eksen ya da bir transformasyonun giriş ekseni olarak boşa çıkarmak denenmektedir. Buna güncel durumda izin verilmemektedir.
Olası nedenleri:
1 izin verilen serbest hareket yönü
2 Bağlantı senkronize diil
3 Aktif bağlantı için boşa çıkarmak yeterli değil
4 rezerve
5 Aktif transformasyon için boşa çıkarmak yeterli değil
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Alarm Ekranı
Çözümü: Hata nedeninde sorun giderme:
1 başka bir sürüş yönü öne sürme
2 Bağlantıyı devre dışı bırakma ve eksenleri ayrı hareket ettirme
3 Bağlantıyı devre dışı bırakma ve eksenleri ayrı hareket ettirme
4 rezerve
5 Transformasyonu devre dışı bırakma ve eksenleri ayrı hareket ettirme
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

21600 Genişletilmiş durma/geri çekilme için kontrol aktif

Açıklama: -
Reaksiyon: NC hazır değil.
Alarm Ekranı
Tüm alarm tepkileri bir IPO ölçüsü kadar geciktirilecektir.
Çözümü: Gösterge MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 16 = 1 makine verileri ile bastırılabilir
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

21610 [Kanal %1:] Eksen %2 Enkoder %3 Frekans aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Dizgi (Enkoder numarası)

Açıklama: Eksene özel MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... Enkoder numarasında 1 veya 2) izin verilen anlık aktif enkoderin maksimum frekansı (eksene özel arayüz sinyali DB380x DBX1.5 / 1.6 (Konum ölçüm sistemi 1/2)) aşıldı. Mekanik kızak pozisyonuna yönelik güncel değer bazı kaybolabilir.
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil)

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: MD 36300: $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] ve NC/PLC-Arayüz sinyali DB380x DBX1.5 / 1.6 (konum ölçüm sitemini 1/2) kontrol edin

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

21611 [Kanal %1:] NC-Kontrollü ileri seviye duruş/geri çekilme tetiklendi

Parametre: %1 = Kanal numarası

Açıklama: "NC yönlendirmeli geliştirilmiş durdurma ya da geri çekme"tetiklendi

Reaksiyon: NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Tüm kanala özel alarm reaksiyonları alarmda, alarm göstergesinde gecikir.

Çözümü: RESET

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

21612 [Kanal %1:] Eksen %2: Serbest bırakma geri alındı, neden %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Alarm nedeni

Açıklama: Alarm nedeni:
0: Alarm nedeninin tam olarak belirlenmesi mümkün değil.
1: Arabirim sinyali DB380x DBX2.1 (kontrol birimi onayı) eksik
2: Arabirim sinyali DB380x DBX4001.7 (impuls onayı) eksik
3: Motor sürücüsü sinyali DB390x DBX4001.7 (impuls onaylanmış) set edilmemiş
4: Motor sürücüsü sinyali DB390x DBX4001.5 (Drive Ready) set edilmemiş
5: Motor sürücüsü sinyali DB390x DBX4000.4 (bağımsız motor sürücüsü) NC set değerlerini takip etmiyor
"Kontrol birimi onayı", "İmpuls onayı", park etmek/enkoder seçimi (sadece eksenlerde) gibi hareketi serbest bırakan sinyal için veya motor sürücüsüne özel bir onay işlemi için gösterilen eksen reset edildi. Bu alarm konumlandırma eksenlerinde, millerde ve ayrıca gemometri gruplandırılması içindeki eksenler için verilebilir.
Geometri gruplandırılmasına dâhil eksenler, kanala özel MD-Array MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB içinde kayıtlı eksenlerdir. Mevcut olan tüm geometri eksenleri için o an hareketli durumda olup olmadıklarından bağımsız olarak kontrol birimi onayı mevcut olmak zorundadır.
SAFETY ile birlikte: Bağlı bir eksende test stop uygulandığında, test stop esnasında takip eden eksen için ELG gruplandırılması nedeniyle bir hareket komutu söz konusu ise bu alarm verilmektedir.

Reaksiyon: NC takip moduna geçer.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Arayüz sinyallerinin kontrolü DB380x DBX2.1 (Regülatör onayı), DB380x DBX4001.7 (Impuls onayı), sürücü sinyalleri kontrolü DB390x DBX4001.7 (Impulse onaylandı), DB390x DBX4001.5 (Sürücü hazır) örn. TEŞHİS kumanda alanında PLC durum göstergesi. Enkoder seçimi kontrolü (eksenlerde) aynı zamanda kullanılan sürücü tipine göre diğer hareketli onaylanan sinyallerin kontrolü.
Sürücünün devre dışı kalan terminal onaylarında kablo donanımının ya da Hardware fonksiyonunun (örn. röle fonksiyonu) ya da ilgili sürücü dokümantasyonuna bağlı diğer işlemlerin geri takibi.
SAFETY fonksiyonunda: Aktif güncel değer bağlantısında hata bildiriminin sunulması ardıl eksende MD36060 $MA_STANDSTILL_VELO_TOL yükseltilmesi ile engellenebilir (Standart değer 5 mm dir).

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

21614 [Kanal %1:] Eksen %2 Hardware sonlayıcı şalteri %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Dizgi (+, - veya +/-)

Açıklama: NC/PLC arayüzünde DB380x DBX1000.1 und .0 (Hardware limit şalteri artı/eksi) sinyali atanmıştır.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
1. Öncesinde referanslandırılan eksenlerde Harware şalterine erişmeden önce yazılım şalteri 1 veya 2 devreye girmelidir. MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS, MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS, MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 ve MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 ve DB380x DBX1000.3 / 1000.2 (1./2. yazılım limit şalteri artı/eksi) seçimi için NC/PLC arayüz sinyalini kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin (PLC kullanıcı programı).
2. Eksen henüz referanslandırılmadıysa Hardware şalteri JOG işletim türünde aksi yönde ayrılabilir.
3. PLC kullanıcı programı ve PLC giriş yapı grubunana giden şalter bağlantısını Hardware şalterine eksen erişmediği sürece kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

21616 [Kanal %1:] Satır %2 Transformasyon değiştirirken bindirme hareketi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: BCS alanında yer alan hareket transformasyon değişimi ile anlamını değiştirmektedir ve bu nedenle istenmeyen eksen hareketlerine neden olabilir

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Üst üste gelen hareketten dışarı çıkın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

21617 [Kanal %1:] Satır %2 Transformasyon kutubun geçişini engelliyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ön hareket edilen eğri akışı kutuptan yönlendirilir veya transformasyonun yasak bir bölgesinden hareket edilir.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin (Alarm OTOMATİK modda gündeme geldiğinde)
Alarm konumundan çıkmak için transformasyon kaldırılmalıdır (tek başına RESET, transformasyon RESET üzerinden etkin kaldığında yeterli olmayacaktır).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

21618 [Kanal %1:] Satır %2'den itibaren transformasyon aktif: Bindirme hareketi çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Üst üste gelen hareketlerin transformasyona özel eksenlerde orantısı oluşum tarafından planlanan yol hareketinde enterpolasyon sırasında gerçek oranlara artık yeterli derecede denk olmayacak kadar yüksektir. Tekil strateji, işlem alanı sınırlaması denetimi ve dinamik LookAhead gerektiğinde artık doğru değildir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Üst üste gelen harekette yolun kutup ve işlem alanı sınırlaması açısından yeterli emniyet mesafesine sadık kalın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

21619 [Kanal %1:] Satır %2 Transformasyon aktif: Hareket mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Makine kinematikleri belirtilen harekete izin vermiyor.
Dönüşüme bağımlı hata nedenleri aşağıdaki durumlar olabilir:
TRANSMIT (İLETİM) sırasında: Kutup çevresinde, yerleştirmenin mümkün olmadığı (dairesel) bir alan bulunuyor. Bu alan, takım referans noktasına kutup içine olması gerektiği kadar geçiş yaptırılamaması nedeniyledir.
Bu alan aşağıdaki faktörler vasıtasıyla belirlenir:
- Makine verileri (MD249.. $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_...)
- Aktif takım uzunluğu düzeltmesi (bakınız $TC_DP..).
Takım uzunluğu düzeltmesinin hesaplamaya katılıp katılmayacağı, seçilen çalışma düzlemine bağlıdır (bakınız G17,..). Makine, yerleştirmenin mümkün olmadığı bu alanın ucunda durur.
TRAINT'de: Y(WKS) <> 0 ile bir TRAINT dönüşümünü etkinleştirmek için girişimde bulunuldu. (TRAINT çağrıldığında Y ekseninin WCS = 0 olarak ayarlanması gerekir)

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin. Hatalı girilen takım boyutu düzeltmesinin değiştirin.
Dikkate alınız: Trafonun RESET ötesinde de etkin kaldığından, RESET'in tek başına yeterli olmayacağını unutmayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

21620 [Kanal %1:] Eksen %2 Acil fren rampası etkin

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Belirtilen eksen/işmili için eksenel acil fren rampası etkinleştirilmiştir.
Acil fren rampasının etkinleştirilmesi için aşağıdaki nedenler mümkündür:
Alarm 26052: Yardımcı fonksiyon çıkışı için yol hızı fazla yüksek
Alarm 1012: Sistem hatası 550006 tanımı ile
Alarm 1016 : Sistem hatası 550003, 550005 ve 550010 tanımlı
Master/Slave coupling MD30132 $MA_IS_VIRTUAL_AX (Eksen, sanal eksendir) verildi.
Öncelikli 13 fren talebi, OEM uygulaması tarafından talep edilebildi.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Lokal alarm reaksiyonu.
NC takip moduna geçer.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Alarm nedenini giderin ya da geri alın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

21621 [Kanal %1:] Blok %2 %3 sabit dönüşüm ekseni hareket etti.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Kanal ekseni tanımlayıcı

Açıklama: Mevcut blok içinde dönüşüm için pozisyonunun sabit kalması gereken bir eksen hareket etti.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Eğer AUTO modunda bir alarm oluşursa, parça programını değiştirin.
Bu alarm RESET ile iptal edilebilir. Eğer dönüşüm RESET ötesinde tutulursa, sabit eksen yeni pozisyonu ile dönüşüme gider. Eğer bu istenmiyorsa, dönüşüm seçimi kaldırılmalı ve eksen pozisyonu bu durumda iken değiştirilmelidir. Sonra dönüşüm yeniden aktif edilebilir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

21650 [Kanal %1:] Eksen %2 Bindirme hareketine müsade etmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Eksen için yüklü hareket talep edilmektedir, bu makine verisi nedeniyle MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED yasaktır.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Hareket için üst üste binme seçeneğini kaldırın veya MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED makine verisini değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

21660 [Kanal %1:] Satır %2 Eksen %3 SYNACT: $AA_OFF ve CORROF arasında uyuşmazlık

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname

Açıklama: Pozisyon ofsetinin ($AA_OFF) parça program komutu CORROF (<Achse>,"AA_OFF") ile iptali sırasında $AA_OFF eksen için hemen devreye giren (DO $AA_OFF[<Achse>]=<Wert>). bir senkronizasyonun aktif olduğu tespit edilmiştir. İptal uygulanır ve $AA_OFF yeniden belirlenmez

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

21675 [Kanal %1:] Blok %2 Takım yönünün değişiminde izin verilmeyen hareket ve $AA_TOFF aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Eğer bir ofset $AA_TOFF[i] aracılığıyla takım yönünde aktif ise takım yönlendirmesinin ansızın değiştiği bir blok içinde bir geometri ekseni bulunmamalıdır.
Geometri eksenlerinin bir hareketinin eş zamanlı olarak programlanabileceği alet yönlendirmesinde ansızın yapılan değişiklikler, örneğin bir düzlem değişimi, takım değişimi veya yönlendirilebilir bir takım taşıyıcının aktif edilmesi veya devre dışı bırakılması sırasında oluşabilir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Lokal alarm reaksiyonu.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: - Parça programını değiştirin
- TOFFOF() programlayın

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

21700 [Kanal %1:] Satır %3 Eksen %2 Ölçü probu henüz saptı, köşe imkansız

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası

Açıklama: Anahtar kelime MEAS veya MEAW altında programlanan ölçüm algılayıcısı yönlendirilmiş ve devreye girmiştir. Bir diğer ölçüm süreci için öncelikle algılayıcı sinyali tekrar uzaklaşmalıdır (Ölçüm algılayıcısının durgun konumu).
Eksen göstergesi geçici olarak herhangi bir talepte bulunmamaktadır; Ayrı gelişim kademelerinde eksene özel bir değerlendirme planlanmaktadır.
Not:
MEAS veya MEAW komutunun bir benzetim sistemi veya simüle edilen eksenlere sahip bir kumanda ile birlikte kullanılması halinde, alarm durumunda MD13231 $MN_MEAS_PROBE_OFFSET'in kontrol edilmesi gerekir.
Bu makine verilerindeki değer, MEAS anahtarlama konumunu değiştirir ve programlanmış ölçüm yolunun uzunluğundan az olması gerekir.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Ölçüm sürecinin başlat pozisyonunu kontrol edin ya da ölçüm algılayıcı sinyallerini PLC arayüzünde DB2700 DBX1.0 / .1 (Ölçüm tuşu basılı Tuş 1/Tuş 2) kontrol edin. Kablo ve soket o.k.?

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

21701 [Kanal %1:] Satır %3 Eksen %2 Ölçmek mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası

Açıklama: Kademe 2 ölçümü (MEASA, MEAWA, MEAC).
Programlanan ölçüm görevi hatalı.
Olası nedenler:
- Geçersiz ölçüm modu
- Geçersiz ölçüm butonu
- Geçersiz sensör
- Geçersiz ölçüm kenar sayısı
- Eşit ölçüm kenarları sadece Mod 2'de programlanabilir
- Geçersiz FIFO numarası
- Programlanan fifo'ların sayısı ölçüm görevinde kullanılan ölçüm butonları sayısına denk değildir.

Diğer nedenler:
Ölçüm görevi etkindir (örn. bir senkronizasyondan).

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Ölçüm görevlerinin düzeltilmesi

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

21702 [Kanal %1:] Satır %3 Eksen %2 Ölçme yapılamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası

Açıklama: Ölçüm grubu sonlandırıldı (eksenin programlanan son pozisyonuna erişildi), etkin ölçüm algılayıcısı henüz devreye girmedi.
Kademe 2 ölçümü (MEAWA, MEASA, MEAC)
Ölçüm değerleri takım kooridnat sisteminde hesaplanamaz. Ölçüm görevinde programlanan GEO ekseni ölçüm değerleri sadece makine koordinat sisteminde mevcut.
Nedenleri:
Ölçüm görevinde tüm GEO eksenleri programlanmadı. Bu sayede takım koordinat sistemine geri hesaplama için en az bir ölçüm değeri eksiktir.
Diğer nedenler:
Programlanan tüm GEO eksenleri ölçüm görevleri benzerdir.
Anlaşmasız ölçümde p0680 indeks 0 ve 1 sürücü parametrelerinde iki prob mevcut olmalıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Ölçüm bloğunda işlem hareketini kontrol edin.
- Etkin prob her durumda belirtilen eksen pozisyonuna kadar açılmalı mıdır?
- Prob, kablo, kablo dağıtıcısı, terminal bağlantıları iyi durumda mı?
- Prob donanım tarafında doğru kablolanıp devreye alındı mı? (örnepin sürücü parametreleri p0488 ve p0489)

Ya tüm GEO eksenlerini açıkca programlayın veya işlem hareketlerini POS[Eksen] komutu üzerinden programlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

21703 [Kanal %1:] Satır %3 Eksen %2 Ölçü probu sapmadı, köşe geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası

Açıklama: Seçilen ölçüm butonu (!) yönlendirilmedi ve bu nedenle yönlendirilen konumdan yönlendirilmeyen konuma yönelik bir ölçüm değeri tespit edemez.
Kademe 2 ölçümü (MEAWA, MEASA, MEAC)
Ölçüm butonunun yönlendirme konumu ölçüm görevinin ilk programlanan ölçüm bayrağı ile çalışma zaman noktasına denktir. Kontrol sadece 2. modda uygulanmaktadır.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: - Ölçüm butonunu kontrol edin.
- Ölçüm için start pozisyonunu kontrol edin.
- Programı kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

21740 Analog Çıkış No. %1 için çıkış değeri sınırlı

Parametre: %1 = Çıkışın numarası

Açıklama: Analog çıkışın n değer alanı makine verisi MD10330 $MN_FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT[n] ile sınırlandırılır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: $A_OUTA[..] = x ile ilgili makine verisinde yer alan değerden daha büyük bir değere izin verilmemektedir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

21760 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 çok fazla yardımcı fonksiyon programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID

Açıklama: Programlanan yardımcı fonksiyonların sayısı maksimum izin verilen sayıyı aşmıştır. Alarm hareket senkornizasyonları ile bağlantılı gündeme gelebilir. Maks. Yardımcı fonksiyon sayısı hareket grubunda ve hareket senkronizasyonlarında aşılmamalıdır

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

21800 [Kanal %1:] Parça-olması gereken = %2 değerine ulaşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Takım seti

Açıklama: Alarm MD27880 $MC_PART_COUNTER Bit 1 üzerinden etkinleştirilir: Sayılan takımların sayısı ($AC_ACTUAL_PARTS veya $AC_SPECIAL_PARTS) gerekli takımların sayısı için programlanan değere eşittir veya büyüktür ($AC_REQUIRED_PARTS). Aynı anda Kanal VDI sinyali "Takım set değerine erişildi" sunulur. Sayılan takımların sayısı için değer $AC_ACTUAL_PARTS, $AC_SPECIAL_PARTS değeri korunmasına rağmen geri alınır.
Not:
Takımların set/güncel kıyaslaması sadece NC start sonrası gerçekleşir.
Bunda $AC_REQUIRED_PARTS > 0 ön koşuldur. $AC_REQUIRED_PARTS negatif değerinde
tüm MD27880 $MC_PART_COUNTER üzerinden etkinleştirilen takım sayımları erişilen konumda
dondurulur ve set/güncel kıyaslamasına tabi tutulur

Reaksiyon: NC hazır değil.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Program kesintisi yok. Alarm göstergesini silin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

21900 [Kanal %1:] Grup %2 Eksen %3 için CALCFIR hesaplaması: Olanaklı değil, nedeni: %4.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname
%4 = Nedenin tanımlanması

Açıklama: FIR filtrelerinin CALCFIR hesaplaması olanaklı değil.
Sebep:
1: MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE makine verisinde etkinleştirilmiş darbe filtresi yok.
2: MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT makine verisi vasıtasıyla seçilen filtre zinciri için MD32402 $MA_AX_JERK_MODE içinde parametrelendirilmiş FIR tipli darbe filtresi yok.
3: MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT makine verisi vasıtasıyla seçilen filtre zinciri için MD32409 $MA_AX_JERK_FIR_WINDOW içinde Hamming penceresi ile parametrelendirilmiş FIR tipli darbe filtresi yok.
4: MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT aynı filtre zincirini veya kanal eksenlerindeki aynı modu etkilemez.
5: MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ dinamik bir mod için 10 Hz ile 100 Hz aralığında bulunmuyor.
6: MD32431 $MAX_AX_JERK dinamik bir mod için 5 m/s³ ile 500 m/s³ (veya gelişmiş modda döner eksenler için 1,8 ila 180 1 / s³) aralığında bulunmuyor.
7: Değerler hesaplanabilir değildir.
8: MD32890 $MA_DESVAL_DELAY_ENABLE'da faz filtresi etkinleştirilmediğinden filtre gecikme süresinin ayarlanması mümkün değil.
9: CALCFIR ayarları çok fazla farklılık gösterdiğinden, filtre genliğinin ayarlanması mümkün değil.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Arayüz sinyalleri atanır.
Interpreter stop

Çözümü: Sebep için çözüm:
1: Sarsıntı filtresini etkinleştirin: MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE = TRUE
2: FIR derin geçiş türü olarak MD32402 $MA_AX_JERK_MODE makine verilerinde tip 5'i seçin
3: Hamming penceresini seçin: MD32409 $MA_AX_JERK_FIR_WINDOW = 1
4: Tüm kanal eksenlerinde aynı filtre zincirini seçin, karşılaştırma için: MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT
5: MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ makine verisini 10 Hz ile 100 Hz aralığındaki izin verilen aralıktan seçin veya CALCFIR hesaplamasını kapatın (MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ = 0 Hz)
6: MD32431 $MA_MAX_AX_JERK makine verisini 5 m/san³ ile 500 m/san³ (veya Gelişmiş Mod'da döner eksenler için 1,8 ila 180 1 / s³) aralığındaki izin verilen aralıktan seçin veya CALCFIR hesaplamasını kapatın (MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ = 0 Hz)
7: Lütfen yetkili personeli / servisi haberdar edin
8: Faz filtresini etkinleştirin: MD32890 $MA_DESVAL_DELAY_ENABLE = TRUE
9: MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ değerini düşürün veya MD32406 $MA_CALCFIR_TOL değerini arttırın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22000 [Kanal %1:] Set %3 İşmili %2 Vites değiştirme %4'te mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ayna numarası
%4 = Dişli kademesi

Açıklama: Mil için dişli kademesi değişimi mümkün değildir:
- Diş kesiciler (G33, G34, G35) etkin olduğunda
- Mil iletken veya takip mili olarak bir bağlantıda etkindir
- Mil konumlandırıldığında

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Dişli kademesi ilgili işlem adımı öncesinde devreye alınmalıdır.
Buna rağmen gerekli olduğunda dişli kademesini yukarıda belirtilen fonksiyonlardan birine değiştirin, bu işlemin ardından dişli kademesi değişiminin zamanı için bu fonksiyon devre dışı bırakılmalıdır. Dişli kesicinin seçim iptali G1 ile gerçekleşir, senkron mil bağlantısı COUPOF ile devre dışı bırakılır, mil pozisyonlandırma modundan M3, M4 veya M5 ile çıkılır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22001 [Kanal %1:] Grup %2 Eksen %3: Frenleme süresi Stop-D süresinden %6 [s] daha uzun. Sebebi: %5.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname
%4 = Sebep | Frenleme süresi [san]

Açıklama: Mevcut eksen dinamiği veya parametrelendirilmiş Durma D süresi, Stop D tetiklemesinde zamanında durmak için yeterli değildir.
Not:
Parameter 4, 5 ve 6. parametrelerin açıklamalarını "|" karakteriyle ayrılmış olarak içerir.
Parametre 5 = Neden, olası değerler:
1: MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL fazla küçük.
2: MD32431 $MA_MAX_AX_JERK fazla küçük.
3: Güçlü hız düşürmesi ACC ile veya FXST sonucunda etkinleştirildi.
4: Güçlü sarsıntı düşürmesi JERKLIMA ile programlandı.
Parametre 6 = Frenleme süresi [san]
Görüntülenen süre, eksenin dinamik tepki ayarı veya mevcut hareket türü için belirlenen beklenen frenleme süresidir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: "NC-based" SI denetimleri için:
MD36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D yükseltin.
"Drive-based" SI denetimleri için:
Tahrikteki durma D süresini (p9553) arttırın.
MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL ve MD32431 $MA_MAX_AX_JERK değerlerini yükseltin.
Programlanabilir ivmeyi (ACC) veya sarsıntıyı (JERKLIMA) yükseltin.
Tork ve ivme düşürmeyi FXST sırasıyla düzeltin.
Alarm MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 13 üzerinden bastırılabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22002 [Kanal %1:] Mil %2: Frenleme süresi, %3 şanzıman kademesinde D-süresinden %6 [san] daha uzun. Sebep %5

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Ayna numarası
%3 = Dişli kademesi
%4 = Sebep | Frenleme süresi [san]

Açıklama: İş milinin yapılandırılmış olan dinamik değerleri veya parametrelendirilmiş Durma D süresi, Stop D tetiklemesinde zamanında durmak için yeterli değildir.

Parametre 3 yapılandırılmış olan dinamik değerlerden Stop-D süresini en fazla aşan şanzıman kademesini içerir.

Not:

Parameter 4, 5 ve 6. parametrelerin açıklamalarını "|" karakteriyle ayrılmış olarak içerir.

Parametre 5 = Neden, olası değerler:

10: Devir ayarı için dinamik: MD35130 $MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT, MD35200 $MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL

11: Konum ayarı için dinamik: MD35135 $MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35210 $MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL. Güçlü hız düşürmesi FXST sırasıyla etkinleştirildi.

21: G331, G332 ile diş delme için dinamik: MD35135 $MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35212 $MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2

Parametre 6 = Frenleme süresi [san]

Görüntülenen süre, eksenin dinamik tepki ayarı veya mevcut hareket türü için belirlenen beklenen frenleme süresidir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: NC-based" SI denetimleri için:

MD36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D değerini arttırın veya milin dinamik konfigürasyonunu değiştirerek frenleme süresini düşürün.

"Drive-based" SI denetimleri için:

Tahrikteki durma D süresini (p9553) arttırın.

İş milinin dinamik projelendirmesini değiştirerek frenleme süresini düşürün.

.Alarm MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 13 üzerinden bastırılabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22005 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Mil %4 seçilen dişli kademesi düzenlenmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Blok numarası, satır numarası

%3 = Synact ID

%4 = Ayna numarası

Açıklama: İlk şanzıman kademesi ver grubu aktiftir. Talep edilen şanzıman kademesi 1. şanzıman kademe ver grubunda düzenlenmemiştir. Düzenlenen şanzıman kademelerinin sayısı makine verilerinde MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS gösterilmiştir.

Alarmın ayarlanan 3 şanzıman kademeleri ile (MD 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3) gündeme gelme örnekleri:

* ... DO M44 veya DO M45 ilgili mil için senkron aksiyonu olarak programlanır

* ... DO M70 programlanır ve MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE makine tarihi 3'den büyüktür.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programı değiştirme: Sadece MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS makine tarihine göre ayarlanan onaylı şanzıman kademeleri kaydedilebilir.

M70 projelendirme (MD 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) ile MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS sınırlandırma.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22006 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3işmili %4 Şanzıman kademesi değişikliği mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Blok numarası, satır numarası

%3 = Synact ID

%4 = Ayna numarası

Açıklama: Mil için dişli kademesi değişimi mümkün değildir:
- Diş kesiciler (G33, G34, G35) etkin olduğunda
- Mil iletken veya takip mili olarak bir bağlantıda etkindir
- Mil konumlandırıldığında

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Dişli kademesi ilgili işlem adımı öncesinde devreye alınmalıdır.
Buna rağmen gerekli olduğunda dişli kademesini yukarıda belirtilen fonksiyonlardan birine değiştirin, bu işlemin ardından dişli kademesi değişiminin zamanı için bu fonksiyon devre dışı bırakılmalıdır. Dişli kesicinin seçim iptali G1 ile gerçekleşir, senkron mil bağlantısı COUPOF ile devre dışı bırakılır, mil pozisyonlandırma modundan M3, M4 veya M5 ile çıkılır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22010 [Kanal %1:] Satır %3 İş mili %2 Şanzıman kademesi olması gereken şanzıman kademesine uymuyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Ayna numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: NC alanında talep edilen set şanzıman kademesi. Not: mümkün olduğunda daima talep edilen şanzıman kademesine takılmalıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. PLC programını düzeltin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22011 [Kanal %1:] Satır %3 İşmili %2 Programlanan şanzıman kademesi değiştirme mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Ayna numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: 'DryRun', 'ProgramTest' ve 'SearchRunByProgTest' fonksiyonların seçimi kaldırıldığında, REPOS modülünde bir dişli kademesini önceden programlanmış olan bir dişli kademesi ile değiştirmek mümkün olmaz. Eğer torna mili, devir control modunda aktif olmayan seçimi kaldırma bloğunda ise bir slave eksende veya bir dönüşümde de bu durum yaşanır. MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK için bit 2 sıfırlanarak yukarıda belirtilen fonksiyonların seçimi kaldırıldığında bir dişli kademesini değiştirme işlemi engellenir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Kaldırma grubu ya da grup arama hedef grubunu devir kumanda modunda (M3, M4, M5, SBCOF) değiştirin. Makine verisini MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK Bit 2, 0 konumuna getirin..

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22012 [Kanal %1:] Satır %2 Kılavuz iş mili %3 simülasyon çalışması durumunda.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = İletken mil numarası

Açıklama: Bağlantı sırasında iletken mil/eksen simülasyon modunda olduğunda ve ardıl mil/eksen olmadığında eşit harekete erişilemez

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Ardıl mil/ekseni simülasyon moduna getirin ya da iletken mili/ekseni simüle etmeyin (MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE). Farklı ayar bilinçli seçildiyse, Alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ya da CP-programlamasında CPMALARM[FAx] Bit3 = 1ile bastırılabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22013 [Kanal %1:] Satır %2 Takip ekseni %3 simülasyon çalışması durumunda.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ardıl mil numarası

Açıklama: Bağlantı sırasında ardıl mil / eksen simülasyon modunda olduğunda ve iletmek mil/eksen olmadığında bir dengeye ulaşılamaz

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İletken mil/ekseni simülasyon moduna getirin ya da ardıl mili/ekseni simüle etmeyin (MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE). Farklı ayar bilinçli seçildiyse, Alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ya da CP-programlamasında CPMALARM[FAx] Bit4 = 1ile bastırılabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22014 [Kanal %1:] Satır %2. Kılavuz iş mili %3 ve Takip ekseni %4 için dinamikler çok farklı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = İletken mil numarası
%4 = Ardıl mil numarası

Açıklama: Bağlantı sırasında miller / eksenler kendi dinamik alanlarında aşırı farklı olduğunda dengeli hareket sağlanamaz. Dinamikler birden fazla ayara bağlıdır: Ön ayarlama, ön kumanda, parametre grubu verileri, ilk etapta KV hattı, simetri zamanı vs. Ön kumanda modu ve ön kumanda ayar parametresi, FIPO işletim türü, sarsıntı filtresi ve dinamik filtre ayarları, DSC açık/kapalı Buna aşağıdaki makine verileri dahildir: MD32620 $MA_FFW_MODE, MD32610 $MA_VELO_FFW_WEIGHT, MD33000 $MA_FIPO_TYPE, VEL_FFW_TIME, MD32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME, MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN, MD32410 $MA_AX_JERK_TIME, MD32644 $MA_STIFFNESS_DELAY_TIME, MD37600 $MA_PROFIBUS_ACTVAL_LEAD_TIME, MD37602 $MA_PROFIBUS_OUTVAL_DELAY_TIME, MD10082 $MN_CTRLOUT_LEAD_TIME

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Aynı dinamiklere sahip miller / eksenler kullanın Farklı ayar bilinçli seçildiyse, Alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ya da CP-programlamasında CPMALARM[FAx] Bit5 = 1ile bastırılabilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22015 [Kanal %1:] Satır %2 Takip iş mili %3 Ek hareket için dinamik yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ardıl mil numarası

Açıklama: Ardıl milin fark hareketi mevcut hızın eksikliği nedeniyle uygulanamaz. Bağlantı sayesinde hizmete sunulan mevcut dinamik tüketilir. Ardıl milde maksimum devirle dönecektir. Parça programında gerektiğinde Deadlock oluşabilir. Alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit26 = 1 ya da CP-programlaması sırasında CPMALARM[FAx] Bit6 = 1 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İletken milin devrini düşürün

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22016 [Kanal %1:] Satır %2 Takip iş mili %3 azaltılmış ivme durumu alanında bulunuyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Ardıl mil numarası

Açıklama: Ardıl mil konum ayarı ile çalıştırılır Ardıl milin ek hareket oranları kullanılan motorun linear alanından ayrılmamalıdır. Aksi takdirde kontur alanından sapmalar ve servo alarmları gündeme gelebilir. İzleme MD35220 $MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT konfigürasyonunu baz alır. Duruma farklı yönden hakim olunduğunda, Alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit25 = 1 ya da CP-programlamasında CPMALARM[FAx] Bit7 = 1 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: VV bağlantı tipini kullanın ve iletken ve ardıl mil için SPCOF sağlayın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22018 [Kanal %1:] Satır %2 Ardıl eksen/işmili %3 zaman denetimi: 'Senkron hareketi hassas' erişilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Takip eden eksen/spindle numarası

Açıklama: Set değer tarafındaki senkron harekete erişim sonrasında gerçek değer tarafındaki senkron harekete erişim süresi hassasiyetle denetlenir.
MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] tarafından tanımlanan zaman penceresinde toleransa erişilmedi:
MD37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE ya da MD37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] ve MD37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE ya da MD37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE arasındaki bağlantı mekanik olanaklara adapte edilmelidir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22019 [Kanal %1:] Satır %2 Ardıl eksen/işmili %3 zaman denetimi: 'Kaba senkron hareketine' erişilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Takip eden eksen/spindle numarası

Açıklama: Set değer tarafındaki senkron harekete erişim sonrasında gerçek değer tarafındaki senkron harekete erişim süresi kabaca denetlenir.
MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] tarafından tanımlanan zaman penceresinde toleransa erişilmedi:
MD37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE ya da MD37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] ve MD37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE ya da MD37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE arasındaki bağlantı mekanik olanaklara adapte edilmelidir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22020 [Kanal %1:] Satır %3 İşmili %2 Şanzıman kademesi değişim pozisyonuna ulaşmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Ayna numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: MD35010 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE[AXn] = 2 konfigürasyonu sayesinde mil gerçek dişli kademe değişimi öncesinde MD35012 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION[AXn] alanında kayıtlı pozisyona hareket edecektir. Talep edilen dişli kademe değişim pozisyonuna erişilmeyecektir.

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: PLC'de süreci düzeltin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22022 [Kanal %1:] Satır %2 işmili %3, eksen çalıştırma için dişli kutusu düzeyi %4 bekleniyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = İşmili
%4 = Dişli kademesi

Açıklama: Eksen modu için talep edilen dişli kademesi takılı değil.

MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE alanında bir dişli kademesi konfigüre edilmiştir bunda spindle eksen modunda bulunmalıdır. Eksen moduna spindlein aktarımı bu dişli kademesinde kontrol edilir Bu sırada konfigüre edilen dişli kademesi PLC tarafından bildirilen ile kıyaslanır (NC/PLC arayüz sinyali DB380x DBX2000.0 - .2 (Güncel dişli kademesi A ila C)).

Denk olmaması halinde bu alarm bildirimi gerçekleşir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Aktarımdan önce M70 eksen çalışmasında programlayın. Bununla birlikte MD 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE gösterilen dişli kademesi otomatik olarak kaydedilir.

Gösterilen dişli kademesi etkin ise, herhangi bir dişli kademesi değişimi talep edilmeyecektir. M40 dişli kademesi değişimi üzerinden etkin kalacaktır.

MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR dikkat edin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22024 [Kanal %1:] Blok %2 Mil %3 Dişli delme: PLC sinyali 'M3/M4 tersine çevrim' %4 doğrultusunda değiştirildi

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = İşmili

%4 = Değer

Açıklama: Bir G331-Bloğunun değiştirilmesi sırasında NC/PLC-Nst.-sinyalinin DB380x DBX2001.6 (M3/M4-Tersine çevrim) parça programı işlenmesi sırasında değiştiği tespit edilmiştir. Takım kırılmasını önlemek için alarm sunulur. NC/PLC Nst.-sinyalinin güncel değeri 4. parametre olarak görüntülenir.

Reaksiyon: Kanal hazır değil.

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programı işlenmesi sırasında NC/PLC-Nst.-Sinyalinin DB380x DBX2001.6 (M3/M4-tersine çevrim) değiştirilmesinden kaçınılmalıdır.

MD35035 SPIND_FUNCTION_MASK, Bit 22 atanması ile NC/PLC-Nst.-sinyali DB380x DBX2001.6 (M3/M4-tersine çevrim) G331, G332 ile diş delme sırasında değerlendirilmez. Alarm gündeme gelmeyecektir. Dikkat: Bit 22 atanması fonksiyon değişimi anlamına gelir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22025 [Kanal %1:] Blok %2 Ardıl eksen/mil %3 Senkron hareket (2): Tolerans hassas aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Takip eden eksen/spindle numarası

Açıklama: Takım değiştirme kriterine 'FINE' erişilmesinin ardından senkron hareket izlenir. MD37212 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE_2 tarafından tanımlanan eşik değeri 'hassas' güncel değer yönündeki senkron hareket farkı tarafından aşılmıştır. Alarm MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit12 =1 ya da CP-programlaması sırasında CPMALARM[FAx] Bit8 = 1 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.

Ardıl eksen/mil referans eksen/mil ön verilerini izleyemedi.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22026 [Kanal %1:] Blok %2 Ardıl eksen/mil %3 Senkron hareket (2): Tolerans kabaca aşılmıştır

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Takip eden eksen/spindle numarası

Açıklama: Takım değiştirme kriterine 'COARSE' erişilmesinin ardından senkron hareket izlenir. Der durch MD37202 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE_2 tarafından tanımlanan eşik değeri 'kaba' güncel değer yönündeki senkron hareket farkı tarafından aşılmıştır. Alarm MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit12 =1 ya da CP-programlaması sırasında CPMALARM[FAx] Bit9 = 1 ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.

Ardıl eksen/mil referans eksen/mil ön verilerini izleyemedi.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22030 [Kanal %1:] Satır %2 Takip iş mili %3 İzin verilmeyen programlama

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = İşmili

Açıklama: VV kavraması senkronizasyon boşluğuna ardıl mil için ek hareket sadece M3, M4, M5 ve S.. ile programlanabilir. Pozisyon verilerinde elde edilen yollar hız bağlantısında öncelikle eksik konum ayarında güvenli korunamaz. Ölçülere sadık kalma veya yeniden oluşturabilirlik ana noktada olmadığında alarm MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit27 = 1 makine verisi ile bastırılabilir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Senkron milini DV bağlantısını kullanın veya dönüş yönünü ve devir sayısını programlayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22033 [Kanal %1:] Blok %2 Eksen/işmili %3 'Senkron hareketi uygulayın'-Teşhis %4

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Eksen / spindle numarası

%4 = Teşhis

Açıklama: 'Senkron hareketi uygulama' sırasında aşağıdaki durum gündeme gelmiştir:

- Teşhis 1: Tuş resetinde mevcut düzeltme hareketi sona erdirilir.
- Teşhis 2: Düzeltme hareketi silinir.
- Teşhis 3: Düzeltme değerinin yazdırılmasına izin verilmemektedir. Senkron hareket düzeltmesi dilinir.
- Teşhis 4: Düzeltme hareketi geçici durdurulur. (Örn. G74 Referans noktası hareketi)
- Teşhis 5: Düzeltme hareketinin gecikmesi: Hızlanma kapasitesi diğer hareketler ile harcandı.
- Teşhis 6: Düzeltme hareketinin gecikmesi: Hız diğer hareketler ile tüketildi.
- Teşhis 7: Düzeltme hareketinin gecikmesi: Maksimum devir 0 olarak sınırlandırıldı. Sistem değişkeni $AC_SMAXVELO_INFO[n] bunun nedenini gösterir.
- Teşhis 8: Düzeltme hareketinin gecikmesi: Maksimum hızlanma kapasitesi 0 olarak sınırlıdır. $AC_SMAXACC_INFO[n] bunun nedenini gösterir.

MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bu alarmı devreye alır.

- Bit 9 = 1 Teşhis 1 ila 6 için
- Bit 12 = 1 Teşhis 7 ila 8 için

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarmın MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit9 = 0 ya da Bit12 = 0 ile kapatılması

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22035 [Kanal %1:] Satır %2 Ardıl eksen/işmili %3 düzenleme değeri belirlenemiyor (Neden %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası , etiket

%3 = Takip eden eksen/spindle numarası

%4 = Neden

Açıklama: NC/PLC arayüz sinyali tarafından DB380x DBX5007.6 (senkronizasyonu düzelt) istenen düzeltme değerinin tespiti ($AA_COUP_CORR[Sn]) uygulanamaz. Düzeltme değeri mantıksal hesaplanamıyor Bunun nedenleri:
- Neden 1: Ardıl eksen konfigüre edilmiş mil değil.
- Neden 2: Bağlantı birden fazla aktif iletken eksene sahip.
- Neden 3: İletken eksen konfigüre edilmiş mil değil.
- Neden 4: Bağlantı faktörü (CPLNUM ve CPLDEN alınan oran) ne 1 ne de -1.
- Neden 5: CPLSETVAL = "cmdvel".
- Neden 6: Ardıl milin bağımsız bir hareket oranı (NC/PLC-Bağlantı noktası sinyali DB390x DBX5002.4 = 1) aktif.
- Neden 7: Ardıl milde set değeri açısından bir senkron hareket mevcut değil
- Neden 8: Set değer tarafındaki senkron işlem tekrar devre dışı.
- Neden 9: Ardıl veya iletken mil bir link eksenidir (NCU_LINK).

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Belirtilen nedenler için aşağıdaki sorun giderme önlemleri mevcuttur:
- Neden 1 ila 5: Bağlantının konfigürasyonu değiştirilmeli / programı değiştirilmelidir.
- Neden 6 ve 7: NC/PLC-Bağlantı noktası sinyalinin DB380x DBX5007.6 ‚Senkron işleyiş uygulayın' atanması ile NC/PLC-bağlantı noktası sinyalinin DB390x DBX5003.4 'Senkronizasyon çalışıyor' = 0 ve DB390x DBX5002.4 ‚Üst üste hareketler' = 0 oluncaya kadar bekleyin.
- Neden 8: NC/PLC-Bağlantı noktası sinyalinin DB380x DBX5007.6 'Senkron hareket uygulayın' atanması ile ardıl eksen/mil iletken değerleri izleyene kadar bekleyin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22036 [Kanal %1:] Blok %2 Eksen/işmili %3 Senkron hareket düzeltmesi mümkün değil (Nedeni %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen / spindle numarası
%4 = Neden

Açıklama: VDI-arayüz sinyali DB31..,DBX31.6 "Senkronizasyonu düzelt' ile veya $AA_COUP_CORR[Sn] değişkenlerinin tanımlanması ile talep edilen senkronizasyon düzeltmesi muhtemelen dikkate alınamaz. Bunun nedenleri:
- Neden 1: spindlelerde referans noktası hareketi veya sıfır marka senkronizasyonu aktif.
- Neden 2: Senkronizasyon düzeltmesinin silinmesi aktif.
- Neden 3: Yazdırmaya izin verilmemektedir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: VDI arayüz sinyalinin DB31..,DBX31.6 'senkronizasyonu düzelt‟' atanması ya da $AA_COUP_CORR[Sn] değişkenlerin tanımlanması ile düzeltme değeri işlemlerinin ön koşulları tekrar mevcut oluncaya kadar bekleyin:
- Neden 1: Referans noktası hareketi/Sıfır marka senkronizasyonu sonlandı.
- Neden 2: Senkronizasyon düzeltmesinin silinmesi sona erdi.
- Neden 3: Yazdırmaya izin veriliyor

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22037 [Kanal %1:] Blok %2 Eksen/işmili %3 'Senkron hareketi uygulayın' göz ardı edilir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen / spindle numarası

Açıklama: VDI-Nst-Sinyali DB31..,DBX31.6 'Senkron hareketi uygula' göz ardı edilir, zira VDI-Nst-Sinyali DB31..,DBX31.7 'Senkron hareketi düzeltme sil' atanmıştır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Her iki VDI-Nst-Sinyallerinin DB31..,DBX31.7 'Senkron hareketi düzeltmeyi sil' ve DB31..,DBX31.6 'Senkron hareketi uygulama', son sinyal yeniden atanmadan önce geri alınması.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22038 [Kanal %1:] Blok %2 Eksen/işmili %3 'Senkron hareket düzeltmesini sil' göz ardı edilir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen / spindle numarası

Açıklama: VDI-Nst-Sinyali DB31..,DBX31.7 'Senkron hareket düzeltmesini sil' göz ardı edilir, zira VDI-Nst-Sinyali DB31..,DBX31.6 'Senkron hareketi uygula' atanmıştır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Her iki VDI-Nst-Sinyallerinin DB31..,DBX31.6 'Senkron hareketi uygulama' ve DB31..,DBX31.7 'Senkron hareket düzeltmesini silme', son sinyal yeniden atanmadan önce geri alınması.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22040 [Kanal %1:] Satır %3 İş mili %2 Sıfır işareti ile referans edilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Güncel pozisyon bu baz alınmasına rağmen ölçüm sistemi pozisyonu ile referanlandırılmamış.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: NC parça programını düzeltin. Konumlandırma, devir (hız) kontrol modunda döndürme (en az 1 tur) veya alarmı üreten fonksiyonu açmadan önce G74 ile sıfır işaretlemesi senkronizasyonunu sağlayın.
Bilinçli olarak programlama bu şekilde yapılmış ise, döngüsel kontrol esnasında konum ayarı etkin durumdayken takip eden iş milinde (iş millerinde) ve kılavuz iş milinde (iş millerinde) MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ile veya CP programlamasında CPMALARM[FAx] Bit10 = 1 ('FAx = takip eden iş mili ile) ile alarmı bastırabilirsiniz.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22050 [Kanal %1:] Satır %3 Ayna %2 Devirsayısı regülasyonundan pozisyon regülasyonuna geçiş yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: - Bir yönlendirilmiş mil duruşu (SPOS/SPOSA) programlanmıştır veya milin konum ayarı SPCON ile devreye alınmıştır, ancak herhangi bir mil sensörü tanımlanmamıştır.
- Konum ayarının devreye alınmasında mil devir sayısı ölçüm sisteminin sınır devir sayısından daha büyüktür.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Takılı sensör olmadan mil: Sensör sinyallerini ön koşan NC komut elemanları kullanılmamalıdır.
Takılı sensör ile mil: Kullanılan mil sensörlerinin sayısını MD30200 $MA_NUM_ENCS üzerinden girin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22051 [Kanal %1:] Satır %3 Ayna %2 Referans işareti bulunamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Mil referans kaydında eksene özel makine verilerinde MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, herhangi bir referans markası sinyali elde etmeden büyük bir tur atmaktadır, Denetim mil pozisyonlandırmasında SPOS ile veya SPOSA ile milin öncesinde henüz devir sayısı kumandası (S=...) çalıştırılması halinde gerçekleşir

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Makine verilerini MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST kontrol edin ce doğru ayarlayın. Kayıtlı bulunan değer güzergahı [mm] veya [derece] olarak 2 sıfır markası arasında belirtir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22052 [Kanal %1:] Satır %3 Ayna %2 Cümle değiştirmede durma durumu yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Görüntülenen mil önde işleme alınan grupta halen bir pozisyon işleminin çalışmasına rağmen mil veya eksen olarak programlandı (SPOSA ile ... Grup sınırları üzerinden mil pozisyonlandırma).
Örneğin:
N100 SPOSA [2] = 100
:
N125 S2 = 1000 M2 = 04 ; Mil S2 N100 grubundan çalıştığında hata!

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Mil/eksenin SPOSA talimatı doğrultusunda yeniden programlanmasından önce bir WAITS komutu ile programlanan mil pozisyonuna bir bekleme tetiklenmelidir.
Örnek:
N100 SPOSA [2] = 100
:
N125 WAITS (2)
N126 S2 = 1000 M2 = 04

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22053 [Kanal %1:] Satır %3 Ayna %2 Referans modu korunmuyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir mutlak sensör ile SPOS/SPOSA alanında sadece referanslandırma modu MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 2 desteklenmektedir! MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 temelde SPOS/SPOSA tarafından desteklenmez!

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ayarlarını değiştirin veya JOG+REF alanına geçin ve referanslandırın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22055 [Kanal %1:] Satır %3 İş mili %2 Projelendirilmiş konumlama hızı çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Güncel pozisyon bu baz alınmasına rağmen ölçüm sistemi pozisyonu ile referanlandırılmamış.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: NC parça programını düzeltin. Konumlandırmak, hız kumanda modunda (en az 1 tur) çevirmek suretiyle veya G74 komutuyla, alarma neden olan fonksiyonu açmadan önce, sıfır işareti senkronizasyonunu oluşturun,

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22057 **[Kanal %1:] Satır %2 sonraki işmili %3 için ana işmili/eksen olarak bir bağlantı önceden mevcut**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Ardıl milin/eksenin bir diğer kavramada iletken mil/ eksen olarak aktif olduğu bir bağlantı devreye alınmıştır. Zincirleme bağlantılar işleme alınamaz

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programında, sonraki iş milinin/eksenin önceden başka bir bağlantıda kılavuz iş mili/ekseni olarak aktif olup olmadığı kontrol edilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22058 **[Kanal %1:] Satır %2 ana işmili %3 için sonraki işmili/eksen olarak bir bağlantı önceden mevcut**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: İletken milin/eksenin bir diğer kavramada ardıl mil/ eksen olarak aktif olduğu bir bağlantı devreye alınmıştır. Zincirleme bağlantılar işleme alınamaz

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programında, kılavuz iş milinin/eksenin önceden başka bir bağlantıda sonraki iş mili/ekseni olarak aktif olup olmadığı kontrol edilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22062 **[Kanal %1:] Eksen %2 Referans nokta hareketi: Sıfır işaret arama hızına (MD) erişilemiyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Projelendirilen arama devrine erişilmeyecektir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Aktif devir sınırlamalarını kontrol edin.
Düşük sıfır marka arama devrini MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER yapılandırın.
Fiilî hızın MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL tolerans alanını kontrol edin.
Diğer referanslandırma modunu ayarlayın: MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE != 7.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22064 **[Kanal %1:] Eksen %2 Referans nokta hareketi: Sıfır işaret arama devir sayısı (MD) çok yüksek**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Projelendirilen sıfır marka arama devri fazla büyük. Sensör sınır frekansı aktif ölçüm sistemi için aşılır.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Düşük sıfır marka arama devir sayısını MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER yapılandırın.
Enkoderin MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT ve MD36302 $MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW sınır frekansı yapılandırmasını kontrol edin.
Diğer referanslandırma modunu ayarlayın: MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE= 7.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22065 [Kanal %1:] Takım yönetimi: Takım %2 magazin %4'de olmadığı için takım hareketi olanaklı değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi (tanımlayıcı)
%3 = -Kullanılmamış-
%4 = Magazin no

Açıklama: İstenen takım hareketi komutu - HMI veya PLC'den tetiklenen - mümkün değildir. Belirtilen takım belirtilen magazinde bulunmuyor. NCK, bir magazine atanmamış takımları içerebilir. Bu tür takımlarla herhangi bir işlem (hareket, değişiklik) gerçekleştirilemez.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz.
Bahsedilen takımın istenen magazinde bulunduğundan emin olun.
Hareket ettirilecek başka bir takım seçin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22066 [Kanal %1:] Takım yönetimi: Takım %2 magazin %4'de olmadığı için takım değişikliği olanaklı değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi (tanımlayıcı)
%3 = -Kullanılmamış-
%4 = Magazin no

Açıklama: İstanilen takım değişimi mümkün değil. Belirtilen takım ilgili magazında mevcut değil. NCK, bir magazine düzenlenmeyen takımlar içerebilir. Bu tarz takımlar ile operasyonlar (hareket, değişim) uygulanamaz.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
- Belirtilen takımın istenilen magazinde bulunduğundan emin olun.
- Değiştirilmesi gerektiğinde başka bir takımı programlayın.
- MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK, MD20112 $MC_START_MODE_MASK ve bununla bağlı olan MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME makine verilerinin güncel tanım verileri ile uyum içinde olup olmadığını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22067 [Kanal %1:] Takım Yönetimi: %2 Takım grubunda kullanıma hazır takım olmadığından takım değiştirme olanaklı değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Dizgi (tanımlayıcı)

Açıklama: İstenilen takım değişimi mümkün değil. Belirtilen takım grubu değiştirilebilecek kullanıma alınabilir bir yedek takıma sahip değil. Muhtemelen söz konusu olabilecek takımlar takım izleme fonksiyonu tarafından "bloke" konumuna getirilmiştir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: - Belirtilen takım grubunda talep edilen takım değişim zamanında kullanılabilir bir takım mevcut olduğundan emin olun.
- Örn. kilitli takımları yenileri ile değiştirin veya bloke takımları manüel olarak onaylayın.
- Takım verilerinin doğru tanımlanmış olup olmadığını kontrol edin. Tüm öngörülen grupta yer alan takımlar belirtilen tanımlayıcı ile tanımlandı mı / yüklendi mi?

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22068 [Kanal %1:] Satır %2 Takım yönetimi: Takım grubu %3'de set edilmeye hazır Takım yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dizgi (tanımlayıcı)

Açıklama: Belirtilen takım grubu, kullanıma hazır ve değiştirilebilir bir yedek takım içermiyor. Söz konusu takımların her biri takım denetimi fonksiyonu tarafından 'Bloke' durumuna ayarlanmış olabilir. Alarm, örneğin, 14710 alarmı (INIT bloğu oluşturma hatası) ile bağlantılı olarak oluşabilir. Bu özel durumda NCK, iş mili üzerinde bulunan bloke takımı, kullanılabilir bir yedek takımla (bu hata koşulu içerisinde mevcut değildir) değiştirmeye çalışır.
Kullanıcının, örneğin bir hareket komutu aracılığıyla (örneğin, HMI kumandası üzerinden) iş milinde bulunan takımı iş milinden uzaklaştırarak bu çakışmayı çözmesi gerekir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Belirtilen takım grubunda talep edilen takım değişim zamanında kullanılabilir bir takım mevcut olduğundan emin olun.
- Örn. kilitli takımları yenileri ile değiştirin veya bloke takımları manüel olarak onaylayın.
- TCA programlamasında alarm oluştuğunda şunu kontrol edin: Duplo numarası > 0 olarak programlandı mı?
- Takım verilerinin doğru tanımlanmış olup olmadığını kontrol edin. Tüm öngörülen grupta yer alan takımlar belirtilen tanımlayıcı ile tanımlandı mı / yüklendi mi?

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

22069 [Kanal %1:] Satır %2 Takım Yönetimi: Takım gurubu %3 'da göreve uygun takım yok, Program %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Dizgi (tanımlayıcı)
%4 = Program adı

Açıklama: Belirtilen takım grubu kullanıma hazır yedek takım olarak değiştirielbilir. Muhtemelen söz konusu takımlara yönelik tüm sorular takım denetimi ile "kilitli" konuma getirilmiştir. Parametre %4 = Program adı neden olan program komutunu (takım seçimi) içeren programın tanımlanmasını kolaylaştırmaktadır. Bu göstergede temin edilemeyen bir alt program döngüsü olabilir. Parametre v-belirtilmediğinde bu güncel görüntülenen programdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Belirtilen takım grubunda talep edilen takım değişiminin uygulamaya alınabilir takım olarak emvcut olduğundan emin olun.
- Bu örn. kilitli takımlara değişim sayesinde veya
- kilitli takımın manüel onaylanması ile gerçekleşebilir
- Takım bilgilerinin doğru tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin. Tüm öngörülen grupta yer alan takımlar belirtilen tanımlayıcı ile tanımlandı mı / yüklendi mi?

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

22070 [TO birimi %1:] Lütfen magazine takım %2'yi değiştirin. Veri saklama işlemini tekrarlayın

Parametre: %1 = TO-Birimi

%2 = Takımın T numarası

Açıklama: Alarm sadece aktif takım yönetim fonksiyonu ile NCK alanında mümkündür. (WZV = Takım yönetimi) Takım / magazin verilerinin yedeklemesi başlatıldı. Bu işlem sırasında ara bellek magazininde halen takımların (=mil, kavrayıcı, ...) bulunduğu tespit edilmiştir. Yedekleme sırasında bu takımlar, hangi magazine, magazinde hangi yere tayin edilmiş oldukları hakkındaki bilgiyi kaybederler.

Bu nedenle – verilerin orijinaline özdeş bir şekilde geri yüklemesinin istenmesi halinde – yedekleme işlemi sırasında tüm takımların magazinde bulunması tavsiye edilir..

Bu durum sön konusu olmadığında, veriler geri yüklenirken magazin yerleri "rezerve" durumunda olacaktır. Bu "rezerve" durumunun muhtemelen manüel olarak geri alınması gerekir.

Sabit yer kodlamasına sahip takımlarda magazindeki yeri hakkında bilgilerin kaybı, magazin değişiminde genel bir boş yer arama ile eş anlamlıdır

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Veri yedeklemesi öncesinde ara magazininde herhangi bir takımın bulunmadığından emin olun. Veri yedeklemesini ara magazinden takımların çıkartılmasının ardından tekrarlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22071 [TO birimi %1:] Takım %2 aktif durumda ama gözden geçirilmekte olan magazin alanında değil

Parametre: %1 = TO-Birimi

%2 = Takım tanımlayıcısı

%3 = -Kullanılmamış-

Açıklama: Alarm ancak NCK'da takım yönetimi fonksiyonu aktifken oluşabilir. (WZV = Takım yönetimi) SETTA dil komutu programlanmış veya ilgili kumanda HMI, PLC, ... üzerinden gerçekleştirilmiş. Alarm, aşınma grubu fonksiyonunda NCK tarafından da otomatik olarak tetiklenebilir. Takım grubundaki birden fazla takımın (aynı ada / tanımlayıcıya sahip takımlar) "aktif" durumu olduğu tespit edildi.

Belirtilen takım ya

Dikkat edilmeyen bir magazinden,

Dikkat edilmeyen bir aşınma grubundan,

Veya aktif olmayan bir aşınma grubundan

Bir arabellekte (Ne magazin ne de aşınma grubu).

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: Bu alarm bilgi amaçlıdır. Teknolojik nedenlerden veya görüntüleme nedenlerinden dolayı her zaman bir gruptan bir takımın aktif olması gerekiryorsa, hataya neden olan takım için "aktif" durumu kaldırılmalıdır.

Aksi takdirde ilgili alarm yok sayılabilir veya MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK tarafından baskılanabilir.

Benzersiz D numaraları' fonksiyonuyla çalışılırsa tipik gösterge nedenleri mevcuttur, bu, yalnızca bir takım grubundaki bir takımın 'etkin' durumu varsa, Siemens HMI'da kesin (benzersiz) bir şekilde görüntülenebilir.

İşlemeye başlamadan önce veya SETTA (veya ilgili HMI kumandası, ...) dil komutu kullanılmadan önce, magazindeki tüm takımlar "etkin değil" durumuna sahip olmalıdır.

Bunu sağlamak için bir seçenek, SETTIA'nın (veya uygun HMI kumandası, ...) programlanmasıdır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22100 [Kanal %1:] Satır %3 Ayna %2 Çene devir sayısı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Eksen adı, mil numarası

%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Milin güncel devir sayısı makine verisinde MD35100 $MA_SPIND_VELO_LIMIT projelendirilen maksimum devir sayısında erişilen yüzde 10 toleranstan daha büyüktür (sabit ayarlı).
Doğru uygulanan tahrik sunucusu optimasyonunda ve dişli projelendirmesinde alarm gündeme gelmemelidir.
Bu alarm projesi MD 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY ile (Kanal kullanıma hazır değil) 'BAG not ready' alanında değiştirilebilir.
Proje değişikliği 'Chan not ready' alarm etkisine sahip alarmları etkilemektedir.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Tahrik sunucusunun devreye alınması ve optimasyon verilerini devreye alım kılavuzu doğrultusunda kontrol edin ve ayarlayın.
Tolerans ekranını MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL makine verisinde büyültün.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

22200 [Kanal %1:] Blok %3 Mil %2 ekseni kılavuz çekme sırasında durdu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dengeleme dolgusu ile dişli delme sırasında (G63) NC/PLC ara birimi üzerinden delik ekseni durdurulur – mil dönmeye devam eder. Dişli ve olası dişli deliği bu sayede hasar görür

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. PLC kullanıcı programında kiliti ön donatın, bu sayede aktif deişli delme sırasında bir eksen durması tetiklenmeyecektir. Kritik makine durumlarında dişli delme süreci iptal edildiğinde mil ve eksen mümkün olduğunca aynı anda durdurulmalıdır. Sınırlı sapmalar dengeleme dolgusu tarafından kayda alınır

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22250 [Kanal %1:] Blok %3 Mil %2 ekseni diş açma sırasında durdu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dişli kesen eksen aktif dişli grubu sırasında durduruldu.
Durdurma ön besleme kesintisine etki eden VDI sinyalleri tarafından oluşturulmuş olabilir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Eksen/işmiline özel durma sinyallerinin DB380x DBX4.3 (işmili durdurma) kontrolü

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22270 [Kanal %1:] Blok %2 Diş kesme: Maks. Eksen hızı %3 aşıldı %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname
%4 = Hız

Açıklama: G33, G34, G35 ile diş açılması: Dişli eksenin (artımlı eksen) tespit edilen hızı maksimum izin verilen eksen hızından daha büyüktür MD32000 $MA_MAX_AX_VELO. Tespit edilen eksen hızı görüntülenir.
Dişli eksenin hızının bağlı olduğu durumlar:
- Güncel mil devri
- Programlanan diş artımı
- Programlanan diş artımı değişimi ve diş boyu (G34, G35)
- Mil kumandası (Yol ve tek eksen kumandası etkin değildir)

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Mil devri veya diş artımı (Diş artımı değişimi) azaltma.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22271 [Kanal %1:] Blok %2 Diş kesme: Maks. Eksen hızı %3 aşıldı %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname
%4 = Hız

Açıklama: G33, G34, G35 ile diş açılması: Dişli eksenin (artımlı eksen) tespit edilen hızı maksimum izin verilen eksen hızından daha büyüktür MD32000 $MA_MAX_AX_VELO. Tespit edilen eksen hızı görüntülenir.
Dişli eksenin hızının bağlı olduğu durumlar:
- Güncel mil devri
- Programlanan diş artımı
- Programlanan diş artımı değişimi ve diş boyu (G34, G35)
- Mil kumandası (Yol ve tek eksen kumandası etkin değildir)

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Mil devri veya diş artımı (Diş artımı değişimi) azaltma.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22272 [Kanal %1:] Blok %2 Eksen %3 Diş kesme: Blok uzunluğu %4 tanımlanan artış için fazla kısa

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksenname
%4 = Blok uzunluğu

Açıklama: G33, G34, G35 ile diş kesme: Tanımlanan diş artışı için blok uzunluğu fazla kısa. Blok uzunluğu gösterilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Diş artışını (Diş artışı değişimi) azaltın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22275 [Kanal %1:] Satır %2 Pozisyon %3 'te Diş ekseninin hızı sıfır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Pozisyon

Açıklama: G35 ile dişli kesme sırasında, diş artımının linear çıkartılabilir olması ile gündeme gelen belirtilen pozisyonda eksen durgunluğuna erişilmiştir. Dişli ekseninin durgun pozisyonunun bağlı olduğu neden:
- Programlanan dişli kesimi
- Diş boyu

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Yukarıda belirtilen etki faktörlerinden en az birini değiştirin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22280 [Kanal %1:] Satır %2 'de : Prog.kalkış yolu çok kısa %3, %4 ihtiyaç var.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Yüksek devir yolu programı
%4 = Gerekli yüksek devir yolu

Açıklama: Programlanan yüksek hareket yoluna sadek kalabilmek için dişli ekseni hıza göre fazla yüklenmiştir. Ekseni projelendirilmiş dinamik ile hızlandırabilmek için yüksek çalışma yolunun boyu en az %4 parametresinde olduğu gibi girilmelidir.
Alarm teknolojik yapıdadır ve MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK alanında Bit2 atandığında verilir. Öngörülen HMI tuşu "teknoloji desteği" bu bit'i MD'ye atayacak ya da silecektir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Parça programını değiştirin veya MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 2 geri alın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22282 [Kanal %1:] Satır %2 içinde: Programlanan dişli bloğu, dinamik limit değerlerine uyulması için çok kısa %3, gerekli olan %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Programlanmış dişli bloğundan alınabilecek düzleştirme uzunluğu
%4 = Limit değerlerine uygun dinamik ayar için gereken düzeltme uzunluğu

Açıklama: Programlama tarafından, bir dişli elemanından bir sonraki dişli elemanına bir dinamik bir ayar talep ediliyorsa, dinamik limit değerlerine uyulması için yol uzunluğunun yeterli olup olmadığı kontrol edilir. Bu düzleştirme için programlanan yol uzunluğunun sadece bir kısmı alınabilir, çünkü gerekli dişli geometrisi (dişli eğimi, iş mili hızı) için dişli bloğunun programlanan hedef hızına ulaşılmalı ve çıkılmalıdır. Gerekli dişli geometrisine yönelik dinamik ayar için dinamik limit değerleri aşılır.
Alarm sadece MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 üzerinden bit 25 aracılığıyla bastırılmadığında ortaya çıkar.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: 1. Parça programını değiştirin ve %2 dişli blokunun veya sonraki bloğun yol uzunluğunu arttırın.
Yolun uzaması sonucunda, özellikle iç dişliler için, çarpışma tehlikesi ortaya çıkar. Bunun kontrol edilmesi gerekir.
2. Dişli bloğunun düzeltme uzunluğunu DITRB = -1 ile arttırın.
3. MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 25'i ayarlayın.
4. Ayar verilerini SD42010 $SC_THREAD_RAMP_DISP [2] = 0 ayarlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22290 [Kanal %1:] Değiştirilen işmili/eksen %2 için işmili çalıştırma olanaklı değil (neden: hata kodu %3).

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Hata kodu

Açıklama: Bir transformasyon tarafından kullanıldığı sürece bir spindlei başlatmaya izin verilmemektedir. Nedeni: Bir transformasyonda spindlein kullanım ön koşulu eksen modudur. Bu modan çıkılmamalıdır.
Bu alarm için aşağıdaki nedenler mümkündür:
- Hata kodu 1: Senkronize aksiyon aracılığıyla M3, M4 ve M5;
- Hata kodu 2: Senkronize aksiyon aracılığıyla M41 ila M45
- Hata kodu 3: Senkronize aksiyon aracılığıyla SPOS, M19
- Hata kodu 11: DB380x DBX5006.0 (spindle durma);
- Hata kodu 12 : DB380x DBX5006.1 (spindle çalışma_Sağa doğru);
- Hata kodu 13 : DB380x DBX5006.2 (spindle çalışma – Sola doğru);
- Hata kodu 14 : DB380x DBX5006.4 (spindle konumlandırma).

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Konflikt çözümleyin: örn.transformasyonu mil başlangıcından kapatın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22291 [Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 Mil işletimi transformasyon uygulanan mil/ eksen %4 için mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID
%4 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Bir transformasyon tarafından kullanıldığı sürece bir spindlei başlatmaya izin verilmemektedir. Nedeni: Bir transformasyonda spindlein kullanım ön koşulu eksen modudur. Bu modan çıkılmamalıdır.
Bu alarm için aşağıdaki nedenler mümkündür:
- Hata kodu 1: Senkronize aksiyon aracılığıyla M3, M4 ve M5;
- Hata kodu 2: Senkronize aksiyon aracılığıyla M41 ila M45
- Hata kodu 3: Senkronize aksiyon aracılığıyla SPOS, M19
- Hata kodu 11: DB380x DBX5006.0 (spindle durma);
- Hata kodu 12 : DB380x DBX5006.1 (spindle çalışma_Sağa doğru);
- Hata kodu 13 : DB380x DBX5006.2 (spindle çalışma – Sola doğru);
- Hata kodu 14 : DB380x DBX5006.4 (spindle konumlandırma).

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Konflikt çözümleyin: örn.transformasyonu mil başlangıcından kapatın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22292 [Kanal %1:] Eksen/işmili %2 işletim türüne PI hizmeti üzerinden geçiş mümkün değil, nedeni %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen/mil
%3 = Nedeni

Açıklama: Eksenin/İşmilin işletim türünün değiştirilmesi mümkün değil.
Nedeni:
1: Gerekli olan eksen/işmili, kanalda tanınmıyor.
2: Gerekli olan eksen/işmili, kanalda mevcut değil.
3: Gerekli olan eksen/işmili görsel eksen olarak tanımlandı.
4: Gerekli olan eksen, işmili olarak tanımlanmadı. Bu nedenle eksen işletim türüne geçiş mümkün değil.
5: Gerekli olan eksen/işmili, sabit olarak eşleştirilmiş bir PLC eksenidir/işmilidir.
6: Gerekli olan eksen/işmili etkin bir slave eksendir/işmilidir.
7: Transformasyonlu işmili/eksen için işmili işletimi mümkün değil.
8: Gerekli olan eksen/işmili kumanda ekseni olarak kullanılmamaktadır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: 1:Lütfen PI hizmetini bir kere daha seçin.
2:Lütfen PI hizmetini bir kere daha seçin.
3: MD 30132 IS_VIRTUAL_AX sıfırlayın.
4: Ekseni gerektiğinde işmili olarak yansıtın.
5: PLC ile eksen/işmili onaylandı.
6: Slave eksenin/işmilinin couplingi devre dışı bırakın.
7: Transformasyonu devre dışı bırakın.
8: Eksen tekrar mevcut olana kadar bekleyin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22295 **[Kanal %1:] işmili %2 DBB30-Fonksiyonu mümkün değil (Nedeni: Hata kodu %3)**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Hata kodu

Açıklama: PLC fonksiyon görevi DBB30 ara birimi üzerinden uygulanamadı. Nedeni hata kodundan edinilebilir.
Hata kodları:
- Hata kodu 1: internal use
- Hata kodu 2 : internal use
- Hata kodu 3 : internal use
- Hata kodu 4 : internal use
- Hata kodu 5 : Komut ekseninin aktarımı mümkün değil
- Hata kodu 6: PLC ekseninin aktarımı mümkün değil
- Hata kodu 20: internal use
- Hata kodu 21 : internal use
- Hata kodu 22 : internal use
- Hata kodu 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX atanmıştır
- Hata kodu 50 : internal use
- Hata kodu 51 : internal use
- Hata kodu 70 : internal use

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sorunu giderin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22296 **[Kanal %1:] işmili %2 Dişli kademe değişiminde hata (Nedeni: Hata kodu %3)**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Hata kodu

Açıklama: Dişli kademe değişiminde bir hata meydana geldi. Nedeni hata kodundan edinilebilir.
Hata kodları:
- Hata kodu 1: internal use
- Hata kodu 2 : internal use
- Hata kodu 3 : internal use
- Hata kodu 4 : internal use
- Hata kodu 5 : Komut ekseninin aktarımı mümkün değil
- Hata kodu 6: PLC ekseninin aktarımı mümkün değil
- Hata kodu 20: internal use
- Hata kodu 21 : internal use
- Hata kodu 22 : internal use
- Hata kodu 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX atanmıştır
- Hata kodu 50 : internal use
- Hata kodu 51 : internal use
- Hata kodu 70 : internal use

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sorunu giderin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22297 **[Kanal %1:] işmili %2 FC18-Fonksiyonu mümkün değil (Nedeni: Hata kodu %3)**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Hata kodu

Açıklama: PLC fonksiyon görevi FC18- ara birimi üzerinden uygulanamadı. Nedeni hata kodundan edinilebilir.
Hata kodları:
- Hata kodu 1: internal use
- Hata kodu 2 : internal use
- Hata kodu 3 : internal use
- Hata kodu 4 : internal use
- Hata kodu 5 : Komut ekseninin aktarımı mümkün değil
- Hata kodu 6: PLC ekseninin aktarımı mümkün değil
- Hata kodu 20: internal use
- Hata kodu 21 : internal use
- Hata kodu 22 : internal use
- Hata kodu 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX atanmıştır
- Hata kodu 50 : internal use
- Hata kodu 51 : internal use
- Hata kodu 70 : internal use

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sorunu giderin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22320 **[Kanal %1:] Blok %2 Hareket senkronizasyonu: %3 PUTFTOCF-Komutu aktarılamadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Blok numarası, satır numarası
%3 = Synact ID

Açıklama: PUTFTOCF veri grubunun döngüsel aktarımı (WKZ-hassas düzeltme) uygulanamaz zira aktarım alanı doludur

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parça programını, özellikle diğer kanalların kontrol edin, diğer kanallar tarafından bir veri grubu aktarıldı mı?

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22321 **[Kanal %1:] Eksen %2 PRESET Hareket esnasında müsade edilmiyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Jog hareketindeki bir eksende HMI veya PLC tarafından bir ön ayar komutu verilmiştir.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Eksen duruncaya kadar bekleyin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

22322 **[Kanal %1:] Eksen %2 PRESET: Değer uyumsuz**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Girilen Preset değeri fazla büyüktür (sayısal-Format-akışı)

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Daha küçük, izin verilen preset değerler kullanın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22324 [Kanal %1:] Grup %2 Eksen %3 PRESETON veya PRESETONS'a izin verilmedi (Nedeni: %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen adı, mil numarası
%4 = İndeks, meydana gelen sorunu daha ayrıntılı açıklamaktadır
Açıklama: PRESETON veya PRESETONS programlamasında bir sorun meydana geldi. "Index" parametresi ile bu sorun daha ayrıntılı olarak açıklanır.
İndeks == 1: MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK içerisinde PRESETON veya PRESETONS fonksiyonu devre dışı bırakıldı.
İndeks == 2: PRESETONS'da ilgili eksen çarpışma kontrolüne tabi tutulur. Güncel değerin verilmesine müsaade edilmez.
İndeks == 3: PRESETON/PRESETONS senkron GANTRY eksenlerinde izin verilmez.
İndeks == 4: Devir kontrol modunda, çapraz hareketi sonlandırılmadan önce PRESETON/PRESETONS izin verilmez.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Müsaade edilen programlamayı uygulayın.
Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

22326 PRESETONS, Safety ekseninde %1 mümkün değil

Parametre: %1 = Eksen numarası
Açıklama: PRESETONS(...), mutlak referans gerektiren bir güvenlik fonksiyonunun etkinleştirildiği eksenlerde kullanılamaz.
PRESETONS, MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK içerisinde müsaade edildi.
Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Uyumsuzluğu giderin
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

22400 [Kanal %1:] 'Kontür el çarkı' opsiyonu belirlenmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
Açıklama: "Çerçeve çarkı" fonksiyonu gerekli opsiyonlar olmadan etkinleştirildi.
Alarm meydana geldi
- PLC üzerinden çerçeve çarkının seçimiyle programın devam etmesi için çerçeve çarkının yeniden seçilmesi gerekir
- FD=0 programlanmasıyla program konfigğre edilebilir ve bir düzeltme takımı ve NCSTART ile devam edebilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin.
- Opsiyonu oluşturun
- 'Çerçeve çarkı' fonksiyonunun etkinleştirmesini geri alın
- Parça programını değiştirin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

25000 Eksen %1 Aktif Enkoder Hardware(donanım) hatası

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Şu anda aktif olan konum gerçek değeri enkoderinin sinyalleri (NC/PLC arabirim sinyali DB380x DBX1.5 = 1 (konum ölçme sistemi 1) veya DB380x DBX1.6 = 1 (konum ölçme sistemi 2)) eksik, aynı fazda değil veya bir topraklama hatası/kısa devre söz konusu.
İlgili alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY üzerinden yeniden programlanabilir (Kanal çalışmaya hazır değil).
Sadece PROFIdrive için:
MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100, mevcut güç açma alarmını sıfırlama alarmı 25010 ile değiştirir.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Bu kanalın eksenlerini yeniden referanslandırın.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Ölçüm devresi soketini doğru temas verisinde kontrol edin. Enkoder sinyallerini kontrol edin, hata durumunda ölçüm enkoderini değiştirin.
Denetim, MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = Enkoder numarası:1,2) 100 konumuna getirilerek kapatılabilir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

25001 Eksen %1 Pasif Enkoder Hardware(donanım) hatası

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Şu anda aktif olan konum gerçek değeri enkoderinin sinyalleri eksik, aynı fazda değil veya bir topraklama hatası/kısa devre söz konusu.
Sadece PROFIdrive için:
MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100, mevcut güç açma alarmını sıfırlama alarmı 25011 ile değiştirir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Ölçüm devresi soketini doğru temas açısından kontrol edin. Enkoder sinyallerini kontrol edin, hata durumunda ölçüm enkoderini değiştirin. Uygun arayüz sinyali ile DB380x DBX1.5 / 1.6 = 0 (konum ölçüm sistemi1/2) izlemeyi kapatın.
Hata nedeni sonraki PowerOn'a kadar korunur
İzleme, MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = Enkoder numarası:1,2) 100 konumuna getirilerek kapatılabilir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

25010 Eksen %1 Ölçüm sisteminde kirlenme

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Konum ayarı için kullanılan enkoder kirlenme sinyali gönderiyor (sadece kirlenme sinyaline sahip ölçüm sistemlerinde).
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil)
Sadece PROFIdrive da:
MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 PowerOn alarmı 25000 yerine mevcut Reset alarmını sunar.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Bu kanalın eksenlerini yeniden referanslandırın.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Ölçüm aracı üreticisinin ön verileri doğrultusunda ölçüm sisteminin kontrolü
İzleme, MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = Enkoder numarası:1,2) 100 konumuna getirilerek kapatılabilir.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

25011 Eksen %1 Pasif enkoderde kirlenme

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Konum ayarı için kullanılmamış enkoder kirlenme sinyali gönderiyor (sadece kirlenme sinyaline sahip ölçüm sistemlerinde).
Sadece PROFIdrive da:
MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 PowerOn-Alarmının 25001 yerine mevcut Reset Alarmını gönderiyor .

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Ölçüm aracı üreticisinin ön verileri doğrultusunda ölçüm sisteminin kontrolü
İzleme, MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] (n = Enkoder numarası:1,2) 100 konumuna getirilerek kapatılabilir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

25020 Eksen %1 Aktif enkoder sıfır işareti kontrolü

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: PROFIdrive:
Konum ölçüm enkoderinin 2 sıfır marka impulsı arasındaki Impulslar sayılır ve uyumluluk açısından değerlendirilir (İşlevsellik ve uyumluluk kontrolünün muht. Parametrelendirme işlemleri sürücü tarafında gerçekleşir. Ayrıntıları lütfen ilgili sürücü dokümantasyonundan temin ediniz) ve PROFIdrive telegramı ile (Enkoder arayüzü) mevcut alarmı tetikleyecek olan kumandaya bildirilir.
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Bu kanalın eksenlerini yeniden referanslandırın.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin.
Transfer hataları, arıza etkenleri, enkoder donanımındaki hatalar veya konum düzenlenmesi için kullanılan enkoderin değerlendirme elektroniğindeki hatalar, sapmalara neden olabilir. Bu nedenle güncel değer kolu kontrol edilmelidir:
1. Transfer yolu: Güncel değer soketini doğru temas konusunda kontrol edin, ekoder kablosu geçiş, kısa devre ya da şaseye kısa devre konusunda kontrol edin (temassızlık?).
2. Enkoder impulsları: Enkoder gerilim beslemesi tolerans sınırları dâhilinde mi?
3. Değerlendirme elektroniği: Kullanılan motor sürücüsü veya enkoder modülünün değiştirilmesi/konfigürasyonunun yeniden yapılması.
4. MD34220 $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO ve Sinamics motor sürücüsü parametresi P0979 alt dizin 5 (veya 15,25) kontrol edilmelidir. İkisi, enkoderin verileri doğru işlemesi için eşit olmalıdır.
Denetim, MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] 0 veya 100 değerine set edilerek kapatılabilir (n = enkoder numarası: 1,2).

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

25021 Eksen %1 Pasif enkoder sıfır işareti kontrolü

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: İzleme konum ayarı tarafından kullanılmayan enkoderi baz almaktadır! (NC/PLC-Arayüz sinyali DB380x DBX1.5 = 0 (Konum ölçüm sistemi 1) veya DB380x DBX1.6 = 0 (Konum ölçüm sistemi 2))

Ayrıntılı açıklamalar alarm 25020 de olduğu gibi mantıksal doğrultuda geçerlidir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. Transfer hataları, arıza etkenleri, enkoder donanımındaki hatalar veya konum düzenlenmesi için kullanılan enkoderin değerlendirme elektroniğindeki hatalar, sapmalara neden olabilir. Bu nedenle güncel değer kolu kontrol edilmelidir:

1. Transfer yolu: Güncel değer soketini doğru temas konusunda kontrol edin, ekoder kablosu geçiş, kısa devre ya da şaseye kısa devre konusunda kontrol edin (temassızlık?).

2. Enkoder impulsları: Enkoder gerilim beslemesi tolerans sınırları dâhilinde mi?

3. Değerlendirme elektroniği: Kullanılan motor sürücüsü veya enkoder modülünün değiştirilmesi/konfigürasyonunun yeniden yapılması.

4. MD34220 $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO ve Sinamics motor sürücüsü parametresi P0979 alt dizin 5 (veya 15,25) kontrol edilmelidir. İkisi, enkoderin verileri doğru işlemesi için eşit olmalıdır.

Denetim, MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] 0 veya 100 değerine set edilerek kapatılabilir (n = enkoder numarası: 1,2).

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

25022 Eksen %1 Enkoder %2 İkaz %3

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

%2 = Sensör numarası

%3 = Hata hassas algılama

Açıklama: Bu alarm sadece mutlak enkoderlerde ortaya çıkmaktadır:

Mutlak enkoder ayarının eksik olmasına yönelik bir uyarı notu; yani MD34210 $MA_ENC_REFP_STATE'in değeri 0 ise. Bu durumda hassas hata tanımı 0 verilmektedir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sensör ayarı (makine çıktısı) onaylayın ya da sensörü yeniden ayarlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

25030 Eksen %1 Calısma hızı alarm sınırı

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Eksen en az bir aktif sensöre sahip olduğunda eksenin güncel hızı döngüsel olarak IPO devrinde kontrol edilir. Bir hata mevcut olmadığında güncel hız asla eksene özel MD 36200 $MA_AX_VELO_LIMIT (Hz denetimi için eşik değeri) alanında kayıtlı olandan daha büyük olamaz. Bu eşik değeri [mm/dak, Tur/dak] maksimum işlem hızında oluşabilecek olandan yaklaşık %5 -10 daha büyük girilmektedir. Tahrik hataları nedenyile alarmı tetikleyecek olan hız aşımları oluşabilir.

Alarm projesi MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY ile değiştirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.

NC takip moduna geçer.

Kanal hazır değil.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
- Devir sayısı set değer kablosu (Bus kablosu) kontrol edin.
- Güncel değerler ve konum ayar mantığını kontrol edin.
- Konum ayar mantığını değiştirin, eksen kontrolsüz hareket ettiğinde -> eksene özel MD32110 $MA_ENC_FEEDBACK_POL [n] = < -1, 0, 1 >.
- Denetim sınır değerini MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT yükseltin

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

25031 Eksen %1 Çalısma hızı İkaz sınırı

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Güncel hız güncel değeri makine datasında belirlenen sınır değeri %80 aşıyor
(Dahili test kriteri, MD36690 $MA_AXIS_DIAGNOSIS, Bit 0 tarafından etkinleştirildi)

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

25040 Eksen %1 Durmada durum kontrolu

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: NC durgun konumda pozisyonun durmasını izler. İzleme MD36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME, alanında enterpolasyonun sonlanmasının ardından eksene özel ayarlanabilir bir süre sonrasında başlatılmaktadır. Sürekli eksenin MD 36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL tolerans eşiğinde kalıp kalmadığı kontrol edilir.
Aşağıdaki durumlar mümkündür:
1. NC/PLC arayüz sinyali DB380x DBX2.1 (Regülatör onayı) eksen mekanik olarak sıkıştığından sıfırdır. Mekanik etkenler sayesinde (örn. yüksek işlem basıncı) eksen izin verilen pozisyon toleransından bastırılacaktır.
2. Kapalı konum ayar döngüsünde (takılma olmadan) – NC/PLC arayüz sinyali DB380x DBX2.1 (Regülatör onayı) "1" dir – eksen yüksek mekanik güçler sayesinde konum ayar döngüsünde küçük bir takviye ile bulunduğu pozisyondan bastırılacaktır.
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin.
- MD36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME'i ve MD36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL'u kontrol edin ve gerekl. ise artırın. Değer "Tam Durma - Kaba" (MD36000 $MA_STOP_LIMIT_COARSE) makine datası değerinden büyük olmalıdır.
- İşleme güçlerini değerlendirin ve gerekli ise ilerleme hızını azaltarak/hızı artırarak bunları azaltın.
- Sıkıştırma basıncını artırın.
- İyileştirilmiş optimizasyon ile konum kontrol devresindeki kazancı (servo kazanç faktörü Kv factor MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN) arttırın, SIMODRIVE611D-Motor Sürücüsü).

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

25042 Eksen %1 Moment/güç sınırlandırmada durma kontrolü

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Ön görülen son pozisyonuna makin verilerinde tespit edilen sürede erişilemedi

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: - Tahrik torku (FXST) motorun gücü son pozisyona erişmek için yeterli olmayacak şekilde fazla düşük ayarlandıysa -> FXST yükseltin.
- İşleme alınan parça yavaş şekillendiriliyorsa don pozisyona erişmek gecikecektir -> MD36042 $MA_FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME yükseltin

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

25050 Eksen %1 Kontur kontrolu

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: NCK, bir eksenin her enterpolasyon destek noktası için (Set değeri) dahili bir model nedeiyle elde edilecek olan güncel değerini hesaplar. Hesaplanan bu güncel değer ve gerçek makine güncel değeri büyük oranda makine verisinde MD36400 $MA_CONTOUR_TOL kayıtlı olan değerden farklıysa alarm bildirimi ile programın kesilmesi gerçekleşecektir.
Alarm projesi MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY ile değiştirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
- Tolerans değeri MD36400 $MA_CONTOUR_TOL, ufak bir değerin öngörülüp görülmediği açısından kontrol edin.
- Konum ayarının optimasyonunu eksenin set değeri ön verisini aşmadan takip edip etmediği açısından (Makine verisindeki MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN Kv-faktörü) kontrol edin. Aksi takdirde devir ayar optimasyonu iyileştirilmeli veya Kv faktörü sınırlandırılmalıdır.
- Devir ayar optimasyonunun iyileştirilmesi
- Mekaniğin (kolay hareket, salınım gövdeleri) kontrolü

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

25060 Eksen %1 devir sayısı set değer sınırı

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Devir set değeri üst sınırını izin verilenden daha fazla aşmıştır.
Maksimum devir set değeri eksene özel MD36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT yüzdesel oranda sınırlanmaktadır. %100 giriş değeri motorun set devrine ve böylelikle acil giriş hızına denktir.
SINAMICS de: Sürücü parametresi p1082 aynı şekilde sınırlı etki eder.
Kısa süreli aşımlar, eksene özel MD36220 $MA_CTRLOUT_LIMIT_TIME alanında belirtilenden uzun sürmedikleri sürece tolere edilmektedir. Set değeri bu zaman zarfında ayarlanan maksimum değere sınırlandırılır (MD36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT).
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Doğru ayarlanan sürücü regülatöründe ve diğer işlem oranlarında bu alarm gündeme gelmemelidir.
- Güncel değerleri kontrol edin: Kızağın lokal ağır hareketliliği, parça/ takım temasında anlık darbe nedeniyle devir kesintisi, sabit engele hareket, v.b.
- Konum ayar mantığını kontrol edin. Eksen kontrolsüz mü geçiyor?

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

25070 Eksen %1 Drift değeri çok büyük

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Sadece analog sürücülerde:
İzin verilen maksimum sapma değeri (dahili, otomatik sapma kompensasyonunun entegre sapma değeri) son kompensasyon sürecinde aşıldı! İzin verilen maksimum değer eksene özel MD36710 $MA_DRIFT_LIMIT ile saptanmıştır. Sapma değerinin kendisi sınırlandırılmaz.
Otomatik sapma kompensasyonu: MD36700 $MA_DRIFT_ENABLE=1
IPO devresinde döngüsel olarak eksenlerin durmasında güncelden set pozisyonuna olan sapma kontrol edilir ve dahili bir sapma değeri yavaşça entegre edilerek sıfır değerine otomatik derlenir.
Manüel sapma kompensasyonu: MD36700 $MA_DRIFT_ENABLE=0
MD36720 $MA_DRIFT_VALUE da statik offset devir set değerine eklenebilir. Adeta bir gerilim sıfır noktası kayması etkisi yarattığından sapma izlemeye girmez.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Kapalı sapma dengelemesinde, otomatik sapma kompensasyonunu tahrikte çekme mesafesi ortalama sıfır olduğunda ayarlayın . Ardından otomatik sapma kompensasyonunu dinamik sapma değişimi için (ısınma efektleri) tekrar etkinleştirin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

25080 Eksen %1 Pozisyonlama kontrolu

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: "Tam duruş" etkili olan gruplarda eksen eksene özel MD36020 $MA_POSITIONING_TIME alanındaki konumlandırma süresi sonrasında kati duruş ekranına erişmiş olmalıdır.
Kaba tam duruş: MD36000 $MA_STOP_LIMIT_COARSE
Hassas tam duruş: MD36010 $MA_STOP_LIMIT_FINE
Alarm projesi MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY ile değiştirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Düz tutma sınırlarının (kaba ve ince) eksenin dinamik olanaklarına denk olup olmadığını kontrol edin, aksi takdirde büyütün – muht. MD36020 $MA_POSITIONING_TIME alanındaki pozisyonlandırma süresi ile bağlantılı olarak
Devir regülatörünü/Konum ayar optimasyonunu kontrol edin; Takviyeyi mümkün oldukça yüksek seçin.
KV-Faktörünün ayarını (MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN) kontrol edin, gerektiğinde yükseltin

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

25100 Eksen %1 Ölçüm sistemi değişimi olanaklı değil

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Talep edilen ölçüm enkoderi geçişi için gerekli koşullar eksik:

1. Yeni seçilen enkoder aktif olmalıdır: DB380x DBX1.5 / 1.6 = 1 (konum ölçme sistemi 1/2)

2. Her iki enkoder arasındaki gerçe dğer farkı, eksene özgü MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL içindeki değerden büyük (konum gerçek değeri geçişi için maksimum tolerans).

NC/PLC arabirim sinyallerine DB380x DBX1.5 (konum ölçme sistemi 1) ve DB380x DBX1.6 (konum ölçme sistemi 2) bağlı olarak ilgili ölçüm sisteminin aktifleştirmesi yapılır, yani bu ölçme sistemi ile konum ayarı yapılır. Diğer ölçüm sistemi takip moduna alınır. Her iki arabirim sinyali "1" ise, sadece 1. ölçüm sistemi aktiftir, her iki arabirim sinyali "0" ise, eksen park edilir.

İlgili geçiş derhal arabirim sinyali değişimi ile gerçekleşir, hareket eden eksen için de durum aynıdır!

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin. Aktif konum gerçek değeri enkoderinin referanslanması sırasında, faz 3 tamamalandıktan sonra aktif olmayan enkoderin gerçek değer sistemi de aynı referans noktası değerine ayarlanır. İki gerçek değer sistemi arasındaki daha geç bir konum farkı sadece bir enkoder arızası nedeniyle veya enkoderler arasındaki bir mekanik bir kaydırma nedeniyle söz konusu olabilir.

- Enkoder sinyallerinin, gerçek değer kablosunun, soketin kontrol edilmesi.

- Mekanik sabitlemenin kontrol edilmesi (ölçüm kafasında kayma, mekanik bozulma mümkündür).

- MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL büyütülmelidir.

Programa devam edilmesi mümkün değildir. Program SIFIRLAMA ile iptal edilmeli, ardından program akışına yeniden NC-BAŞLAT ile başlanmalıdır, gerekirse kesme yerinden "Hesaplama ile/olmadan satır ilerlemesi" ile.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

25105 Eksen %1 Ölçme sistemleri birbirinden bağımsız çalışıyor

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Her iki ölçüm sistemi birbirinden ayrı hareket etmektedir, yani her iki ölçüm sisteminin döngüsel denetlenen güncel değer farkı ilgili MD36510 $MA_ENC_DIFF_TOL makine verisi alanında yer alan toleranstan büyüktür. Sadece her iki ölçüm sistemi aktif olduğunda (MD30200 $MA_NUM_ENCS = 2) ve referasnlandırıldığında gündeme gelebilir. Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil)

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.

NC takip moduna geçer.

Kanal hazır değil.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Kanal hazır değil.

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.

Aktif ve seçili enkoder makine verilerini kontrol edin.

Enkoderin toleransı için makine verilerini (MD36510 $MA_ENC_DIFF_TOL) kontrol edin.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

25110 Eksen %1: Secilmiş olan bir Enkoder yok

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Seçilen sensör maksimum sensör sayısı ile eksene özel makine verisinde MD30200 $MA_NUM_ENCS denk değildir, yani 2. sensör mevcut değildir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli / servisi bilgilendirin. Makine verisinde MD30200 $MA_NUM_ENCS ("Sensörlerin sayısı") kullanılan güncel değer sensörü sayısını bu eksene girin.
Giriş değeri 0: Sensör olmayan eksen -> örn. mil
Giriş değeri 1: Sensör ile eksen -> Standart ayarlar
Giriş değeri 2: 2 sensör ile eksen -> örn. direkt ve dolaylı ölçüm sistemi

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

25200 Eksen %1:Parametre degerleri gecersiz

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Konum ayarı için numarası onaylanan sınır dışında yer alan yeni bir parametre bloğu talep edildi.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Eksene-/işmiline özel arayüz sinyalinin kontrolü DB380x DBX9.0 - .2 (Parametre bloğunun seçimi Servo A, B, C).
Parametre bloğunun kapsadığı makine dataları:
- MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM [n]
- MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA [n]
- MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN [n]
- MD32452 $MA_BACKLASH_FACTOR [n]
- MD32610 $MA_VELO_FFW_WEIGHT [n]
- MD32800 $MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME [n]
- MD32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME [n]
- MD32910 $MA_DYN_MATCH_TIME [n]
- MD36012 $MA_STOP_LIMIT_FACTOR [n]
- MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT [n]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

25201 Eksen %1 Sürücü arızası

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: PROFIdrive için:
Sürücü, işletime hazır olma durumunu engelleyen ciddi bir hatayı bildiriyor. Ayrıntılı hata nedeni, mevcut sürücü alarmlarının değerlendirilmesi ile belirlenebilir (bu teşhis alarmlarının MDs MD13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, MD13140 $MN_PROFIBUS_ALARM_ACCESS vb. parametrelemesi ile etkinleştirilmesi gerekebilir):
Alarm 380500 veya 380501 (veya HMI sayfasındaki ilgili alarm numaraları dönüştürmesi).
Bu alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY üzerinden yeniden programlanabilir (Kanal çalışmaya hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Sürücü alarmlarının değerlendirilmesi.

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

25202 Eksen %1 Sürücü bekleniyor

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Toplu tahrik (kendinden silen)

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sadece PROFIdrive da:
Sürücü bekleniyor. Bu alarm alarm 25201 gibi benzer sorunları açığa çıkartır (kıyaslama yeri). Devir artımında sürücü iletişim kurmadığında sürekli mevcuttur (örn. PROFIBUS soketi iptal) Aksi takdirde alarm sadece kısa süreyle mevcuttur ve kalıcı sorunlarda dahili zaman aşımını alarm 25201 ile tetikler

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

25220 Eksen %1 Dişli aktarımı onaylanan ESR'de değiştirildi

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Dişli aktarımının değiştirilmesi sürücü tarafından geride bırakılacak geri çekilme yoluna etki ettiğinden aşağıdaki zaman dilimlerinde dişli aktarımında herhangi bir değişiklik uygulanmamalıdır:
- ESRR ve ESR onayı ile geri çekilme yolunun son programları arasında
- ESR onayı sonrasında
Aşağıdaki makine dataları bir eksenin dişli aktarımını tanımlar:
MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM
MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA
MD31064 $MA_DRIVE_AX_RATIO2_DENOM
MD31066 $MA_DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA
Dişli aktarımı yukarıda belirtilen dönemlerde örn. Parametre grubu aktarımı ile değiştirilemez.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: ESR onayı eksik olduğunda:
- ESRR ile geri çekilme yolunun programlanması öncesinde dişli aktarımının değiştirilmesi
veya
- Dişli aktarımının değiştirilmesinin ardından ESRR ile geri çekilme yolunun yeniden programlanması
Ardından ESR yeniden onaylayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26000 Eksen %1 Sıkışma denetimi

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Takılı eksen set pozisyonundan bastırılmıştır. İzin verilen sapma eksene özel MD36050 $MA_CLAMP_POS_TOL alanında belirlenir.
Bir eksenin sıkılması eksene özel arayüz sinyali ile: DB380x DBX2.3 (Sıkma süreci işliyor) etkin.
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Set pozisyonuna yönelik pozisyon sapmasını tespit edin ve bundan bağımsız olarak ya izin verilen toleransı MD alanında yükseltin veya mekanik iyileştirmeyi sağlayın (örn. skıştırma basıncını yükseltin).

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

26001 Eksen %1 Parametre hatası: Aşınma kompenzasyonu

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Adaptasyon referansının kare hatası kompensasyonu sırasında parametrelendirilmesine izin verilmemektedir, zira hızlanma değeri 2 (MD32560 $MA_FRICT_COMP_ACCEL2 hızlanma değeri 1 (MD32550 $MA_FRICT_COMP_ACCEL1) ve hızlanma değeri 3 (MD32570 $MA_FRICT_COMP_ACCEL3) arasında değildir.

Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil)

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.

NC takip moduna geçer.

Kanal hazır değil.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.

Kare hata kompensasyonunun ayar parametresini kontrol edin (Sürtinme kompensasyonu), muht. Kompensasyonu MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE ile kapatın

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

26002 Eksen %1 Enkoder %2 Parametreleme hatası: Enkoder palsı sayısı

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

%2 = Sensör numarası

Açıklama: 1. Döner ölçüm sistemi (MD31000 $MA_ENC_IS_LINEAR[] == FALSE)

MD31020 $MA_ENC_RESOL[] içinde ayarlanan enkoder işaret sayısı ile sürücü tezgah tarihindeki (PROFIdrive: p979) örtüşmüyor veya bu iki değerden biri sıfıra eşit!

2. Mutlak ölçüm sistemi (MD30240 $MA_ENC_TYPE[] == 4)

Mutlak enkoderlerde, sürücü tarafından sağlanan artımlı ve mutlak iz çözünürlüğü de tutarlılık açısından kontrol edilir..

PROFIdrive sürücülerde:

Sürücü parametresi p979 (diğer sürücü içi, üreticiye özgü parametreler, ilgili sürücü dokümantasyonu uyarınca) veya NC-MDs $MA_ENC_RESOL, $MA_ENC_PULSE_MULT, $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO vb. içindeki resimler için karşılaştırma.

Alarmın tetiklenmesine neden olan koşullar şunlardır:

* Sürücüdeki enkoder palsı sayısı != $MA_ENC_RESOL

* PROFIdrive arabirim standartlaştırması/p979 içindeki çözünürlüğü geçersiz (geçersiz itme faktörü 0...30 Bits)

* Mutlak enkoderlerde: Mutlak ve artımlı bilgiye yönelik p979 içindeki arabirim formatları birbirine uygun değil (Yani XIST2 içindeki mutlak konum, tam bir konum rekonstrüksiyonu için çok iri çözünürlükte sağlanır)

* Dişlinin arkasındaki döner mutlak enkoderlerde (und aktiver Verfahrbereichserweiterung gemäß $MA_ENC_ABS_BUFFERING): Mutlak konum formatı (Gx_XIST2'de) aşağıdaki koşullara uygun olarak Güç kapatma üzerinden konum yeniden yapılandırması için eksik / yeterli değil: MA_ENC_RESOL*MA_ENC_PULSE_MULT* $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO 2**32'den küçük olamaz. İkinci durumda alarm tetiklemesine karşı bir çözüm, geçiş aralığı uzantısını devre dışı bırakarak $MA_ENC_PULSE_MULT (veya ilgili sürücü tarafı parametreleme, örn, SINAMICS ile p418 / 419) veya (gerekli koşullar hakim olduğunda) aralık uzantısını devre dışı bırakmak şeklinde olabilir - bkz. $MA_ENC_ABS_BUFFERING

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.

NC takip moduna geçer.

Kanal hazır değil.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/servisi bilgilendirin.

Tezgah verileri ayarlanmalıdır

Mutlak enkoderlerde gerekirse enkoder sorunlarına işaret eden mevcut sürücü alarmları değerlendirilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26003 Eksen %1 Parametre Hatası: Is Mili Hatvesi

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Eksene özel makine verisinde MD31030 $MA_LEADSCREW_PITCH ayarlı bulunan konik makara mili/ trapez mili artışı sıfırdır.
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil)

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Konik makara milinin artımını belirleyin (makine üreticisinin ifadesi veya çıkartılan mil kapağında artımın ölçülmesi) ve makine verisinde MD31030 $MA_LEADSCREW_PITCH kaydedin (genelde 10 veya 5 mm/tur).

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26004 Eksen %1 Enkoder %2 Paramatre hatası: Cetvele verilen deger

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Sensör numarası

Açıklama: Eksene özel MD 31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST alanında ayarlı düz ölçüm çubuğunun dağılım periyodu sıfırdır veya ilgili sürücü parametresinden farklıdır. Bağlantıların anlaşılması için alarm 26002 açıklamalarını kıyaslayın (rotatif enkoder için).
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Linear ölçüm çubuğunun bölünme periyodunu makine üreticisinini (veya ölçüm aracı üreticisinin) verilerini MD31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST makine verisine kaydedin

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26005 Eksen %1 Parametre hatası: Cıkıs degerleri

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Analog sürücülerde:
MD32250 $MA_RATED_OUTVAL veya MD32260 $MA_RATED_VELO ayarlanan analog devir set değerinin çıkış değerlendirmesi sıfırdır.
Sevir set değeri arayüzünün etkin çıkış değerlendirmesi sıfırdır:
a. MD32260 $MA_RATED_VELO, standart referans değeri MD32250 $MA_RATED_OUTVAL>0 ayarı nedeniyle ön belirtilmesine rağmen sıfırdır,
b. İlgili sürücü tarafındaki standart parametre MD32250 $MA_RATED_OUTVAL=0 nedeniyle otomatik arayüz standart eşitlemesi seçili olmasına rağmen sıfırdır, geçersiz veya okunamıyor/mevcut değildir.
Bu işlem sırasında belirli sürücü parametre standardı PROFIdirve tarafından öne sürülmemiştir, aksine üreticiye özeldir (ilgili sürücü dokümantasyonu ile kıyasla). SINAMICS: p2000).
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. MD32250 $MA_RATED_OUTVAL makine verilerinde set çıkış gerilimi maksimum set değerinin (10 V) [%] alanına kaydedilir, bunda motor set devri [Derece/s] alanına erişmelidir (makine verisini MD32260 $MA_RATED_VELO).

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

26006 Eksen %1 Enkoder %2 Enkoder/Çıkış Tipi %3 mümkün degil

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Sensör numarası
%3 = Sensör tipi/çıkış tipi

Açıklama: Her enkoder tipi ya da çıkış tipi her kumanda ve sürücü varyantında mümkün değildir.
İzin verilen ayarlar:
MD30240 $MA_ENC_TYPE
= 0 Simülasyon
= 1 Ham sinyal inkremental enkoder (PROFIdrive)
= 4 Mutlak enkoder (tüm sürücü tarafından PROFIdrive da desteklenen mutlak enkoderler
MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE
= 0 Simülasyon
= 1 Standart (SIMODRIVE611D ya da PROFIdrive-sürücüleri)
Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal çalışmaya hazır değil).

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin.
Makine verilerini MD30240 $MA_ENC_TYPE ve/veya MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE kontrol edin ve doğru ayarlayın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26007 Eksen %1 QFK: Hatalı kaba adım mesafesi

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: QFK için kaba adım mesafesi, daha fazla sayıda değer mevcut bellek alanını aşacağından 1 <= Kaba adım mesafesi <= MD18342 $MN_MM_QEC_MAX_POINTS maksimum değeri (şu an 1025) aralığında olmalıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sistem değişkenini $AA_QEC_COARSE_STEPS doğrultusunda adapte edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26008 Eksen %1 QFK: Hatalı hassas adım mesafesi

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: QFK $AA_QEC_FINE_STEPS hassas adım mesafesi, 1 <= Hassas adım mesafesi <= 16 aralığında olmalıdır, çünkü bu değer QFK hesaplama süresini etkilemektedir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sistem değişkenini $AA_QEC_FINE_STEPS doğrultusunda adapte edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26009 Eksen %1 Daire Hata Kompenzasyonu: Hafıza dolu

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: $AA_QEC_COARSE_STEPS+1 ve $AA_QEC_FINE_STEPS verilerini içeren ürün referans noktalarının maks. sayısını (MD38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS) aşmamalıdır. Yöne bağlı referans çizgisi için bu kriter 2* ($AA_QEC_COARSE_STEPS+1) * $AA_QEC_FINE_STEPS! Olarak geçerlidir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Ya MD38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS büyültün veya $AA_QEC_COARSE_STEPS ve/veya $AA_QEC_FINE_STEPS küçültün.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26010 Eksen %1 Daire Hata Kompenzasyonu : Hatalı ivmelenme

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: $AA_QEC_ACCEL_1/2/3: Hızlanma referansı üç alana dağılmıştır. İlgili alanda hızlanma kademelerinin farklı bir sınıflandıması geçerlidir. Standart değerlerin bir değişimi sadece kompensasyon bu hızlanma alanlarında yetersiz olduğunda geçerlidir.

Standart değerler oranı:

- $AA_QEC_ACCEL_1 maksimum hızlanmanın yakl. %2'si ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_2 maksimum hızlanmanın yakl. %60 ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_3 Maksimum hızlanmada (MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL).

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Değerleri doğru girin:

0 < $AA_QEC_ACCEL_1 < $AA_QEC_ACCEL_2 < $AA_QEC_ACCEL_3

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26011 Eksen %1 Daire Hata Kompenzasyonu : Hatalı ölçme süresi

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: $AA_QEC_MEAS_TIME_1/2/3: Hata kriterinin ölçüm süresi.

Ölçüm süresi, ilgili kompensasyon değerinin kriter açılımı yerine getirildiğinde başlar (Set hızı ön işareti değiştirir). Son makine verileri değerleri tarafından belirlenir. Üç referans alanı için farklı ölçüm süreleri gerekmektedir. Ön ayarlar sadece sorun durumunda değiştirilmelidir. Üç veri daima üç ilgili hızlanma alanı için geçerlidir.

1. $AA_QEC_MEAS_TIME_1 0 ila $AA_QEC_ACCEL_1 alanına kadar olan hızlanmalar için ölçüm süresini (Hata kriterinin tespiti için) belirtir.

2. $AA_QEC_MEAS_TIME_2, $AA_QEC_ACCEL_1 ila $AA_QEC_ACCEL_2 alanındaki ölçüm süresini belirtir.

3. $AA_QEC_MEAS_TIME_3, $AA_QEC_ACCEL_2 ila $AA_QEC_ACCEL_3 ve bunun üzerindeki alanda ölçüm süresini belirtir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Değerleri doğru girin: 0 < $AA_QEC_MEAS_TIME_1 < $AA_QEC_MEAS_TIME_2 < $AA_QEC_MEAS_TIME_3.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26012 Eksen %1 Daire Hata Kompenzasyonu : Ön kumanda aktif değil

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Kare hatasının belirlenmesine yönelik hata kriteri doğru ayarlanmış ön kumanda gerekmektedir.

Alarm MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY aracılığıyla projelendirilebilir (Kanal kullanıma hazır değil)

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Alarm Ekranı
Kanal hazır değil.
Çözümü: Ön kumandayı açın ve doğru ayarlayın.
Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

26014 Eksen %1 Makine Datası %2 değeri uyumsuz

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı
Açıklama: Makine verisi geçerli bir değere sahip olur
Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Girişi geçerli değer ile ve Power On ile tekrarlayın
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26015 Eksen %1 Makine Datası %2[%3] değeri uyumsuz

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%3 = Endeks: MD-Array-Endeksi
Açıklama: Makine verisi geçerli bir değere sahip olur
Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Girişi geçerli değer ile ve Power On ile tekrarlayın
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26016 Eksen %1 Makine Datası %2 değeri uyumsuz

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı
Açıklama: Makine verisi geçerli bir değere sahip olur
Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Girişi doğru değer ile tekrarlayın ve Reset
Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

26017 Eksen %1 Makine Datası %2[%3] değeri uyumsuz

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%3 = Endeks: MD-düzeni

Açıklama: Makine verisi geçerli bir değere sahip olur

Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Girişi doğru değer ile tekrarlayın ve Reset

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

26018 Eksen %1 Sürücü %2 Setpoint çıkışı çoklu kullanılmış

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Tahrik numarası

Açıklama: Aynı set değeri düzeni birden fazla verilmiştir.
MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR çeşitli eksenler için aynı değere sahip olmaktadır.
PROFIdrive: Belirtilen eksenler çeşitli eksenler için aynı değerlere sahiptir veya MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS yer alan çeşitli kayıtlar aynı değeri içerir.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Aynı set değerinin iki kere verilmesinin önüne geçmek için, MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR makine verisini düzeltin. Bunun için MD30100 $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR makine verisinin seçilen Bus tipini kontrol edin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26019 Eksen %1 Enkoder %2 Bu reglej grubu ile Ölcme mümkün degil

Parametre: %1 = NC eksen numarası
%2 = Sensör numarası

Açıklama: MD13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8] sıfıra denk olmayan bir değer içeriyorsa kumanda en azından ölçümü desteklemeyen bir yapı grubu bulmuştur. Bu parça programından ilgili eksen için ölçüm programlanmıştır.

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz.
- Ölçüm hareketini ilgili eksen hareket etmek zorunda kalmayacak şekilde değiştirin ve MEAS grubundaki ekseni artık programlamayın. Bu eksen için bir ölçüm değeri artık sorgulanamaz.
- Ayar yapı grubunu ölçümü destekleyen ile değiştirin. Bunun için bakınız MD13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8].

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26020	Eksen %1 Enkoder %2 Hardware hatası %3 Enkoderi yeniden başlangıç konumuna getirmede
Parametre:	%1 = Eksen adı, mil numarası %2 = Sensör numarası %3 = Hata hassas algılama
Açıklama:	Kurulum veya sensörün erişimi sırasında oluşan hata.
Reaksiyon:	BAG çalışmaya hazır değil. NC takip moduna geçer. Kanal hazır değil. Bu kanalda NC start blokajı Bu kanalın eksenlerini yeniden referanslandırın. Arayüz sinyalleri atanır. Alarm Ekranı Alarmda NC stop Kanal hazır değil.
Çözümü:	Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Harware hatasını giderin, muht. Enkoderi değiştirin.
Program devamı:	Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26022	Eksen %1 Enkoder %2 Simüle edilmiş enkoder ile ölçüm olanaklı değil
Parametre:	%1 = NC eksen numarası %2 = Sensör numarası
Açıklama:	Alarm kumanda alanında sensr Hardware ölçüldüğünde gündeme gelecektir (simüle edilmiş sensör)
Reaksiyon:	Lokal alarm reaksiyonu. Bu kanalda NC start blokajı Arayüz sinyalleri atanır. Alarm Ekranı Alarmda NC stop
Çözümü:	- Yetkili personeli / servisi bilgilendirin. - Mümkün olması halinde ölçüm hareketini, ilgili eksenin hareket etmemesi gerektiği ve bu eksenin MEAS grubunda artık programlanmayacağı şekilde değiştirin. Bu eksen için bir ölçüm değeri artık sorgulanamaz. - Simüle edilmiş sensörler ile ölçüm yapılmadığından emin olun (MD30240 $MA_ENC_TYPE).
Program devamı:	RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26024	Eksen %1 Makine Datası %2 değeri uydu
Parametre:	%1 = Eksen adı, mil numarası %2 = Dizgi: MD tanımlayıcı
Açıklama:	Makine datası geçerli olmayan bir değere sahip. Bu, bu nedenle Software tarafından değiştirilmiştir.
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	Makine verilerini kontrol edin.
Program devamı:	RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26025	Eksen %1 Makine Datası %2[%3] değeri uydu
Parametre:	%1 = Eksen adı, mil numarası %2 = Dizgi: MD tanımlayıcı %3 = Endeks: MD-Array-Endeksi
Açıklama:	Makine verisi geçerli değere sahip değil, bu nedenle yazılım tarafından dahili yapıda geçerli bir değere değiştirildi
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	Makine verilerini kontrol edin.
Program devamı:	RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26026 Eksen %1 SINAMICS sürücü parametresi P2038 değer geçersiz

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Sadece SINAMICS sürücülerde:
Srücü parametresi P2038 üzerinden ayarlanan Interface modu SIMODRIVE 611 üniversal konumunda değil.
Alarm MD13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK - Bit15 üzerinden kapatılabiliyor.
Bu Sırada dikkate alınması gereken:
- Cihaza özel kumanda ve konum kelimelerindeki Bitlerin yerleşimi farklı olabilir.
- Sürücü data blokları arzuya göre konumlandırılabilir ve 8 li gruplar halinde bölünmeleri zorunlu değildir. (Ayrıntıları SINAMICS Devreye alma el kitabında bulabilirsiniz) Böylece motorların 2-4 parametreleri yanlış düzenlenmiş olabilir

Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: - P2038 = 1 oluşturun, veya
- P0922 = 100...199 oluşturun, veya
- MD13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, Bit15 oluşturun (çerçeve koşullarına dikkat edin s.o.)
ve PowerOn uygulayın.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26027 Eksen %1 'Spline' rijitlik modu hizmette değil (%2)

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Hassas ID

Açıklama: 'Spline' rijitlik modu hizmette değil.
Hassas kodlama:
Bit 0 - SINAMICS fonksiyon bloğu mevcut değil (bakınız: P0108)
Bit 1 - Spline-işlevselliği destekleyen $MN_DRIVE_TELEGRAMM_TYPE telgrafı oluşturulmalıdır (Örnek: Telegraf 136)
Bit 2 - $MA_VELO_FFW_WEIGHT = %100 ayarlanmalıdır
Bit 3 - $MA_FIPO_TYPE = 2 ayarlanmalıdır
Bit 4 - $MA_FFW_MODE = 3 veya 4 ayarlanmalıdır
Bit 5 - $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO = 1 ayarlanmalıdır

Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: $MA_SPLINES_CONTROL_CONFIG=0 set edilmelidir, veya hassas hata kodu dikkate alınmalıdır ve uygulanmalıdır.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26028 Makine verileri %1[%2] Değer geçersiz

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%2 = Endeks: MD-Array-Endeksi

Açıklama: Makine verisi geçerli bir değere sahip olur

Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Girişi geçerli değer ile ve Power On ile tekrarlayın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26029 Makine verileri %1[%2] Değer geçersiz

Parametre: %1 = Dizgi: MD tanımlayıcı
%2 = Endeks: MD-Array-Endeksi

Açıklama: Makine verisi geçerli bir değere sahip olur

Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Girişi doğru değerle tekrarlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26030 Eksen %1 Enkoder %2 Mutlak pozisyon değeri kayıp

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Sensör numarası

Açıklama: Mutlak enkoderin mutlak pozisyonu aşağıdaki gerekçeler dolayısıyla geçersiz duruma geçti
- parametre bloğu değişiminde, enkoder ile işlem arasında değiştirilen bir dişli oranı tanımlandı veya
- enkoder değiştirildi (mutlak enkoderin seri numarası değiştirildi, bakınız MD34230 $MA_ENC_SERIAL_NUMBER ve sürücüye özgü parametreler).
- MD34090 $MA_REFP_MOVE_DIST_CORR içinde dahili sayı formatı kısıtlaması nedeniyle. Yapılacaklar: MD10210 $MN_INT_INCR_PER_DEG veya MD10200 $MN_INT_INCR_PER_MM değerini düşürün.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Bu kanalın eksenlerini yeniden referanslandırın.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Kanal hazır değil.

Çözümü: Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Mutlak enkoderin yeniden referanlandırılması/ senkronize edilmesi; Mutlak enkoderi yük kısmına takın, doğru konfigüre edin (örn. MD31040 $MA_ENC_IS_DIRECT)

Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda bu BAG alarmını silin. Parça programını yeniden başlatın.

26031 Eksen %1 Master-Slave konfigurasyon hatası

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Alarm, aynı makine ekseni aynı anda master ve slave ekseni olarak projelendirildiğinde sunulur. Master-Slave üzerinden bağlanan her eksen ya master veya Slave olarak işletilebilir

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: - Bağlı bulunan tüm eksenlerin makine verilerini kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin:
- MD37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
- MD37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26032 [Kanal %1:] Eksen %2 master-slave konfigüre edilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Eksik projelendirme nedeniyle Master-Slave bağlantısı devreye alınamaz.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Master-Slave bağlantısının güncel projelendirmesini kontrol edin.
Projelendirme MASLDEF talimatı veya MD37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD ve MD37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR makine verileri üzerinden değiştirilebilir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26040 Eksen %1 encoder parametreleştirme MD %2[%3] ayarlandı

Parametre: %1 = Eksen numarası
%2 = Makine verileri tanımlayıcı
%3 = Makine verileri endeksi

Açıklama: Sürücü tarafından okunan enkoderin P979'daki paramatrelemesi gösterilen MD'de NCK parametrelemesine uygun değil. İlgili NCK-MD uyarlandı.

Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: PowerOn gerekli.Bu alarm sadece NC-MD Sürücü parametresine eşit ayarlanmadığında ortaya çıkar.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26050 Eksen %1 %2'den %3'e parametre değişimi olanaklı değil

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Endeks: güncel parametre grubu
%3 = Endeks: yeni parametre grubu

Açıklama: Parametre grubu değişimi atlamasız uygulanamaz. Bunun nedeni devreye alınacak olan parametre grubunun içeriğinde yer almaktadır. Örn. farklı yük dişlisi faktörleri

Reaksiyon: NC takip moduna geçer.
Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Parametre grup aktarımı yük dişli faktörlerinin farklı ayarlarında da MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA ve MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM üzerinden aşağıdaki durumlarda alarm olmadan uygulanabilir:
1. Konum ayarı aktif olmadığında (örn. ardıl yönlendirmede veya devir sayısı kumandalı modda iş mili ile).
2. Direkt enkoder ile konum ayarlarında
3. Dolaylı enkoder ile konum ayarında (hesaplanan yük pozisyon farkı MD 36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL değerini aşmamalıdır).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26051 [Kanal %1:] Satır %2 Beklenmeyen stop değerlendirilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Hat enterpolasyonu, blok değişiminde gerektiği gibi durmadı, ancak bir sonraki blokta durma noktasına kadar yavaşladı. Bu hata durumu, blok değişimine yönelik durdurma hat enterpolasyonuyla planlanmadığında veya yeteri kadar erken tespit edilmediğinde ortaya çıkar. Olası bir neden, MD35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START> 0 olduğunda PLC'nin iş mili hızını değiştirmesi ve bu nedenle iş mili tekrar set aralığına dönene veya hat enterpolasyonuna devam edilmeden önce senkron işlem tamamlanana kadar beklenmesidir. Alarm yalnızca MD11400 $MN_TRACE_SELECT = 'H400' ise verilir. Alarm verilmesi normalde bastırılır. - MD11400 $MN_TRACE_SELECT, SIEMENS şifre korumasına sahiptir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: MD35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START = 1. Alarm öncesi bildiirlen grup G09 programlayın, böylece yol enterpolasyonu planlı duracaktır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26052 [Kanal %1:] Satır %2 'de : Yardımcı fonksiyon için yol hareket hızı çok fazla (%3)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hassas kodlama

Açıklama: Bu alarm genellikle bir hareket esnasında, yardımcı fonksiyon çıkışı bulunan bir blokta görülür. Bu durumda, yardımcı fonksiyonun onaylanması planlanandan uzun sürdü.
Bu alarm, kumanda dâhilinde uyumsuzluklar sürekli yol modu (continuous path mode) (G64, G641, ...) beklenmedik bir şekilde bloke ettiğinde de ortaya çıkmaktadır.
Yol enterpolasyonu, bildirilen blok sonunda beklenmedik şekilde durur (düzeltici durma). Bu esnada sıklıkla alarm 21620 takip eden alarm olarak tetiklenmektedir. Şayet tetiklenmezse yol, blok değişikliğinden sonra yeniden devam ettirilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - Hareket esnasındaki yardımcı fonksiyon çıkışı için hesaplamaya dâhil edilen süre, çoğu sistemde PLC'den gelmektedir. Aksi durumda bunun için MD10110 $MN_PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE kullanılmaktadır.
- Bu alarmın önlenmesi için esas olarak bildirilen G09 bloğu programlanabilir. Böylece yol enterpolasyonu blok sonunda kısa bir süre durmaktadır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26053 [Kanal %1:] Satır %2 LookAhead Enterpolasyon sorunu (Modül %3, tanım %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Modül algılama
%4 = Hata algılama

Açıklama: Enterpolasyon ve preperasyon arasındaki senkronik yapı hatalı.

Reaksiyon: Interpreter stop
Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Lütfen Siemens ile irtibata geçin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26054 [Kanal %1:] Satır %2 LookAhead alanında enterpolasyon uyarısı (Modül %3, Sorun %4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Modül algılama
%4 = Hata algılama
Açıklama: Eşit bir yol hızı profili uygulamak için hesaplama gücü yeterli değil. Bunun neticesinde hız kesintileri oluşabilir.
Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Alarm Ekranı
Bildiri ekranı
Çözümü: Parametrelendirmeyi değiştirin. Enterpolasyon devrini yükseltin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26070 [Kanal %1:] Eksen %2 PLC'den kontrol edilemiyor, maks. sayı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: İzin verilenden fazla ekseni PLC kontrolü uygulanmış eksen kılmaya çalışılmıştır
Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: ‚PLC kontrollü eksenlerin sayısı' opsiyonunu kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin ya da PLC kontrollü eksenler için talep edilen sayısı azaltın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26072 [Kanal %1:] Eksen %2 PLC'den kontrol edilemez

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
Açıklama: Eksen PLC kontrollü bir eksene dönüştüürlemez. Öncelikle eksen her durumda PLC tarafından kontrol edilebilir.
Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Ekseni Release veya Waitp ile nötr eksen konumuna getirin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26074 [Kanal %1:] Aktuel durumda eksen %2'nin PLC-kontrollünün kapatılması müsade yok.

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Eksen Mil
Açıklama: PLC, bir eksene kontrol haklarını sadece eksen READY konumunda bulunuyorsa program işleme alınması için geri gönderebilir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: VDI bağlantı yeri sinyali "PLC ekseni kontrol eder" tekrar atayın "eksenel Reset" etkinleştirin ve süreci tekrarlayın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26075 [Kanal %1:] Blok %2 Eksen %3 harici olarak PLC tarafından kontrol edildiği için NC programı için kullanılabilir değil

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen Mil

Açıklama: Eksen özellikle PLC tarafından kontrol edilir. Eksen böylece ilgili NC-programı için kullanılır değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Eksen salt değil sadece zamansal olarak PLC tarafından kontrol ettirilir.MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit4 makine verisinde değişim

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26076 [Kanal %1:] Blok %2 Eksen %3 NC programı için mevcut değil, sabit tayin edilmiş PLC ekseni

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen Mil

Açıklama: Eksen sabit düzenlenen PLC eksenidir. Eksen böylece NC programı için mevcut değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ekseni sabit düzenlenen PLC ekseni ile tanımlayın. Makine verisinin değişimi MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26077 [Kanal %1:] Eksen %2 harici olarak PLC tarafından kontrol edildiği için NC programı için kullanılabilir değil

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Eksen Mil

Açıklama: Eksen özellikle PLC tarafından kontrol edilir. Eksen böylece ilgili NC-programı için kullanılır değildir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Eksen salt değil sadece zamansal olarak PLC tarafından kontrol ettirilir.MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit4 makine verisinde değişim

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26078 [Kanal %1:] Eksen %2 NC programı için mevcut değil, sabit tayin edilmiş PLC ekseni

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Eksen Mil

Açıklama: Eksen sabit düzenlenen PLC eksenidir. Eksen böylece NC programı için mevcut değildir.

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Ekseni sabit düzenlenen PLC ekseni ile tanımlayın. Makine verisinin değişimi MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26080 [Kanal %1:] Eksen %2 için geri dönüş konumu programlanmamış veya geçersiz

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Eksen Mil

Açıklama: Eksen için Trigger anına yönelik geri çekme pozisyonu programlanmamış ya da pozisyon geçersizdir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: POLFA (eksen, tip, pos) ile önce değeri belirleyin bu işlem sırasında tip = 1 (mutlak) veya tip = 2 (artımlı) atayın; Tip = 0 pozisyonu geçersiz olarak işaretler

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26081 [Kanal %1:] Eksen %2 için eksenel tetikleme başlatıldı ama eksen PLC tarafından kontrol edilmiyor

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Eksen Mil

Açıklama: Tekil eksenler için eksenel triger tetiklendi Eksen triger zamanında PLC kontrollü değildir (tekil eksen değil) Ya da pozisyon geçersizdir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Ekseni önce PLC kontrollü belirleyin (tekil eksen oluşturun)

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26082 [Kanal %1:] PLC kontrollü eksen %2 için ESR tetiklendi

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Eksen Mil

Açıklama: Tek eksen için eksenel ESR (PLC kontrollü eksen) tetiklendir
Gösterge MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 28 = 1 makine verisi ile bastırılabilir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Tek eksen ESR hareketi sonrasında eksenel durma pozisyonundadır.
Tek eksen için eksenel reset uygulandığında alarm silinir,
Ve tek eksen tekrar hareket ettirilebilir

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.
Tek eksen ESR hareketi sonrasında eksenel durma pozisyonundadır.
Tek eksen için eksenel reset uygulandığında alarm silinir,
Ve tek eksen tekrar hareket ettirilebilir

26100 Eksen %1 Sürücü %2 çalışmıyor

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Tahrik numarası

Açıklama: Özel durum: Sürücü numarasının =0 sunulması IPO alanında hesaplama süresi aşımı gündeme geldiğini işaret eder (Alarm 4240 da kıyaslayın)

Reaksiyon: NC hazır değil.
NC takip moduna geçer.
BAG çalışmaya hazır değil, tek eksenlere de etki ediyor.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Tahriki yeniden yükseltin, tahrik yazılımını kontrol edin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26101 Eksen %1, Sürücü %2 Haberleşmiyor

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Tahrik numarası

Açıklama: Sadece PROFIdrive da:
Sürücü iletişim kurmuyor.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Bu kanalın eksenlerini yeniden referanslandırın.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: - Hat konfigürasyonunu kontrol edin.
- Devreyi kontrol edin (Soket iptal, opsiyon modülü aktif değil vs.)

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26102 Eksen %1, Sürücü %2 Fonksiyon duruş

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Tahrik numarası

Açıklama: Sadece PROFIdrive da:
Yaşam işareti hücresi artık sürücü tarafından güncellenmemektedir

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Bu kanalın eksenlerini yeniden referanslandırın.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: - Devir ayarlarını kontrol edin (Önerilen: örn. MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0.0)
- Muht. döngü süresini uzatın.
- Sürücüyü yeniden başlatın
- Sürücü yazılımını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26105 Eksen %1 sürücü bulunamadı

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Sadece PROFIdrive da:
Belirtilen eksen için parametrelendirilen sürücü bulunamadı. NC alanında örn. PROFIBUS / PROFINET projelendirme alanında yer almayan bir PROFIBUS Slave parametrelendirildi.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
NC takip moduna geçer.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Olası nedenler:

- MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE yanlışlıkla dengesiz 0; Tahrik aslında simüle edilmelidir (=0).
- MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR hatalı girilmiş, yani lojik tahrik numaraları değiştirilmiş ve bu tahrik için MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS alanında geçersiz değer mevcut (bakınız bir sonraki nota) veya Bus alanında mevcut olmayan bir tahrik numarası girilmiş (örn. Slave sayısı kontrolü)
- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS, PROFIBUS / PROFINET alanında projelendirilemeyen değerlere sahiptir veya PROFIBUS / PROFINET projelendirilmesinde tahriklerin giriş ve çıkış lotları adresleri aynı seçilmemiştir

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26106 Enkoder %2 eksen %1 'de bulunamadı

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

%2 = Sensör numarası

Açıklama: Sadece PROFIdrive da:

Belirtilen eksen için parametrelendirilen enkoder bulunamadı. NC alanında örn. PROFIBUS / PROFINET projelendirme alanında mevcut olmayan veya hatalı Hardware için bildirilen bir PROFIBUS Slave parametrelendirilmiştir

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.

NC takip moduna geçer.

Kanal hazır değil.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Olası nedenler:

- MD30240 $MA_ENC_TYPE yanlışlıkla 0 a denk değildir; enkoder temelde simüle edilmelidir (= 0).
- MD30220 $MA_ENC_MODULE_NR hatalı girilmiş, yani lojik sürücü numaraları değiştirilmiş ve bu sürücü için MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS alanında geçersiz değer mevcut (bakınız bir sonraki nokta) veya Bus alanında mevcut olmayan bir sürücü numarası girilmiş (örn. Slave sayısı kontrolü)
- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS, PROFIBUS / PROFINET alanında projelendirilemeyen değerlere sahiptir veya PROFIBUS / PROFINET projelendirilmesinde sürücülerin giriş ve çıkış slot adresleri aynı seçilmemiştir.
- Enkoder seçiminde ağır bir enkoder hatası tespit edilmiştir (Enkoder arızalı, çıkartılmış), bu nedenle park konumundan çıkılamamaktadır (mevcut alarm bu durumda alarm 25000/25001 yerine gelmektedir – diğer olası hata nedenlerini alanda kıyaslayınız)

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

26110 Sürücü destekli duruş/geri çekme tetiklendi

Açıklama: Sadece SINAMIC'de:

Uyarı alarmı: En az bir eksende „gelişmiş sürücü durdurma ya da geri çekme" tetiklenecektir.

Reaksiyon: NC hazır değil.

NC takip moduna geçer.

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Alarmda NC stop

Çözümü: Gelişmiş sürücü durdurma ya da geri çekme seçeneğini kaldırın, Alarmı Reset ile onaylayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26120 [Kanal %1:] Eksen %2 $AA_ESR_ENABLE = 1 ancak eksen NÖTÜR olarak belirlenmelidir

Parametre: %1 = Kanal

%2 = Eksen Mil

Açıklama: ESR projelendirme ve $AA_ESR_ENABLE[Ekseni] = 1 bulunan bir eksen NÇTR olarak atanmalıdır.

Nötr eksenler (tek eksenler hariç) ESR uygulayamaz

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: $AA_ESR_ENABLE[Ekseni] = 0 belirleyin, eksen NÖTR konuma getirilmeden.
Alarm bastırılabilir MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26121 [Kanal %1:] Eksen %2 NÖTÜR ve $AA_ESR_ENABLE = 1 olarak belirlenmelidir.

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Eksen Mil
Açıklama: $AA_ESR_ENABLE[Ekseni] = 1 nötr eksenlerde (tek eksenler hariç) set olmamalı
Nötr eksenler (tek eksenler hariç) ESR uygulayamaz.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: $AA_ESR_ENABLE[Ekseni] = 1 nötr eksen (tek eksenler hariç) kullanmayın.
Alarm MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1 üzerinden bastırılamaz.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26122 [Kanal %1:] Eksen %2 $AA_ESR_ENABLE = 1, eksen değiştirme bu durumda yürütülmüyor

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Eksen Mil
Açıklama: $AA_ESR_ENABLE[Ekseni] = 1 herhangi bir değişime izin verilmemektedir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Eksen değişimi öncesinde $AA_ESR_ENABLE[Achse] = 0 atayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.
$AA_ESR_ENABLE[Achse] = 0 atayın.

26126 [Kanal %1:] Blok %2 Eksen %3: ESRR veya ESRS uygulanamadı, Hata kodu %4

Parametre: %1 = Kanal
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen Mil
%4 = Hata kodu
Açıklama: ESRR veya ESRS parça programı datalarının yazılması uygulanamadı.
Hata kodu:
1: Belirtilen eksene bir sürücü atanmadı.
2: Bir veya birden fazla ESR parametresi SINAMICS'te mevcut değil.
3: SINAMICS'e bir veya birden fazla ESR parametrenin yazılması engellendi.
Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop
Çözümü: Hata kodu:
1: NC eksenlerinin sürücülere düzenini kontrol edin.
2: Bir veya birden fazla ESR parametresi SINAMICS'te mevcut değil.
NC eksenlerinin sürücülere düzenini kontrol edin.
ESRR veya ESRS programlaması sadece SINAMICS V4.4 sonrası mümkündür.
Fonksiyon modülü „gelişmiş sürücü durdurma ve geri çekme" SINAMICS'te aktif değil.
3: SINAMICS'e bir veya birden fazla ESR parametrenin yazılması engellendi.
Diğer bilgi alarmlarının çıkışını MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 1 = 1 ile etkinleştirin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.
ESRR veya ESRS parça programı komutu datalarının yazılması kabul edilmedi.
Programlamayı kontrol edin
Alarmı Reset ile onaylayın

26201 [Kanal %1:] Blok %2: ROOT zincir elementi bulunamadı.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Makine datası MD16800 $MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME ile belirtilen adda bir kinematik zincir elementi bulunamadı.
Bu hata kinematik element tanımlanmadığında yani tüm sistem seçenekleri $NK_NAME[n] boş olduğunda gündeme gelmez.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: MD16800 $MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME makine datası içeriğini mevcut kinematik zincir elementine yönlendirecek ya da bir kinematik zincir elementi adını belirtilen makine datasının içeriğine adapte edecek yapıda değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26202 [Kanal %1:] Blok %2: $NK_NAME[%3] ve $NK_NAME[%4] kinematik zincir linklerinin isimler aynı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = 1. Zincir elementinin endeksi
%4 = 2. Zincir elementinin endeksi

Açıklama: Aynı ada sahip (en az) iki kinematik zincir mevcuttur. Kinematik zincirlerin adı belirgin olmalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Katılan kinematik zincir eklemlerinin adlarını değiştirin.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26204 [Kanal %1:] Satır %2: $NK_NEXT[%4] referanslı zincir elemanı %3 zincirde önceden mevcut

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Bir sonraki zincir parçasının adı
%4 = Zincir elemanının endeksi

Açıklama: Bir zincir ekleminde bir sonraki zincirin eklemi olarak zincirde mevcut olan bir zincir eklemi belirtilir. Bu sayede izin verilmeyen kapalı bir zincir tanımlanır

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kinematik zinciri kapalı zincir elde edilmeyecek şekilde tanımlayın.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26208 [Kanal %1:] Satır %2: $NK_NEXT[%4] referanslı zincir elemanı %3 bulunamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Bir sonraki zincir parçasının adı
%4 = Zincir grubunun endeksi

Açıklama: Bir kinematik zincirin sonraki eklemi olarak belirtilen zincir eklemi bulunamadı.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: $NK_NEXT[...] alanında mevcut zincir ekleminin adı belirtilir.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26210 [Kanal %1:] Satır %2: $NK_PARALLEL[%4] referanslı zincir elemanı %3 bulunamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Bi sonraki paralel zincir element adı
%4 = Zincir grubunun endeksi
Açıklama: Belirtilen paralel zincir elementi bulunamadı.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: $NK_PARALLEL[...] alanına bir mevcut zincir elementinin adını girin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26211 [Kanal %1:] Blok %2: $NK_SWITCH_INDEX[%3] çok büyük.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Zincir elemanının endeksi
Açıklama: "SWITCH" tipi bir zincir elemanının $NK_SWITCH_INDEX içeriği -1'den büyük veya bu değere eşit olmalı ve MD18882 $MN_MM_MAXNUM_KIN_SWITCHES makine verilerinin içeriğinden küçük olmalıdır.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: $NK_SWITCH_INDEX'e izin verilen bir değer girin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26216 [Kanal %1:] Blok %2: Zincir elemanındaki %3 eksen yönü tanımlanmamıştır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Hassas kaydırma değeri
Açıklama: Dizin öğesi, yönü $NK_OFF_DIR ve $NK_OFF_DIR_FINE alanında yer alan değerin tanımlandığı bir ekseni tanımlar. Tanımlama ancak hem toplu vektörün tutarı hem de temel vektörün tutarı $NK_OFF_DIR 1.0e-6'dan büyük olduğunda geçerlidir.
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: $NK_OFF_DIR ve/veya $NK_OFF_DIR_FINE alanına geçerli bir vektör kaydedin veya dizin öğesinin tipini değiştirin..
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26218 [Kanal %1:] Satır %2: %3[%4] içinde geçersiz ad

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Sistem değişkeninin adı
%4 = Sistem değişkenlerinin endeksi
Açıklama: STRING tipinin sistem değişkenin adı geçersizdir.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Geçerli bir ad kullanın.
İzin verilen adları ilgili sistem değişkenleri dokümanında bulabilirsiniz.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26220 [Kanal %1:] Blok %2: $NK_TYPE[%3] içinde bilinmeyen eleman tipi mevcut

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Sistem değişkenlerinin endeksi

Açıklama: $NK_TYPE sistem değişkeni müsaade edilmeyen bir eleman tipi içeriyor.
Şu tiplere müsaade edilmektedir (büyük/küçük harf kullanımı fark yaratmamaktadır):
"OFFSET"
"AXIS_LIN"
"AXIS_ROT"
"ROT_CONST"
"SWITCH"
Bu alarm, kinematik zincir elemanının eleman tipi ve $NK_NAME içinde belirtilmiş olan bir makine eksenine ait eksen tipi birbirine uygun değilse de verilmektedir.
Örnek: $NK_TYPE, "AXIS_LIN" tipini içermektedir ve $NK_AXIS "C1" String'ini içermektedir, burada C1 bir döner eksenin makine ekseni tanımlayıcısıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Müsaade edilen bir tip kullanılmalıdır.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26237 [Kanal %1:] Blok %2: $NP_CHAIN_ELEM[%4] = %3 SWITCH tipi bir zincir elemanını ifade eder.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Zincir elementinin adı
%4 = Koruyucu alanın endeksi

Açıklama: Belirlenen koruma alanının $NP_CHAIN_ELEM komponenti "SWITCH" tipi bir zincir elemanı ifade eder. Koruma alanları bu tipin zincir elemanlarına bağlı olmamalıdır.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Koruma bölgesini kinematik zincirdeki başka bir elemana sabitleyin. Bunun için örneğin, sıfır uzunluğa sahip OFFSET tipi ek bir eleman, SWITCH tipindeki zincir elemanının önüne eklenebilir.

Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26260 [Kanal %1:] Satır %2: %3 ve %4 koruma alanları çakışması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = 1. Koruyucu alanın adı
%4 = 2. Koruyucu alanın adı

Açıklama: Belirtilen grupta belirtilen iki koruyucu alan çakışacaktır yani her iki koruyucu alanın mesafesi makine verisi tarafından MD10619 $MN_COLLISION_TOLERANCE tespit edilen değerden daha küçüktür.

Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: NC programını ya da ilgili koruyucu alan tanımlarını değiştirin
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26261 [Kanal %1:] Koruma alanı %2 ve %3 için çarpışma

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = 1. Koruyucu alanın adı
%3 = 2. Koruyucu alanın adı
Açıklama: Belirtilen iki koruma alanı çarpıştı.
Reaksiyon: Interpreter stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: NC programını ya da ilgili koruyucu alan tanımlarını değiştirin
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26265 [Kanal %1:] Satır %2: %3 ve %4 koruma alanları çakışması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = 1. Koruyucu alanın adı
%4 = 2. Koruyucu alanın adı
Açıklama: Belirtilen grupta belirtilen iki koruyucu alan çakışacaktır yani her iki koruyucu alan arasındaki mesafe MD10619 $MN_COLLISION_TOLERANCE tarafından tanımlanan değerden daha küçüktür.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: NC programını ya da ilgili koruyucu alan tanımlarını değiştirin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26278 [Kanal %1:] Satır %2: $NK_AXIS[%4] içindeki eksen adı %3 bilinmiyor veya geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen veya frame adı
%4 = Zincir elemanının endeksi
Açıklama: Bir kinematik zincirin elemanına, $NK_AXIS[...] bileşenine bilinmeyen veya geçersiz bir ad girilmiş.
Belirtilen ad bir makine eksen tanımlayıcısı olmalıdır.
Alarm, $NK_AXIS[...] içinde belirtilen ad mevcutsa, fakat bu adla tanımlanan eleman, $NK_TYPE[...] içinde belirtilen tipte değilse de verilmektedir.
Örnek: $NK_TYPE[...], "AXIS_ROT" tipini ve $NK_AXIS[...] bir lineer eksenin makine ekseni tanımlayıcısını içeriyor, örn. "X1".
Reaksiyon: Düzeltme bloğunu reorganize edin.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: $NK_AXIS[...] (makine eksen tanımlayıcısı) içine geçerli bir ad girin.
$NK_TYPE[...] içine, $NK_AXIS'in içeriğin referans aldığı elemanın tipini girin.
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26280 [Kanal %1:] Eksen %2 Çarpışma riski %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = 1. koruma alanı
%4 = 2. koruma alanı

Açıklama: Belirtilen eksen çarğışma riski nedeniyle durdurulmuştur

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Jog işletim türünde: Ekseni tehlikeli bölgeye getirin.
Otomatik işletim türünde: Çarpışma tehlikesi için nedeni taspit edin ve giderin. Hatalı NC programı, fazla büyük el çarkı yığılımı, eksen bağlantıları ve iki kanalın karşılıklı engellenmesi

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

26281 [Kanal %1:] Eksen %2 Çarpışma riski %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = 1. koruma alanı
%4 = 2. koruma alanı

Açıklama: Belirtilen eksekn çarpışa riski nedeniyle durdurulmuştur. Bu sırada muhtemelen programlanan yoldan yol üzerinde zamanında durma mümkün olmadığından çıkılmıştır (İstisnai durum).

Reaksiyon: Lokal alarm reaksiyonu.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Blok sonunda alarmda NC stop

Çözümü: Jog işletim türünde: Ekseni tehlikeli bölgeye getirin.
Otomatik işletim türünde: Çarpışma tehlikesi için nedeni taspit edin ve giderin. Hatalı NC programı, fazla büyük el çarkı yığılımı, eksen bağlantıları ve iki kanalın karşılıklı engellenmesi

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.
Belirtilen eksekn çarpışa riski nedeniyle durdurulmuştur. Bu sırada muhtemelen programlanan yoldan yol üzerinde zamanında durma mümkün olmadığından çıkılmıştır (İstisnai durum).

26285 [Kanal %1:] Blok %2: Çarpışma nedeniyle acil durdurma %3 %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = 1. koruma alanı
%4 = 2. koruma alanı

Açıklama: Bir çarpışma nedeniyle tüm eksenler acil durdurma yoluyla durduruldu

Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Lokal alarm reaksiyonu.
NC takip moduna geçer.
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Jog işletim türünde: Ekseni çarpışma alanının dışına getirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26286 [Kanal %1:] Blok %2 Önceden etkinleştirilen %3 ve %4 emniyet alanlarında çarpışma riski

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = 1. Koruyucu alanın adı
%4 = 2. Koruyucu alanın adı

Açıklama: Önceden aktive edilmiş en az bir koruma alanıyla ilgili olan bir çarpışma tespit edildi.
Bu türde bir çarpışma, önceden aktive edilmiş koruma alanına atanmış arabirim sinyali aktifleştirildiğinde ortaya çıkabilir, yani önceden aktive edilmiş bir koruma alanı aktif bir koruma alanına dönüştüğünde.
Çarpışmada önceden aktive edilmiş ve (statik) aktif koruma alanı söz konusu olabilir veya önceden aktive edilmiş iki koruma alanı bulunabilir. İlgili önceden aktive edilmiş koruma alanlarına atanmış arabirim sinyali numarası (numaraları), alarm metninde gösterilir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Aktifleştirilecek arabirim sinyalleri geri alınmalıdır.
Koruma alanları yeniden tanımlanmalıdır.
Geri çekilmelidir
Program devamı: NC-START veya RESET-Tuşu ile alarmı silin ve programa devam edin.

26300 Harici çarpışma önleme için yaşama belirtisi kaybı.

Açıklama: Harici çarpışma önlemeye sahip iletişim için konfigüre edilen zaman aşımı (MD16904 $MN_COLLISION_EXT_TIMEOUT) süresi doldu.
Reaksiyon: Alarmda NC stop
Alarm Ekranı
Arayüz sinyalleri atanır.
NC hazır değil.
Çözümü: Harici sistem hata bakımından kontrol edilmeli, gerekirse zaman aşımı arttırılmalıdır.
Program devamı: RESET tuşu ile tüm kanallarda alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26302 Haricî çarpışma önleme: Bağlantı bekleniyor.

Açıklama: Harici bir çarpışma önleme yapılandırıldı. NCK, sistemin bağlanmasını bekliyor.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: Haricî sistemi başlatın, gerekirse bağlantıyı kontrol edin.
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

26303 Çarpışma kontrolü tamamlanmadı. Fonksiyon kodu: %1

Parametre: %1 = Fonksiyon kodu
Açıklama: Çarpışma kontrolü etkin, ancak tam bir kontrol için yeterli hesaplama süresi yok.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Kumanda sisteminin konfigürasyonunu kontrol edin ve uyarlayın.
Alarmı, MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 29 ile bastırın
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26350 Haricî çarpışma önleme: Sistem devre dışı.

Açıklama: Harici sistem devre dışı bırakıldı. Çarpışma koruması yoktur!
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: haricî sistemi etkinleştirin.
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

26351 Haricî çarpışma önleme: Kuruluyor.

Açıklama: Haricî sistem bağlandı, ancak henüz hazır değil.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: Bekleyin. Haricî sistemin hata bildirip bildirmediğini kontrol edin.
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

26352 Haricî çarpışma önleme: Ölçüm modu

Açıklama: Haricî sistem ölçüm modunda.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: Ayrıntılar için harici sistemin çıkışına bakın.
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

26353 Harici çarpışma önleme: Etkin olmayan takım hatası %1. Hata kodu %2.

Parametre: %1 = Takım Nr.
%2 = Hata kodu
Açıklama: Harici sistem, etkin olmayan bir takımla ilgili bir hata bildiriyor.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: Haricî sistemi kontrol edin ve orada bildirilen hataları giderin.
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

26354 Harici çarpışma önleme: Bir hareket yavaşlatılır veya durdurulur (%1, %2, %3, %4).

Parametre: %1 = Hata kodu
%2 = Hata kodu
%3 = Hata kodu
%4 = Hata kodu
Açıklama: Bir hareket yavaşlatılır veya durdurulur.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: Ayrıntılar için harici sistemin çıkışına bakın.
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

26355 Harici çarpışma önleme: Sistem bir uyarı sinyali veriyor (%1, %2, %3, %4).

Parametre: %1 = Hata kodu
%2 = Hata kodu
%3 = Hata kodu
%4 = Hata kodu
Açıklama: Harici sistem bir uyarı sinyali veriyor.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: Ayrıntılar için harici sistemin çıkışına bakın.
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

26370 Haricî çarpışma önleme: Çarpışma nedeniyle durdurma (%1, %2).

Parametre: %1 = Hata kodu
%2 = Hata kodu
Açıklama: Haricî sistem bir çarpışma bildiriyor.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Bu kanalda NC start blokajı
Alarmda NC stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: Ayrıntılar için harici sistemin çıkışına bakın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26371 Haricî çarpışma önleme: Durdurma (etkin takımla ilgili bir hata %1, hata kodu %2).

Parametre: %1 = Takım Nr.
%2 = Hata kodu
Açıklama: Haricî sistem etkin takımla ilgili bir hata sinyali veriyor.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Bu kanalda NC start blokajı
Alarmda NC stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: Haricî sistemi kontrol edin ve orada bildirilen hataları giderin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26372 Haricî çarpışma önleme: İletişim hatası (OPC-UA, hata kodu %1).

Parametre: %1 = Hata kodu
Açıklama: Haricî sistem ile OPC-UA sunucusunun arasındaki iletişimde bir hata ortaya çıktı.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Bu kanalda NC start blokajı
Alarmda NC stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: Ayrıntılar için harici sistemin çıkışına bakın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26373 Haricî çarpışma önleme: Protokol hatası (%1, %2).

Parametre: %1 = Hata kodu
%2 = Hata kodu
Açıklama: Haricî sistem ile NCK arasındaki iletişimde bir hata ortaya çıktı.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Bu kanalda NC start blokajı
Alarmda NC stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: Ayrıntılar için harici sistemin çıkışına bakın.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26374 Haricî çarpışma önleme: Sistem bir hata sinyali veriyor (%1, %2, %3, %4).

Parametre: %1 = Hata kodu
%2 = Hata kodu
%3 = Hata kodu
%4 = Hata kodu
Açıklama: Haricî sistem bir hata sinyali veriyor.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Bu kanalda NC start blokajı
Alarmda NC stop
Arayüz sinyalleri atanır.
Çözümü: Ayrıntılar için haricî sistemlerin günlük dosyalarına / hata çıktılarına bakın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

26375 Haricî çarpışma önleme: Çarpışma nedeniyle durdurma (%1, %2).

Parametre: %1 = Hata kodu
%2 = Hata kodu

Açıklama: Haricî sistem bir çarpışma bildiriyor.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Bu kanalda NC start blokajı
Alarmda NC stop
Arayüz sinyalleri atanır.

Çözümü: Ayrıntılar için harici sistemin çıkışına bakın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26376 Haricî çarpışma önleme: Sistem bir hata sinyali veriyor (%1, %2, %3, %4).

Parametre: %1 = Hata kodu
%2 = Hata kodu
%3 = Hata kodu
%4 = Hata kodu

Açıklama: Haricî sistem bir hata sinyali veriyor.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Bu kanalda NC start blokajı
Alarmda NC stop
Arayüz sinyalleri atanır.

Çözümü: Ayrıntılar için haricî sistemlerin günlük dosyalarına / hata çıktılarına bakın.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

26380 [Kanal %1:] Blok %2: %3 ekseni için hatalı AFIS yapılandırması: Tanıtıcı %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksen
%4 = Hata algılama

Açıklama: Otomatik filtre değişimi (AFIS) aktif, ancak bir eksen için hatalı bir yapılandırma ile.
1: Bu eksen, AFIS ekseni olarak yapılandırılmış, ancak MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE ile etkinleştirilmiş bir darbe filtresi yok. AFIS eksenleri için darbe filtresinin daima etkin olması gerekir.
2: Bu eksen sadece bir filtre zinciri ile yapılandırılmış (örn. MD32402 $MA_AX_JERK_MODE=0x). AFIS eksenlerinde daima iki filtre zincirinin yapılandırılmış olması gerekir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Arayüz sinyalleri atanır.
Interpreter stop

Çözümü: 1: Eksen için darbe filtresini MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE ile etkinleştirin.
2: a: Eksen için iki filtre zincirini MD32402 $MA_AX_JERK_MODE ile parametreleyin
b: Eksen için AFIS'in etkinliğini kaldırın: MD32332 $MA_AFIS_ENABLE = FALSE

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

27008 Eksen %1 SW Sınır anahtarının etkinliği kaldırıldı

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Kullanıcı üst yüzeyinde bir güvenli son konumlar SI devralma testi örn. Kabul testi sihirbazı ile başlatılır. Bu kabul testi için güvenli son konumlara hareket edilmesini sağlamak için tek kanallı SW son şalteri eksen/mil için devre dışı bırakılır

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Tek kanallı SW son şalterinin görüntülenen eksen/mil için devre dışı bırakılması

Çözümü: Kabul testini örn. kabul testi sihirbazı ile kaldırın veya test uygulamasının sonunu bekleyin.
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

27033 MD %2[%3] %1 ekseni parametre ayarı geçerli değil, hata kodu %4

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = MD adı
%3 = MD adına yönelik MD alan endeksi
%4 = Hata kodu, neden için referans (bakınız alarm açıklaması)

Açıklama: Girilen tezgah verileri parametrelemesi hatalı. Ek bir giriş de, tezgah verileri alan indeksidir. Tezgah verisinde bir münferit tezgah verisi söz konusu ise, alan indeksi olarak bir Sıfır girilir. Bu alarm, görüntülenen hata koduna bağlı olarak aşağıdaki bağlantılarda ortaya çıkar:

1: Girilen MD'nin dahili hesaplama formatına dönüştürülmesi bir aşırı yüke neden olur.

2: SGE'ler/SGA'lar için giriş/çıkış atamalarının parametrelenmesi sırasında hata.

3: Aktif kam konumlarından biri, gerçek değer modülo alanının dışında.

4: Bir enkoder sistemi için "Gerçek değer senkronizasyonu 2 Enkoder sistemi" (kayma) fonksiyonu seçildi.

5: "Gerçek değer senkronizasyonu 2 Enkoder sistemi" (kayma) fonksiyonu, mutlak referanslı bir fonksiyon (SE/SN) ile aynı anda seçildi.

6: MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE içinde bir güvenlik fonksiyonu onaylandı, fakat SBH/SG güvenlik fonksiyonları onaylanmadı.

7: Bir eksene özgü SGE/SGA, SPL arabirimine (Segment numarası= 4) parametrelendi ve harici durdurmalar için fonksiyon onayı (MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, Bit 6) eksik.

8: MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE içinde Bit 7 üzerinden kam senkronizasyonu aktifleştirildi, fakat ilgili kam Bit 8...15 üzerinden onaylanmadı.

12: MD36917 $MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST içinde bir Sıfır girildi.

13: MD36918 $MA_SAFE_ENC_RESOL içinde bir Sıfır girildi.

14: Parametrelenen kam modülo alanı MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE, 360 derecenin tamsayılı bir katı değil.

15: Bir eksene özgü SGE/SGA, SPL arabirimine (Segment-Nummer = 4) parametrelendi ve SGE "Harici durdurma A seçim iptali" (MD36977 $MA_SAFE_EXT_STOP_INPUT[0] üzerinden atama) ters parametrelendi (Bit 31 = 1) veya SGE "Harici durdurma A seçim iptali" SPL arabirimine $A_OUTSI parametrelenmedi.

16: MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE değer 4'e (durdurma E) parametrelendi, fakat tüm eksenlerde SI fonksiyon onayları ile (MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE eşit değil 0) harici durdurma E onaylanmadı.

17: MD36907 $MA_SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS içinde geçersiz bir değer parametrelendi veya birden çok eksen için aynı adres atandı.

18: Sürücü parametrelemesine yönelik MD36919 $MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT dahili ön ataması yapılamadı, çünkü izin verilen alanın dışında değer ataması gerekiyordu. Sürücüdeki enkoder parametrelemesi ayarlanmalıdır.

19: MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR virgül sonrası basamaklar ile parametrelendi.

20: MD36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS ve MD36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS içinde girilen değerler karıştı. Üst sınır, alt sınırdan küçük veya eşit.

21: MD30300 $MA_IS_ROT_AX ve MD36902 $MA_SAFE_IS_ROT_AX içinde farklı ayarlar yapıldı.

22: Parametrelenen kam modülo alanı MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE ve MD30330 $MA_MODULO_RANGE içindeki modülo alanı birbirine tamsayılı olarak bölünemiyor.

23: Fren mekaniği testi aktifleştirildi, fakat bu eksen için MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE içindeki güvenli işletim veya MD37950 $MA_SAFE_INFO_ENABLE içindeki sürücüye entegre güvenlik fonksiyonları bağlantısı onaylanmadı. Fren mekaniği testi sadece güvenlik fonksiyonları ile bu eksende mümkündür.

24: MD36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE veya MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION geçersiz bir değere parametrelendi.

25: 27000/F01797 alarmları park etme sırasında gizlenmelidir (MD36965 $MA_SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS!=0). Bu sırada SGA "Eksen güvenli şekilde referanslandı" MD36987 $MA_SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT üzerinden parametrelenmelidir.

26: Adım 7'de planlanan ve MD36906 $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, MD10393 $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS üzerinden adreslenen mantıksal temel adresler örtüşmüyor veya bu sırada adreslenen yiv yanlış uzunluğa sahip.

27: Kam konumu MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n] veya MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] modül sınırına çok yakın parametrelendi.

28: MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE içinde "Güvenli kam" Bit 8...15 altında onaylandı, aynı anda MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE içinde "Güvenli kam izi" fonksiyonu da onaylandı.

29: Eksi kam konumu MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n], MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n] artı kam konumundan büyük. Bu duruma "Güvenli kam izi" fonksiyonu için izin verilmez.

30: Bir kam izi üzerindeki 2 kam arasındaki mesafe (MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] ve MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[m]) çok az. ("Güvenli kam izi" fonksiyonu)

31: Kam uzunluğu, yani artı kam konumu (MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]) ile eksi kam konumu (MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]) arasındaki mesafe çok az.("Güvenli kam izi" fonksiyonu)

32: MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE içinde onaylanan en az 2 kam için MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] içinde aynı değerler girildi. ("Güvenli kam izi" fonksiyonu)

33: MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] içinde parametrelenen değer, MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE içinde onaylanan bir kam için geçersiz. ("Güvenli kam izi" fonksiyonu)

34: Bir kam izine MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] aracılığıyla 15'ten fazla kam atandı. ("Güvenli kam izi" fonksiyonu)

35: Kam modülo fonksiyonu MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE içinde seçildi, fakat "Güvenli kam izi" fonksiyonu için desteklenmiyor.

36: Parametrelenen denetleme taktı MD10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME ile sürücü denetleme kanalında prametrelenen denetleme taktı (p9500) örtüşmüyor.

37: Hız gecikmesi (n<nx, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS içinde) hız sınırının 3/4'ünden (n<nx, MD36946 $MA_SAFE_VELO_X içinde) büyük.

38: Hız gecikmesi (n<nx, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS içinde) küçük veya eşit 0.

39: Hız toleransı (n<nx, MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS içinde) kayma toleransından (MD36949 $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL içinde) küçük.

40: Bir eksene özgü SGE/SGA, SPL arabirimini ilgili opsiyon üzerinden onaylanan kapsamın dışında adresliyor.

41: Toplam enkoder çözünürlüğü (MD36918 $MA_SAFE_ENC_RESOL ve MD36919 $MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT içindeki kaba ve hassas çözünürlüğün kombinasyonu) geçersiz veya desteklenen gerçek değer formatını aşıyor.

42: NC kontrollü fren testi ile sürücü entegreli fren testinin aynı anda onaylanmasına izin verilmiyor.

43: Güvenlik fonksiyonları olan bir eksen için set değeri/gerçek değer kanal atamasında MD30100 $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR içinde hiçbir PROFIdrive sürücüsü parametrelenmedi. SIC/SCC bağlantısı onayı (MD37950 $MA_SAFE_INFO_ENABLE) veya NC kontrollü fren testi onayı (MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE) geri alınmalıdır.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Belirtilen MD kontrol edin ve değiştirin. Kontrol tutarını yeniden hesaplayın. Emniyet fonksiyonlarını yeni çıkartın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

27811 Eksen %1 Parametre hatası: MD %2 [%3] geçersiz

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = MD adı
%3 = MD adına yönelik MD alan endeksi

Açıklama: Görüntülenen makine datasının parametrelendirilmesi hatalıdır.
Bu alarm aşağıdaki durumlarda meydana gelir:
- SIC/SCC telegram numarasının MD13376 $MN_SAFE_INFO_TELEGRAM_TYPE veya p60122 sürücü parametresinde değerlendirilmesi sırasında geçersiz bir SIC/SCC telegram numarası tespit edildi (701'e eşit değil).
- Lojik temel adreslerin MD13374 $MN_SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR'den kontrolü, bu adresli bir slotun mevcut olmadığını veya SIC/SCC telegramının hatalı bir uzunluğa sahip olduğunu ve "SIC/SCC" iletişiminin onaylanamadığını gösterdi.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
PLC ve sürücü arasında döngüsel PROFIsafe iletişiminin önlenmesi.
NCK ve sürücü arasında döngüsel SIC/SCC iletişiminin önlenmesi.

Çözümü: Geçerli SIC/SCC telegram numarasını (701) parametreleyin.
SIC/SCC slotları veya PROFIsafe slotları için geçerli mantıksal temel adreslerle projelendirme veya parametrelendirme uygulayın.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

27812 Eksen %1 ve %2, aynı SIC/SCC adresi %3 ile parametrelendi

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Eksen adı, mil numarası
%3 = Mantıksal temel adres SIC/SCC

Açıklama: Belirtilen eksenlere yönelik olarak bir sürücü ile iletişim için aynı temel adres seçildi. Bu duruma izin verilmez.

Reaksiyon: BAG çalışmaya hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop

Çözümü: Belirtilen iki eksen için sürücü atamasını düzeltin.
MD37954 $MA_SAFE_INFO_MODULE_NR ve MD13374 $MN_SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR üzerinden mantıksal temel adres ataması, belirtilen eksenler için farklı olarak seçilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

27813 F-Logic opsiyonu verilmedi

Açıklama: F lojik MD19500 $ON_SAFE_PLC_LOGIC opsiyonu mevcut değil.
Güvenli işletim modu "SINUMERIK Safety Integrated plus (F-PLC)" MD13370 $MN_SAFE_MODE alanında ayarlanır.

Reaksiyon: NC hazır değil.
Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
PLC ve sürücü arasında döngüsel PROFIsafe iletişiminin önlenmesi.
NCK ve sürücü arasında döngüsel SIC/SCC iletişiminin önlenmesi.

Çözümü: Opsiyon verilerini ve güvenlik işletim türünü dengeleyin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

27830 Eksen %1 Kumanda, sürücüye entegre güvenli fren testi için hazır değil.

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası

Açıklama: Hareket kontrolü, VDI arabirimi aracılığıyla sürücüye entegre "Güvenli fren testi" talebini reddediyor.
Olası nedenler:
- VDI ile fren testi seçildiğinde, interpolatör veya eksen durmadı, bu nedenle "eksen hareket ediyor" veya "tam durdurma" durumu belirlenmedi.
- Yeni bir fren testi talep ediliyor ve kumanda sistemindeki daha önceki fren testi tamamlanmadı.
- Kanalda başka bir eksen hareket ediyor.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Hareket kumandasında sürücüye entegre "güvenli fren testinin" uygulanmasına yönelik koşullar yerine getirildiğinde veya sürücüye entegre "güvenli fren testi" talebi geri alındığında alarm otomatik olarak kaybolur.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

27900 PROFIBUS-DP: SI Arızası eksen %1, kod %2, değer %3, süre %4

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Tahrikin parazait kodu (r9747)
%3 = Tahrikin parazait değeri (r9749)
%4 = Tahrikin parazit süresi (r9748)

Açıklama: Sürücü, aniden %4 daha fazla bilgi %3 ile SI hatası %2 verir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Hata kodu/ hata değeri için bakınız tahrik dokümantasyonu
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

27910 PROFIBUS-DP: SI Arızası eksen %1, kod %2, değer %3, süre %4

Parametre: %1 = Eksen adı, mil numarası
%2 = Tahrikin parazait kodu (r9747)
%3 = Tahrikin parazait değeri (r9749)
%4 = Tahrikin parazit süresi (r9748)
Açıklama: Sürücü, aniden %4 daha fazla bilgi %3 ile SI hatası %2 verir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Alarm Ekranı
Sürücü tarafından rapor edilen bir SI arızası ile parça programının başlaması engellendi.
SI arızası güvenli bir onaylama gerektirir.
Çözümü: Hata kodu/ hata değeri için bakınız tahrik dokümantasyonu
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

29033 [Kanal %1:] Eksen %2 için eksen değişimi olanaklı değil. PLC eksen hareketi henüz tamamlanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Eksen
Açıklama: Bir PLC ekseni henüz son noktasında durmaz ve bir kanala iade edilemez ya da nötr olarak belirlenemez. PLC fonksiyonun kullanımında FC18 bir alarm gündeme gelecektir.
Reaksiyon: Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Alarmda NC stop
Çözümü: Eksen son noktaya erişinceya kadar ya da kalan yol silme işlem hareketinin sonuna kadar bekleyin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

Çevrim alarmları

5

61000 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Takım bilgisi aktif değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: D-Düzeltmesi döngü görüntüleme öncesinde programlanmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61001 **[Kanal %1:] Satır %2: Diş hatvesi yanlış tanımlanmış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Dişli boyutu parametresi ya da artımın bilgisini kontrol edin (birbirlerine zıt)

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61002 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Çalışma türü yanlış tanımlanmış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: VARI parametresini kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61003 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Döngüde ilerme hızı programlanmamış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ön besleme parametresini değiştirin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61004 **[Kanal %1:] Satır %2: Geometrik eksen konfigürasyonu doğru değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61005 [Kanal %1:] Satır %2: 3.Geometrik eksen mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Y ekseni olmadan G18 alanıda döner makine üzerinde kullanımda.
Çözümü: Döngü görüntülemede parametreyi kontrol edin.

61006 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Takım yarı çapı fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Takım yarı çapı işlem için fazla büyüktür.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Daha küçük takım seçin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61007 [Kanal %1:] Satır %2: Takım yarı çapı fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İşlem için takım yarıçapı fazla küçük.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Daha büyük takım seçin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61008 [Kanal %1:] Satır %2: Takım aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Alarm aşağıdaki döngü nedeniyle tetiklenir:
Çözümü: Lütfen takım seçin.

61009 [Kanal %1:] Satır %2: Aktif takım numarası = 0

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Döngü çağrısı öncesinde herhangi bir takım (T) programlanmamıştır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Takımı (T) programlayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61010 [Kanal %1:] Satır %2: Finiş ölçüsü fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Hata nedenleri:
- Tabandaki taşlama miktarı, toplam derinlikten daha fazla.
- Kenardaki taşlama miktarı, büyük veya eşit takım çapı.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kesit ölçüsünü küçültün
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61011 [Kanal %1:] Satır %2: Ölçeklendirilmesine izin verilmemektedir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bu döngüye izin vermeyen ölçü çubuğu faktörü aktiftir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Ölçü çubuğu faktörünü değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61012 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Düzlemde ölçeklendirme farklı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61013 [Kanal %1:] Satır %2: Temel ayarlar değiştirildi, program uygulanamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Temel ayarlar oluşturulan programa uyum sağlamaz.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Temel ayarı kontrol edin ve ger. değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61014 [Kanal %1:] Satır %2: Geri hareket alanı aşılıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: Parametre RTP kontrolü

61015 [Kanal %1:] Satır %2: Kontur tanımlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61016 [Kanal %1:] Satır %2: Döngüler için sistem çercevesi eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: 28082 $MC_MM_SYSTEM_FRAME_MASK makine verisini, Bit 5=1 olarak belirleyin.

61017 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]NCK'da fonksiyon %4 mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61018 [Kanal %1:] Satır %2: NCK %4 ile fonksiyon uygulanamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61019 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Parametre %4 yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Aktarım parametrelerinin yanlış programlandığı durumlarda, alarm 61019 birçok döngüde verilir

Alarm metni yanlış parametrenin adını belirtir.

POCKET3 döngüsü örneği: _MIDA parametresi yanlış tanımlanmış.

Bu durumda anılan parametrenin kontrol edilmesi ve değiştirilmesi gerekir.

Tek tek ondalık basamaklarda çeşitli seçeneklerin kodlandığı parametrelerde, yanlış kodlanmış yer ayrıca belirtilir.

Parametre 61019 (S_MVAR: dec4) hatalı tanımlandı

S_MVAR devretme parametresinin 4. desimal hanesinin değeri (dec4 -> BİNLER-hanesi) hatalı tanımlandı

Reaksiyon: Interpreter stop

Bu kanalda NC start blokajı

Arayüz sinyalleri atanır.

Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili konumu veya parametrenin değerini kontrol edin ve değiştirin.

Bazı çevrimler hakkında özel notlar:

Eğer çevrim CYCLE832'den 61019 hata mesajı geliyorsa:

61019 parametresi S_TOLM: xx yanlış tanımlanmıştır

1. S_TOLM parametresi değer aralığının dışındadır: S_TOLM BİRLER basamağı 0 ile 3 arasında olmalıdır. ONLAR basamağı 0 veya 1 olmalıdır

2. S_TOLM parametresi>3 ve S_OTOL parametresi programlanmamış ve SD55220 $SCS_FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET ayar verisi bit0=0

Yapılacaklar:

S_TOLM parametresini geçerli bir aralıkta (0..13) ayarlayın veya

SD55220 bit0=1 içindeki uyumluluk bitini, CYCLE832 çağrıldığı zaman saha teknolojisi ile ayarlayın (SW 2.6 versiyonuna kadar).

Eğer CUST_832'den bir hata mesajı gelirse:

Üretici çevrimi CUST_832 en yeni çevrim versiyonuna yükseltilmelidir:

Eğer CYCLE9960'dan bir hata mesajı gelirse:

01 MD 11160 : Kinematik zinciri yazma yetkisi yeterli değil

10 VCS_Rotary : Derleme Döngüsü VCS_Rotary tam olarak kurulmamış. GUD değişkeni _E996_ACTIV_STATE mevcut değil

11 VCS_Rotary : Derleme Döngüsü VCS_Rotary tam olarak kurulmamış. $MC_E996_FILE_LOCATION değişkeni eksik

12 VCS_Rotary MD62738 : $MC_E996_FILE_LOCATION yanlış parametrelendirilmiş

13 VCS_Rotary file : Çok fazla E996m_ dosyası. Sayı _E996m_10 ile sınırlıdır

14 VCS_Rotary MD62736 : Telafi limiti aşıldı

15 VCS_Rotary MODULO : RA bir modulo eksenidir. Ölçüm aralığı $MA_MODULO_RANGE_START'ı içerir, $MA_MODULO_RANGE_START'ın bir ölçüm konumu olması gerekir

16 VCS_Rotary MODULO : RA bir modulo eksenidir. Ölçüm aralığı $MA_MODULO_RANGE_START içerir, ölçüm noktaları arasındaki açının $MA_MODULO_RANGE'in bir böleni olması gerekir

20 $NT_CNTRL bit7 : Referans başlığı için vektör zincirinin açık olması gerekir -> $NT_CNTRL bit7=0

21 $SCS_MEA_KIN_MODE[0] DEC2=0: Referans kafası için vektör zincirinin açık olması gerekir.

24 REF HEAD TRAFOTYP : Sadece döner kafalı veya karma kinematikli referans kafası

25 REF HEAD S_KNUM? : S_KNUM = 9000 parametresi, aktif sıfır noktası kaymasına karşılık gelir
S_KNUM=xx 1(G54) ... 99(G599)

26 REF HEAD : Hiçbir kafa referans kafası olarak ölçülmedi _OVR[105]=0 _OVR[105]=Trafo numarası

27 REF Workoffset : _OVR[104] -> Referans kafasının ölçüldüğü sıfır noktası kayması güncel olanla eşleşmiyor

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61020 [Kanal %1:] Satır %2: Aktif TRANSMIT/TRACYL ile işlem mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61021 [Kanal %1:] Satır %2: Parametre %4 değeri fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ölçüm çevrimleri için:
- Ölçüm çevrimi ekranında veta ölçüm çevrimi arayüzünde görüntülenen parametreleri düzeltin.
- CYCLE63 ve trokoidal tornalama için:
- CMAX temas açısı kaba işlem sırasında 80° değerinde veya daha küçük olmalıdır

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61022 [Kanal %1:] Satır %2: Parametre %4 değeri fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - CYCLE63 ve trokoidal tornalama için:
- CMIN temas açısı kaba işlem sırasında 10° değerinden büyük olmalıdır

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61023 [Kanal %1:] Satır %2: Parametre %4 sıfıra denk olmamalıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61024 [Kanal %1:] Satır %2: Parametre %4 değeri kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Eğer CYCLE9960 üzerinden bir hata mesajı gelirse:
Başlangıç / Bitiş RA1: Ayarlanan ölçüm aralığı, döner eksen 1'in pozisyon değiştirme aralığı (36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS makine verisi) ile uyumlu değil.
Başlangıç / Bitiş RA2: Ayarlanan ölçüm aralığı, döner eksen 2'nin pozisyon değiştirme aralığı (36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS makine verisi) ile uyumlu değil.
Ölçüm aralığı her zaman baştan sona saat yönünde izlenir
Örnek: Başlangıç=0° Bitiş=-45° Eksenin hareket aralığı -90°..90° => Hata, çünkü ölçüm aralığı 0° ile 315° arasında yorumlanır, -45° ile 0° arasında değil
Hata bildirimi bir taşlama makinesinin kinematiği ölçülürken görüntülenir:
1. Ölçüm: Başlangıç konumu: "Beta" = 0°, "Beta" <> 0° hata bildirimine yol açar
2. ve 3. ölçümler için "Beta"nın pozitif veya negatif dönüş yönünde döndürülmeye devam edilmesi gereklidir. Dönüş yönünün değiştirilmesi hata mesajına yol açar.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61025 [Kanal %1:] Satır %2: Takım tutucu düzeni kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61026 [Kanal %1:] Satır %2: NC fonksiyonlu döngüler %4 uygulanamıyor!

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61027 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Alt program %4 mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -CYCLE62 görüntüsü kontrolü
-CYCLE62-Görüntüleme sırasında belirtilen alt programların program listesinde mevcut olup olmadığını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61028 **[Kanal %1:] Set %2: Kontur adı %4 fazla karaktere sahip**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kontur çağrısıyla bağlantılı hata mesajı:
- Daha kısa kontur adı kullanın
Kontur tornalama ile ilgili hata mesajı:
- Bitmiş parça konturu veya ham parça konturu yollarının (ham parça konturunda) veya güncellenmiş ham parça konturu (artık işleme durumunda) yollarının dizilim uzunlukları çok fazla
-Daha kısa dizin veya kontur adı kullanın
Kontur frezeleme ile bağlantılı hata mesajı:
-Cep / ham parça konturu veya ada konturları yollarının dizilim uzunlukları çok fazla
-Daha kısa dizin veya kontur adı kullanın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61029 **%[[Kanal %1:] Set %2: %]Program adı %4 çok uzun**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -daha kısa program adı kullanın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61030 **[Kanal %1:] Blok %2: Yola izin verilmemiştir: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61031 **[Kanal %1:] Blok %2: Yol bulunamamıştır: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61032 [Kanal %1:] Blok %2: Dosya bulunamamıştır: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61033 [Kanal %1:] Blok %2: Yanlış dosya tipi: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61034 [Kanal %1:] Blok %2: Dosya dolu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61035 [Kanal %1:] Blok %2: Dosya kullanımda: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61036 [Kanal %1:] Blok %2: NC-Bellek sınırına erişildi: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61037 [Kanal %1:] Blok %2: Dosyaya erişim yetkisi yok: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61038 [Kanal %1:] Blok %2: Diğer dosya hatası: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61039 [Kanal %1:] Blok %2: Satır mevcut değil: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61040 [Kanal %1:] Blok %2: Satır sonuç değişkeninden uzun: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61041 [Kanal %1:] Blok %2: Satır alanı fazla büyük: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61042 [Kanal %1:] Blok %2: Program adı %4 izin verilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Çok kanallı sistemlerde döngülerinin kullanımında ana program adı _Cxx (xx rakam için yer alır) sonlanamaz.
Ana program adını değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61043 [Kanal %1:] Blok %2: Koordinat hesaplamasında hata (%4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: 1: Tip belirlenmemiş
2: Takım tespitinde hata
3: Ölçüm noktası 1 mevcut değil
4: Ölçüm noktası 2 mevcut değil
5: Ölçüm noktası 3 mevcut değil
6: Ölçüm noktası 4 mevcut değil
7: Referans noktası mevcut değil
8: Hareket yönü yok
9: Ölçüm noktaları denk değil
10: Alfa yanlıştır
11: Pi yanlıştır
12: Yanlış hareket yönü
13: Doğrular kesişmiyor
14: Düzlemler mevcut değil
15: Frame yok veya yanlış işaretli
16: Yeterli bellek mevcut değil
17: Dahili hata

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61044 %[[Kanal %1:] Set %2: %]Veri adında izin verilmeyen karakter: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Veri adındaki geçersiz karakteri silin
İzin verilen karakterler şöyledir: harfler, rakamlar, alt çizgi, dosya yolları için taksim işareti

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61045 [Kanal %1:] Set %2: Görev listesi bulunamadı: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Belirtilen iş listesi bulunamadı.
İş listesinin adını ve içeriğini kontrol edin.
İş listesi, parça programıyla aynı parçada bulunmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61046 [Kanal %1:] Set %2: Parça programı iş listesinde bulunamadı: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parça program (Ana program), ait olduğu kanalın belirtilen iş listesinde bulunamadı.
İş listesinin adını ve içeriğini kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61047 [Kanal %1:] Set %2: Etiket adı %4 çok uzun

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -daha kısa etiket adı seçin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61048 **[Kanal %1:] Set %2: Çoklu kanal verileri iş listesinde bulunamadı: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Çoklu kanal verileri iş listesinde bulunamadı.
İş listesini düzeltin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61049 **[Kanal %1:] Set %2: 1'inci iş mili programlanmadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ekrandaki 1. iş mili programlanmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61050 **[Kanal %1:] Set %2: İş mili iki kez programlandı.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Aynı iş mili iki kez programlandı

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: 2. iş milini boş bırakın veya diğer iş milini programlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61051 **%[[Kanal %1:] Set %2: %]Program isimleri iki kez verildi**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İki kez aynı program adı verilmiş.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: CYCLE952 döngüsü kullanıldığında ana programın adı PRG ile aynı olmamalıdır veya güncellenmiş ham parça konturunun (CONR) adıyla.
CYCLE63, CYCLE64'ün kullanımı sırasında ana programın adıyla, oluşturulacak olan programın (PRG) adı aynı olmamalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61052 **[Kanal %1:] Satz %2: Ana iş miline ait azami devir sayısı girilmedi.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ana iş miline ait azami devir sayısı girilmedi.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Devir sayısı sınırını program başlığında veya ayarlar kısmında girin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61053 [Kanal %1:] Satz %2: Karşı iş miline ait azami devir sayısı girilmedi.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Karşı iş miline ait azami devir sayısı girilmedi.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Devir sayısı sınırını program başlığında veya ayarlar kısmında girin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61054 [Kanal %1:] Set %2: Farklı iş listelerine ait programlar başlatıldı: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Aynı anda farklı iş listelerindeki programlar başlatıldı.
Buna izin verilemez. Tüm programlar aynı iş listesine atanmış olmalıdır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: İstenilen iş listesini yeniden seçin ve programları tekrar başlatın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61055 [Kanal %1:] Blok %2: Magazin yeri numarası fazla küçük: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Fazla küçük bir magazin yeri numarası girilmiş.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61056 [Kanal %1:] Blok %2: Magazin yeri numarası fazla büyük: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Fazla büyük bir magazin yeri numarası girilmiş.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61057 [Kanal %1:] Blok %2: Magazin yeri numarası bir sayı değil: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Magazin yeri numarası bir tam sayı olmalıdır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61058 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fonksiyon %4 onaylanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirtilen fonksiyon serbest bırakılmamış.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - CYCLE952: Balans kesme fonksiyonunun, makine verileri 52218 $MCS_FUNCTION_MASK_TURN, Bit6 üzerinden onaylanması gerekir.
- CYCLE953: SFT fonksiyonu için opsiyonun makine verileri 19620 $ON_TECHNO_CYCLES_MASK, Bit1 üzerinden onaylanması gerekir.
- SMTE: İlgili SMTE genişletmesi için opsiyonun makine verileri 19620 $ON_TECHNO_CYCLES_MASK üzerinden onaylanması gerekir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61059 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Takım ön seçimi başarısız

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: -

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61060 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fonksiyon takım yönetimi gerektirir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: -

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61061 %[[Kanal %1:] Blok %2: %] Düzlemde ve derinlikte oran farklıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61062 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Pozisyon ekseni %4 yanlış programlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Son programlanan eksen pozisyonunu kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61063 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]magazin yerindeki takım %4 çoklu takım değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir Magazin yeri ve bir çoklu takım yeri progamlandı. Magazin uz4erinde çoklu takım bulunmuyor.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sadece magazin yerini progamlayın (çoklu takım yeri olmadan).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61064 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Geçersiz çoklu takım yeri: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Çoklu takımda mevcut olmayan bir çoklu takımyeri programlandı.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Geçerli bir çoklu takım yeri programlayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61065 [Kanal %1:] Grup %2: İş listesinde belirtilen bir kanal mevcut değil: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İş listesinde mevcut olmayan bir kanal belirtildi.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: İş listesini düzeltin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61066 %[[Kanal %1:] Grup %2: %]Çevrim %4 G70 veya G71 G kodunu gerektirmektedir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Çevrim, G70 veya G71 G kodunu gerektirmektedir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: G70 veya G71'i programlayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61067 [Kanal %1:] Blok %2: iş mili spindle modunda: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Döner transformasyon aktivasyonu için takım iş mili eksen çalışmasında olmalıdır. Ancak iş mili çalışmasında yer alır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Döner transformasyon görüntülemede takım iş milii eksen çalışmasına getirilir (SPOS veya M70 ile).
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61068 [Kanal %1:] Blok %2: Çevim G-Kodu gerektirir: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Çevrim çağrıldığında yanlış G-Kodu aktiftir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Çevrimi etkinleştirmeden önce girilen G-kodu. Gerektiğinde birden fazla G-Kodu seçimi ayarlanır.
Örnek: Çevim G-Kodu gerektirir: G70/G71
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61069 [Kanal %1:] Blok %2: Eksen referanslandırılmadı %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Çevimde referanslandırılan eksen gereklidir, ancak referanslandırılan eksen algılanmadı.
Mümkünse eksen tanımlayıcı alarm metninde belirtilir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Eksen Çevim görüntülemede referanslandırıldı.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61070 [Kanal %1:] Blok %2: "Mil" seçimi için hatalı takım tipi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: "Mil" seçimi için takımın açısı dar olmalıdır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: "Uç" seçimini kullanın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61071 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]EES için seçenek eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: EES olmadan EXTCALL üzerinden bir parça programı çağrıldığında, kontur sadece "Kontur adı" veya "Etiketler" ile çağrılabilir.
Bu, "Alt program" veya "Alt programdaki etiketler" yoluyla kontur çağrılarının sadece EES aktif olduğunda mümkün olduğu anlamına gelir.
CYCLE996'dan hata mesajı:
Veri kaydı sadece EES seçeneği ayarlanmışsa harici bellekte saklanabilir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Kontur çağrısını "Kontur adı" veya "Etiketler" üzerinden programlayın
- CYCLE996'dan hata mesajı:
Seçeneği ayarlayın veya programı harici bellekten başlatmayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61072 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Akıllı yük ayarlama fonksiyonunu açarken hata kodu %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Makinenin yüklenmesine uyum sağlamak için bir uyarlama tablosu açılırken bir hata ortaya çıktı (sözel komut CADAPTON).
CYCLE782'den hata mesajı
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Hata kodu:
1 : parametrelendirilmiş geçerli bir uyarlama tablosu yok -> uyarlama tablolarının devreye alınmasının kontrol edilmesi gerekli
2 : Eksen adı parametresi geçersiz -> ekseni kontrol edin
3 : Girdi değişkeni parametresi geçersiz -> değeri kontrol edin
5 : Girdi değeri parametresi geçersiz -> değeri kontrol edin
99: Dahilî hata

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61073 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Akıllı yük ayarlama fonksiyonunu açarken %4 hata kodu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Makinenin yüklenmesine uyum sağlamak için bir uyarlama tablosu açılırken bir hata ortaya çıktı (sözel komut CADAPTON).
CYCLE782'den hata mesajı

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hata kodu:
1 : parametrelendirilmiş geçerli bir uyarlama tablosu yok -> uyarlama tablolarının devreye alınmasının kontrol edilmesi gerekli
2 : Eksen adı parametresi geçersiz -> ekseni kontrol edin
3 : Girdi değişkeni parametresi geçersiz -> değeri kontrol edin
5 : Girdi değeri parametresi geçersiz -> değeri kontrol edin
99: Dahilî hata

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61074 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Spline oluşumu için çapraz blok sayısı çok düşük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Spline oluşumu için çapraz blok sayısı çok düşük.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Program bölümünü ve dolayısıyla çapraz blok sayısını artırın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61075 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Döngü %4 işleme kanalında çalışmıyor.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirtilen döngü işleme kanalında çalışmıyor.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Programı, parça işleme kanalındaki çağırma döngüsüyle yürütün.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61076 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Döngü %4 enterpolasyonlu döndürmeyi desteklemiyor.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirtilen döngü, enterpolasyonlu döndürmeyi desteklemiyor.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Enterpolasyonlu döndürmeyi kapat
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61077 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Program, bir işleme kanalında çalışmıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Program sadece bir parça işleme kanalında yürütülebilir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Programı bir parça işleme kanalında yürütün.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61098 [Kanal %1:] Grup %2: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bu alarm farklı amaçlar için kullanılır.
Lütfen alarm metnni dikkate alın.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Alarm metnine bağlı
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61099 [Kanal %1:] Satır %2: Dahili döngü hatası (%4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61100 %[[Kanal %1:] Grup %2: %]Döndürülen düz yüzey hesaplanamıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Seçilen dönüş açısı alfa0 ve X1/Y1 için abs/ink bilgisi ile düzlem yüzeyi hesaplanamaz.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: X1/Y1 köşe noktasının farklı şekilde belirtilmesi gerekir, örn. sadece artımlı değerlerle.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61101 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Referans noktası yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Derinlik artışlı olarak belirtilirken, ya referans noktası (referans düzlemi) ve çekilme düzlemi için farklı değerler seçilmeli ya da derinlik için mutlak bir değer belirtilmelidir.
"Manuel makine" alanında işleme yaparken, aşağıdaki ayar datası kontrol edilmeli ve işlemeye uygun olacak şekilde ayarlanmalıdır.
SD 55260 $SCS_MAJOG_SAFETY_CLEARANCE (değer sıfırdan büyüktür)
SD 55261 $SCS_MAJOG_RELEASE_PLANE

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61102 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Spindle yönü programlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: SDIR parametresi (ya da SDR CYCLE840) programlanmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61103 [Kanal %1:] Satır %2: Deliklerin sayısı sıfır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Parametre NUM kontrolü

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61104 [Kanal %1:] Satır %2: Kanalların kontur hasarı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Freze görünümünün parametrelerde hatalı parametrelendirilmesi, girintilerin/ uzun deliklerin konumunu daire üzerinde ve yapılarında belirleyen.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61105 [Kanal %1:] Satır %2: Freze yarıçapı fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kullanılan keskinin çapı yapılması istenen figür için çok büyük.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Ya daha küçük bir yarıçapa sahip bir takım kullanılmalıdır veya kontur değiştirilmelidir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61106 [Kanal %1:] Satır %2: Daire öğelerinin sayısı ya da mesafesi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: NUM veya INDA için hatalı parametrelendirme, tam daire içinde yuvarlak öğelerin düzenlenmesi mümkün değildir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parametrelendirmeyi kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61107 [Kanal %1:] Satır %2: İlk delme derinliği yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Delme derinliğini değiştirin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61108 [Kanal %1:] Satır %2: Parametre yarı çapı ve dalma derinliği için izin verilmeyen değerler

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Derinlik konumu için Helix yolunu belirlemede yarı çap parametresi (_RAD1) ve dalma derinliği (_DP1) yanlış belirtilmiştir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parametreyi değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61109 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Frezeleme yönü parametresi yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Freze yönü parametre değeri (_CDIR) yanlış belirtilmiştir.
Çözümü: - Freze yönünü değiştirin.
- Bir cep işlemesinde (CYCLE63) seçilen freze yönü merkezleme/ön delme freze yönü ile denk olmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61110 [Kanal %1:] Blok %2: Tabanda finişe bırakılan pay takımın paso miktarından fazladır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Temelde kesit ölçüsü maksimum derinlik konumundan daha büyük belirtilmiş.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Ya kesit ölçüsünü küçültün veya derinlik düzenini büyültün.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61111 [Kanal %1:] Blok %2: Ayarlanan yana kayma mesafesi takımçapından büyüktür

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Programlanan düzen genişliği aktif takımın çapından daha büyüktür.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Düzen genişliği küçültülmelidir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61112 [Kanal %1:] Satır %2: Takım yarıçapı negatif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Etkin aletin çapı negatifdir ve buna izin verilmez.
Çözümü: Takım yarıçapını değiştirin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61113 [Kanal %1:] Satır %2: Kenar yarıçapı parametresi fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Köşe yarı çapı parametresi (_CRAD) fazla büyük belirtilmiştir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Köşe yarı çapını küçültün
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61114 [Kanal %1:] Satır %2: İşlem yönü G41/G42 yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Freze yarı çap düzeltmesinin işlem yönü G41/G42 yanlış seçilmiştir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: İşlem yönünü değiştirin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61115 [Kanal %1:] Satır %2: Yukarı veya aşağı hareket modu (Düz / daire / düzlem / alan) yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Kontura yönelik kalkış ve iniş modu yanlış tanımlanmış.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: _AS1 ya da _AS2 parametresini kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61116 [Kanal %1:] Satır %2: Yaklaşma veya uzaklaşma yolu = 0

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Kalkış ya da iniş yolu sıfır ile belirtilmiştir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: _LP1 ya da _LP2 parametresini kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61117 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Aktif takım yarıçapı sıfırdan küçük veya sıfıra eşittir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Aktif takım yarı çapı negatif veya sıfırdır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Yarıçapı değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61118 [Kanal %1:] Satır %2: Uzunluk veya genişlik = 0

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: freze yüzeyinin uzunluğu veya genişliğine izin verilmemektedir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: _LENG ve _WID parametrelerini kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61119 [Kanal %1:] Satır %2: Anma veya çekirdek çap yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Set ve ana çaplar yanlış programlanmıştır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Dişli geometrisini kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61120 [Kanal %1:] Satır %2: iç/dış diş tipi tanımlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Dişli tipi (iç/dış) tanımlanmadı.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: İç, dış dişli tipi girilmelidir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61121 [Kanal %1:] Satır %2: Kesici uç başına diş sayısı eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bıçak başına dişlerin sayısı için bir değer girilmedi.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Aktif takım için dişleri/bıçakların sayısını takım listesine girin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61122 [Kanal %1:] Satır %2: Düzlemde emniyet mesafesi yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Emniyet mesafesi neagtif veya sıfırdır. Buna izin verilmemektedir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Emniyet mesafesini tanımlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61123 [Kanal %1:] Satır %2: CYCLE72 simüle edilemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61124 [Kanal %1:] Satır %2: Ayar genişliği programlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Takım olmadan aktif simülasyonda daima ayar genişliği _MIDA için bir değer programlanmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61125 [Kanal %1:] Satır %2: Teknoloji seçimi parametresi yanlış tanımlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Teknoloji seçimi (_TECHNO) parametresini kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61126 [Kanal %1:] Satır %2: Diş boyu fazla kısa

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Küçük spindle devri programlayın veya referans noktasını (Referans alanı) yükseltin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61127 [Kanal %1:] Satır %2: Diş delme ekseninin aktarım oranı yanlış tanımlandı (Makine verileri)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Delme ekseninin ilgili dişli kademesindeki makine datalarını 31050 ve 31060 kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61128 **[Kanal %1:] Satır %2: Salınımlı ya da Heliks dalma da Dalma açısı = 0**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parametre _STA2 kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61129 **[Kanal %1:] Satır %2: Kontur frezeleme de dikey yaklaşma ve uzaklaşma harekete sadece G40 ile izin verilir.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61130 **[Kanal %1:] Satır %2: Paralel eksen pozisyonları denkleştirilemez. Parça referansı yok.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61131 **[Kanal %1:] Satır %2: Parametre _GEO yanlış, _GEO=%4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61132 **[Kanal %1:] Satır %2: Paralel eksen parametresi eksik, Parametre ABS/INK paralel eksen parametre değerleri kontrolü**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61133 [Kanal %1:] Satır %2: 3. paralel eksen parametresi yanlış, Eksen adı veya GUD _SCW_N[] kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61134 [Kanal %1:] Satır %2: Döner eksen parametresi yanlış, ABS/INK döner eksen parametre değeri kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61135 [Kanal %1:] Satır %2: Hedef pozisyona hareket için parametre sıralaması yanlış: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61136 [Kanal %1:] Satır %2: GUD _SCW_N[] alanında 3.geometri ekseni kararlaştırılmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61137 [Kanal %1:] Satır %2: Paralel eksen ve döner eksen çevrimleri takım referansı $P_WPFRAME nedeniyle hariç kalmaktadır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61138 [Kanal %1:] Satır %2: Çevrimde takım denetim parametresi %4 yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61139 [Kanal %1:] Satır %2: Çevrimde takım denetim fonksiyonu hatalı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61140 [Kanal %1:] Blok %2: Ana işmili doğru şekilde yerleştirilmiş değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61141 [Kanal %1:] Blok %2: Ana işmilinin C-ekseni doğru şekilde yerleştirilmiş değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61142 [Kanal %1:] Blok %2: Karşı işmili doğru şekilde yerleştirilmiş değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61143 [Kanal %1:] Blok %2: Karşı işmilinin C-ekseni doğru şekilde yerleştirilmiş değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61144 [Kanal %1:] Blok %2: Takım işmili doğru şekilde yerleştirilmiş değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61145 [Kanal %1:] Blok %2: Karşı işmilinin linneer ekseni doğru şekilde yerleştirilmiş değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61146 [Kanal %1:] Blok %2: B-ekseni doğru şekilde yerleştirilmiş değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61147 [Kanal %1:] Blok %2: Transformasyon etkin değil: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Belirtilen transformasyon etkin değil.
Transformasyon veri bloğunu, onu kullanmadan önce etkin duruma geitrmelisiniz.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61148 [Kanal %1:] Blok %2: Döner eksen hareketi aktif torna takımı ile mümkün değildir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Döner eksen hareketi torna takımı aktifken mümkün değildir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Döner eksen hareket ettirmeden önce freze takımını yükleyin.
Alarm SD 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK ile dudurulabilir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61149 [Kanal %1:] Blok %2: Freze takımının konumlanması aktif torna takımla mümkün değil.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Freze takımının konumlanması aktif torna takımıyla mümkün değil.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Konumlamayı başlatmadan önce freze takımını aktif edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61150 [Kanal %1:] Satır %2: Takım düzenleme mümkün değil - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:

Çözümü: Hata kodu:
A: Sadece yeni bir döner eksen düzlemine izin verilir, bakınız parametre _ST
B: Açısal aralık >= 360 -> B ekseninin açısal aralığı >= 360 derece
C: V1 döner eksen vektörü eşit değildir 0 1 0 -> V1 döner ekseninin Y çevresinde dönmesi gerekir
Bakınız salınım CYCLE800 ayarları
D: V2 döner eksen vektörü -> V2 döner eksen vektörünün X (1 0 0) veya Z (0 0 1) çevresinde dönmesi gerekir
Bakınız salınım CYCLE800 ayarları
E: WCS ROT Y > 90 -> İşin (WCS) Y çevresinde aktif dönüşü >90 derece. -90 ile +90 arasına izin verilir
F: Eğer Y geometri ekseni bulunmuyorsa -> SD55221 Bit 5 = 1 olarak ayarlayın
G: Başlangıç ayarları tanımı ($TC_CARR37] YÜZBİNLER basamağı -Z veya -X) -> SD55221 bit 5 = 1 olarak ayarlayın
Bakınız salınım CYCLE800 ayarları
H: Takımı hizalayın, ancak aktif düzlem G18 olmamalıdır
I: 1. dönüş teknolojisi (MD52200=1) ve Y ekseni bulunmuyor -> ayna düzenine izin verilmez
J: 1. dönüş teknolojisi (MD52200=1) ve Y ekseni bulunuyor -> Y çevresinde dönüş mümkün değildir
J: Taşlama teknolojisi (MD52200=3) ve takım hizalama -> SD55221 bit 5=1 olarak ayarlayın
L: Taşlama teknolojisi (MD52200=3) ve takım hizalama -> MD20186 = 1 olarak ayarlayın

61151 [Kanal %1:] Satır %2: Takımın yerleşimi mümkün değil - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Hata nedenleri:
1. Hata kodu = A -> sadece döner eksen düzlemine izin verilir, bakınız parametre _ST

61152 [Kanal %1:] Blok %2: B-Eksen kinematiği (Dönüş teknolojisi) devrealma salınımlarında yok veya yanlış düzenlenmiş - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Hata nedenleri:
1. Hata kodu = A123 -> ShopTurn altındaki B ekseni, otomatik bir döner eksen değil (123, parametre _TCBA'ya karşılık gelir)
2. Hata kodu = B123 -> B ekseni IBN döndürme (Kinematik) içinde aktifleştirilmedi
(123, $TC_CARR37[n]'ye karşılık gelir, n ... Döndürme verileri bloğu numarası)

61153 [Kanal %1:] Satır %2: Sallanma modu 'Döner eksen direkt' mümkün değil - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Hata kodu:
A: Hiçbir takım veya hiçbir kesici kenar (örn. D1) aktif değil
B: Döndürme "Hayır" ve Döndürme "Doğrudan", Döndürme düzlemi "Ek" mümkün değil
C: Döner eksen 1 giriş değeri, Hirth dişli sistemi ızgarasında değil
D: Döner eksen 2 giriş değeri, Hirth dişli sistemi ızgarasında değil
E: Döndürme "Doğrudan" otomatikte programlandı, fakat IBN Döndürme altında ayarlanmadı ($TC_CARR37 BİRLER basamağı < =2)
F ROT ? G5..: Ayarlanabilir NPV (örn. G54) içinde rotasyon aktif, izin verilmiyor
F ROT ? SETFRAME: Temel referansta döndürme aktif, izin verilmiyor
F ROT ? CHBFRAME: Temelde döndürme aktif, izin verilmiyor
G WPFRAME ?: Ek döndürme moduna ve iş parçası referansındaki dönüştürmelere (WPFRAME) izin verilmiyor
H: X0,Y0 veya Z0 eşit değil 0 Ek döndürme moduna ve döndürme öncesi dönüştürmelere izin verilmiyor
bkz. Parametre S_ST 1. ondalık basamak
I: Torna tezgahı ve temel konum -X veya -Z, G18 içinde mümkün değil
J: Torna tezgahı ve temel konum -X veya -Z ve karşı iş mili Z etrafına yansıtıldı
K: Torna tezgahı ve temel konum -Z ve G19 mümkün değil
Temel konum için bkz. Döndürme işletime alımı CYCLE800

Hata kodu F,G ve H için bilgi:
WKS, Doğrudan döndürme ve Ek döndürme düzlemi programlamasından önce döndürülür ve kaydırılırsa, hata kodu F, G veya H ile alarm 61153 bildirimi yapılır, bu sayede çerçeve işlemlerin ve doğrudan tezgah konumlarının izin verilmeyen şekilde karışması önlenmiş olur.
İşleme programı alternatif olarak Eksen temelinde döndürme ve Yeni veya ek döndürme düzlemi, veya Döndürme ve döndürme düzlemi ile yeniden programlanabilir.

61154 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Son delme derinliği yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Uc derinliğinin girişi sadece mutlak veya minimal olarak mümkündür

61155 [Kanal %1:] Satır %2: Düzlem ayarı için birim yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Seviye ayarı birimi sadece mm veya % olarak alet çapıyla mümkündür

61156 [Kanal %1:] Satır %2: Derinlik hesabı yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Derinlik hesaplaması sadece SDIS ile veya SDIS olmadan mümkündür

61157 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Referans noktası yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: - Ekran biçiminde, sadece giriş -X'de, orta veya +X'de referans noktasını kontrol edin
- JOG'da dalma ekseni uzunluğunun kalibrasyonu sırasında, bu alarmın görüntülenmesinin iki nedeni olabilir:
  1. Referans parçanın değeri parametrelendirme ekran biçiminde hatalu programlanmış olabilir.
  2. Dalma eksenindeki parça probunun uzunluğu takım datasına hatalı kaydedilmiş olabilir.

61158 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Çalışma düzlemi yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: İşleme düzlemi (G17, G18 veya G19), _DMODE parametresi ile bağlantılı olarak kontrol edilmelidir.

61159 [Kanal %1:] Blok %2: Döngü görüntülemede işlem alanı pozisyon örneğindekinden farklı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Döngü görüntülemede işlem alanını pozisyon örneğindeki işlem alanına adapte edin.

61160 [Kanal %1:] Satır %2: Artık malzeme kalıyor, düzlem ayarı azalır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Seviye ayarı veya yiv genişliğini düşürün veya daha büyük çaplı bir keski kullanın

61161 [Kanal %1:] Blok %2: Merkezleme veya Takım parametresi çapı (Çap, uç açısı) yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: - Aktif takımın uç açısı ile merkezlemesinin çapı mümkün değil
- Girilen takım çapı, takımın takım çapı veya uç açısı yanlış
- Takımın çapı takım çapına merkezleme uygulanması gerekiyorsa girilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61162 [Kanal %1:] Satır %2: Takım çapı ya da uç açısı yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: - Takım parametrelerinin çapı veya uç açısı 0'dan büyük olmalıdır
- Uç açısı 180° altında olmalıdır

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61163 [Kanal %1:] Satır %2: Yüzeyde uygulama genişliği çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: -

61164 [Kanal %1:] Blok %2: Transformasyon tipi yanlış: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:
Çözümü: Transformasyon tipi yanlış, Transformasyon düzenini düzeltin.

61165 [Kanal %1:] Blok %2: Transformasyon yanlış ayarlandı: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Çözümü: Transformasyon yanlış ayarlandı. Transformasyon düzenini düzeltin.

61166 [Kanal %1:] Blok %2: Makine datasını kontrol edin: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Çözümü: Makine datası kontrol edilmelidir. Makine datasının ayarını adapte edin.

61167 [Kanal %1:] Blok %2: Dönüşüm ayarlanmamış veya aktif değil: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Çözümü: Belirtilen dönüşüm ayarlanmamış veya aktif değil. Dönüşümü ayarlayın veya aktif edin.

61168 [Kanal %1:] Blok %2: Yanlış işlem alanı: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Çözümü: İşlem alanı yanlıştır. Doğru işlem alanını programlayın.

61169 [Kanal %1:] Blok %2: İşmili yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Yanlış işmili programlandı.
Çözümü: İşmili seçimini değiştirin

61170 [Kanal %1:] Blok %2: Yanlış blok alanı (%4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Geçersiz blok alanı kullanıldı
Çözümü: Geçerli bir blok alanı kullanın.
Blok alanları sadece artan sıralamada kullanılabilir.

61171 [Kanal %1:] Blok %2: Blok alanı çift kullanıldı (%4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İki kez aynı blok alanı kullanıldı
Çözümü: Blok alanlarını sadece artan sıralamada ayırın.

61172 [Kanal %1:] Satır %2: İş mili bloklarının iç içe geçmesine izin verilmez

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Birkaç iç içe geçmiş blokta iş milleri kullandınız.

Çözümü: İç içe geçmiş bloklarda sadece bir blok düzleminde bir iş mili kullanın.

61173 [Kanal %1:] Blok %2: Girş ek kodu sadece işmili ile mümkündür

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Giriş ek kodu sadece işmilli bir blokta kullanılabilir..

Çözümü: İşmili ile bir blok kullanınız.

61174 [Kanal %1:] Blok %2: Freze takımının hizalanması aktif torna takımla mümkün değill.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Freze takımının hizalanması aktif torna takımla mümkün değil.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hizalamayı başlatmadan önce freze takımını aktif edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61175 [Kanal %1:] Satır %2: Açılma açısı fazla küçük programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Gravür döngüsünde metnin açılma açısı (_DF) fazla küçüktür. Bu nedenle gravür metni belirtilen açıya uymamaktadır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Büyük açılma açısının girilmesi

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61176 [Kanal %1:] Satır %2: Metin boyutu fazla küçük programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Gravür döngüsünde metin boyu (_DF) fazla küçüktür. Bu nedenle gravür metni belirtilen metin boyutundan daha uzundur.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Büyük metin boyutunu girin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61177 [Kanal %1:] Satır %2: Polar metin boyutu 360 dereceden büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Gravur döngüsünde polar metin boyu 360 derece üzerinde olmamalıdır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Daha küçük metin boyunu girin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61178 [Kanal %1:] Satır %2: Kod sayfası mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Belirtilen kod sayfası döngü tarafından desteklenmemektedir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kod sayfasını 1252 kullanın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61179 [Kanal %1:] Satır %2: İşaret mevcut değil, No.: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%4 = Karakter numarası
Açıklama: Gravur metninde belirtilen işaret frezelenemez.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Başka bir karakter girin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61180 [Kanal %1:] Satır %2: Salınım veri grubuna ad atanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Birden fazla salınım başlığı mevcut olmasına rağmen belirgin bir ad girilmemiştir.
Çözümü: Makine verisi 18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER >1 olması halinde, salınım data bloku için benzersiz adın ($TC_CARR34[n]) verilmiş olması gerekir.

61181 [Kanal %1:] Blok %2: NCK Yazılım versiyonu döner eksen fonksiyonu için yetersiz.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Güncel NCK yazılım versiyonu ile döner eksen çevrimleri mümkün değildir.
Çözümü: NCK yazılım versiyonunu en az NCK 75.00 seviyesine yükseltin.

61182 [Kanal %1:] Blok %2: Döner eksen data bloğu adı bilinmiyor: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Belirtilen döner eksen veri grubunun adı bilinmiyor.
Çözümü: Döner eksen data bloğunun adını $TC_CARR34[n] kontrol edin.

61183 [Kanal %1:] Blok %2: Döner eksen CYCLE800: Serbest hareket modu parametresi değer alanı dışında: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Serbest hareket modu parametre değeri (_FR) geçerli alan dışında yer alıyor.
Çözümü: Döner eksen CYCLE800: Aktarım parametresini _FR kontrol edin. Değer alanı 0 ila 8

61184 [Kanal %1:] Satır %2: Güncel giriş açısı değerleri ile çözüm mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Giriş açısı üzerinden tanımlanan yüzey makine ile işleme alınamaz.
Çözümü: - İşlem düzleminin döner eksen çevrimi için girilen açıyı kontrol edin: %4
-Parametre _MODE kodlama hatalı, örn. dönüş eksen tarzında YXY

61185 [Kanal %1:] Blok %2: Salınım data bloğundaki döner eksenlerin açı alanları geçersiz: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Döner eksenin açı alanı geçersiz.
Döner eksen devreye alınması CYCLE800 kontrolü
Parametre $TC_CARR30[n] ila $TC_CARR33[n] n Salınım data bloğunun numarası
Örnek: Döner eksen 1 modulo 360 derece -> $TC_CARR30[n]=0 $TC_CARR32[n]=360
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Döner eksen çevriminin devreye alınması CYCLE800 kontrolü
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61186 [Kanal %1:] Blok %2: Döner eksen vektörleri geçersiz ->Döner eksen CYCLE800 kontrol edin.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Oval eksen vektörünün V1 veya V2 yok veya hatalı.
Çözümü: CYCLE800 devreye alınmasını kontrol edin
Döner eksen vektörü V1xyz: $TC_CARR7[n], $TC_CARR8[n], $TC_CARR9[n] kontrol edin
Döner eksen vektörü V2xyz: $TC_CARR10[n], $TC_CARR11[n], $TC_CARR12[n] kontrol edin
2. döner eksen mevcut olmadığında ($TC_CARR35[n]=""), V2xyz=0 olabilir
n Döner eksen data bloğunun numarası

61187 [Kanal %1:] Satır %2: Döner eksen çevrimi CYCLE800 ayarlarını kontrol et - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Hata kodu: Siemens.txt Döngülerin Yazılım verisyonuna yönelik güncel notlara bakınız
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61188 **[Kanal %1:] Blok %2: Döner eksen 1 için eksen adı kararlaştırılmadı -> Döner eksen çevrimi CYCLE800 ayarlarını kontrol et .**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Döner eksen 1 için herhangi bir eksen adı belirtilmedi.

Çözümü: Döner eksen çevrimi CYCLE800 ayarlarını kontrol et
Döner eksen 1 eksen adı bakınız parametre $TC_CARR35[n] n Salınım data bloğunun numarası

61189 **[Kanal %1:] Blok %2: Doğrudan döner eksen çevrimi: Geçersiz döner eksen pozisyonları %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Doğrudan döner ekesen çevirimi: Döner eksen giriş değerlerini kontrol edin.

Çözümü: Direkt döner eksen modu: Döner eksenlerin giriş değerlerini kontrol edin veya döner eksen CYCLE800 devreye alınmasını kontrol edin.
Döner eksen data bloğundaki döner eksenlerin açı alanlarını n kontrol edin:
Döner eksen 1: $TC_CARR30[n], $TC_CARR32[n]
Döner eksen 2: $TC_CARR31[n], $TC_CARR33[n]
Döner eksenin sıfır noktası kaydırma (NPV) değerleri kayıtlı olduğunda ve makine datası MD21186=0 olduğunda:
Döner eksenin NPV değeri döner eksen 1 veya 2 açı alanına denk değil
Döner eksenin NPV değeri artı giriş değeri döner eksen 1 veya 2 açı alanına denk değil
Not: Modulo eksenlerde salınım sırasında doğrudan giriş değeri modulo alanına hesaplanır
Örnek: Döner eksen modulo açı alanı 0 ila 360 Giriş değeri -> 21 döner eksen 339 dereceye gider

61190 **[Kanal %1:] Blok %2: Salınım öncesinde serbest hareket mümkün değil -> Hata kodu: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Tool carrier aktif ise, döner eksen CYCLE800 devreye alımı kontrol edin. Parametre $TC_CARR37[n] 7. ve 8. Ondalık hanesi n Döner eksen data grubu numarası
Torna takımı ve freze/torna tezgahı hizalamasında (Transformasyon temel kinematik zincir) aktif,
Parametre $NT_IDENT[n,0] 7. ve 8. Ondalık alan kontrolü (n=Transformasyon adı)
Hata kodu:
A: Z eksen geri çekilme ayarlanmadı
B: Z XY geri çekilme ayarlanmadı
C: Takım yönünde maksimum geri çekilme ayarlanmadı
D: Takım yönünde artımsal geri çekilme ayarlanmadı
E: Takım yönünde geri çekilme: NC-Fonksiyonu CALCPOSI hata bildirir
CALCPOSI fonksiyonunda eksenler referanslandırılması gerekir. Makine verisi 20700 $MC_REFP_NC_START_LOCK kontrol edin.
F: Takım yönünde geri çekilme: Takım ekseni mevcut değil
Eksik geometri ekseni (Takım ekseni) G17 de Z, G18 de Y veya G19 da X
G: Takım yönünde maksimum geri çekilme: Negatif geri çekilme
H: Takım yönünde enkremental geri çekilme: Negatif geri çekilme onaylanmaz
I: CYCLE800 döner eksen devreye alım onayı düzenlenmedi
J: Güncel WKS yansıtıldığından takım yönünde geri çekilme onaylanmaz
Tool carier aktif
K: geri çekilme ve düzlem döner ekseni ve kinematik zincir bazında transformasyon aktif
Sadece torna takımı düzenlemede transformasyonlu hareket aktif
L: Takım yönünde hareket ve takımın hizalanması sadece ayar verileri 42954 $SC_TOOL_ORI_CONST_M=0 ile onaylanır
Kinematik zincir aktif temelinde transformasyon
M: Takım yönünde hareket ve takımın hizalanması sadece ayar verileri 42956 $SC_TOOL_ORI_CONST_T=0 ile onaylanır
Kinematik zincir aktif temelinde transformasyon
N: Takım yönünde hareket ve karşı iş miline düz döner eksen mümkün değil
Torna aktif araç ekipmanıyla ve temel ayar X (Bkz. döner eksen devreye alımı)
O: Takım yönünde hareketle takımın karşı iş miline hizalanması mümkün değil
P: G18 Takım yönünde hareketle takımın karşı iş miline hizalanması mümkün değil
Q: Takım yönüne hareket onaylanmaz, çünkü güncel WKS yansıtılır
Döner takımın freze tornasında hizalanması (Kinematik zincir temelinde transformasyon) aktif
R: Takımın hizalanmasında takım yönünde hareket mümkün değildir
Freze torna makinesinde döner takım hizalaması (Kinematik zincir temelinde transformasyon) aktif

61191 [Kanal %1:] Blok %2: Çok eksenli transformasyon düzenlenmedi. Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hata kodu:
Çoklu eksen transformasyonunun numarası veya parametre adı

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61192 [Kanal %1:] Blok %2: Diğer çoklu eksen transformasyon düzenlenmedi. Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Hata kodu:
Çoklu eksen transformasyonunun numarası veya parametre adı
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61193 [Kanal %1:] Satır %2: Kompresör opsiyonu atanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61194 [Kanal %1:] Satır %2: Spline enterpolasyon opsiyonu atanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61195 [Kanal %1:] Blok %2: Torna takımının hizalaması sadece aktif döner takımla mümkündür.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Torna takımının hizalanması aktif torna takımla mümkün değil.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Hizalamayı başlatmadan önce torna takımını aktif edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61196 [Kanal %1:] Blok %2: JOG alanında salınım yok -> Çoklu eksen transformasyonu ve TCARR aynı anda etkin

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Çoklu eksen transformasyonları (TRAORI) ve Toolcarrier (TCARR) aynı anda etkin.
Çözümü: Çok eksenli transformasyonun TRAFOOF ile kaldırılması
veya Toolcarrier (TCARR) özelliğinin CYCLE800() ile kaldırılması

61197 **[Kanal %1:] Blok %2: Salınım alanına izin verilmiyor -> Hata kodu %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hata! Kod:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61198 **[Kanal %1:] Blok %2: Kinematik zincirli salınım -> Hata kodu: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61199 **[Kanal %1:] Blok %2: Takım salınımına izin verilmiyor -> Hata kodu: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Hata, hiçbir döndürme veri bloğu etkin olmadığında ve sadece takım 'yaklaştırma' programlanmış ise de verilmektedir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Yaklaştırmadan önce geçerli bir döndürme veri bloğu ile bir CYCLE800 çağrısı gerçekleşmelidir.
Hata kodu:
A: Takım yaklaştırma ve döndürme veri bloğunun değiştirilmesi yasaktır

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61200 **[Kanal %1:] Satır %2: İşleme bloğunda birden fazla eleman**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İşlem bloğu çok fazla element içeriyor

Çözümü: İşlem bloğunu kontrol edin ger. elementleri silin.

61201 **[Kanal %1:] Satır %2: İşlem bloğunda yanlış sıralama**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Elementlerin sıralaması işlem bloğunda geçersizdir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İşlem bloğundaki sıralamayı listeleyin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61202 [Kanal %1:] Satır %2: Teknoloji döngüsü yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İşletim bloğunda herhangi bir teknoloji döngüsü programlanmamıştır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Teknoloji grubunu programlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61203 [Kanal %1:] Satır %2: Pozisyon döngüsü yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İşletim bloğunda herhangi bir pozisyon döngüsü programlanmamıştır
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Pozisyonlandırma grubunu programlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61204 [Kanal %1:] Satır %2: Teknoloji döngüsü bilinmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İşletim bloğunda belirtilen teknoloji döngüsü bilinmiyor
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Teknoloji grubunu silin ve yeniden programlayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61205 [Kanal %1:] Satır %2: Pozisyon döngüsü bilinmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İşletim bloğunda belirtilen teknoloji döngüsü bilinmiyor
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Pozisyonlandırma grubunu silin ve yeniden programlayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61206 **[Kanal %1:] Set %2: Senkronizasyon, ancak bir iş listesinin kullanımıyla mümkündür.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Karşı iş mili adımının bir başka kanalda senkronizasyonu, ancak bir iş listesi kullanılırsa mümkündür.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İş listesini oluşturun ve her bir kanala ait programları ekleyin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61207 **[Kanal %1:] Set %2: Senkronizasyon için hiçbir karşı iş mili adımı bulunamadı.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Hiçbir kanalda, bu kanalın senkronize edilebileceği, karşı iş mili adımı bulunamadı.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Programı kontrol edin.
Eğer gerekli değilse, senkronizasyon adımını silin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61208 **[Kanal %1:] Set %2: Ana işmili beslemesine ait parametreleri işmili beleme verilerinde doldurun**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İşmili besleme verilerindeki ana işmili verilerine ait parametreler dolu değil.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: "Parametre" > "Ayar verileri" > "İş mili ayna verileri" ekranında ZCn, ZSn ve ZEn parametresi girilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61209 **[Kanal %1:] Blok %2: Kontra mil adımı birden fazla kanalda programlanmış.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kontra mil adımı sadece bir kanalda programlanabilir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Diğer kanallarda „Kontra mil: Senkronizasyonu" kullanılmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61210 **[Kanal %1:] Satır %2: Blok arama elemanı bulunamadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Grup arama sürecinde belirtilen element mevcut değil.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Grup arama sürecini tekrarlayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61211 [Kanal %1:] Satır %2: Mutlak referans eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Artımlı bilgi girişi uygulanmıştır ancak mutlak referans bilinmemektedir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Artımlı bilgilerin kullanımından önce mutlak bir pozisyon programlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61212 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Yanlış takım tipi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Takım tipi işleme uymamaktadır
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Yeni takım tipi seçin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61213 [Kanal %1:] Satır %2: Daire yarıçapı fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Programlanan daire yarı çapı çok düşüktür.
Çözümü: Daire yarıçapı, orta nokta veya son noktayı düzeltin.

61214 [Kanal %1:] Satır %2: Hatve programlanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bir dişli/heliks artımı girilmemiştir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Artımlı programlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61215 [Kanal %1:] Satır %2: Hamparça ölçüsü yanlış programlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İşlememiş parça muylusu ölçüsünü kontrol edin. İşlenmemiş parça muylusu üretim parçası muylusundan büyük olmalıdır.

Çözümü: Parametre _AP1 ve _AP2 kontrol edin.

61216 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]İlerlemehızı/diş sadece freze takımı ile mümkün

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Diş başına besleme sadece freze takımlarıyla mümkündür

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Alternatif olarak başka bir besleme türünü ayarlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61217 [Kanal %1:] Satır %2: Takım yarıçapında kesim hızı 0 programlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kesim hızı ile çalışabilmek için takım yarı çapı belirtilmelidir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kesit hızı için değer girin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61218 [Kanal %1:] Satır %2: İlerlemehızı/diş programlandı, ama diş sayısı sıfır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dişli başına ön beslemede dişlerin sayısı belirtilmelidir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Freze takımının diş sayısını "takım listesi" menüsüne girin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61219 [Kanal %1:] Satır %2: Takım yarıçapı çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Takım yarı çapı işlem için fazla büyüktür.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Uygun takımı seçin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61220 [Kanal %1:] Satır %2: Takım yarıçapı çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Takım yarı çapı işlem için fazla küçüktür.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Uygun takımı seçin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61221 [Kanal %1:] Satır %2: Takım aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bir takım aktif değildir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Uygun takımı seçin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61222 [Kanal %1:] Satır %2: Düzlem ataması takım çapından büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Düzlem konumu takım çapından büyük olmamalıdır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Düzlem düzenini küçültün
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61223 [Kanal %1:] Satır %2: Yaklaşma yolu çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Hareket yolu sıfırın altında olmamalıdır
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kalkış yolu için daha büyük bir değer girin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61224 [Kanal %1:] Satır %2: Uzaklaşma yolu çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Çıkış yolu sıfırın altında olmamalıdır

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kalkış yolu için daha büyük bir değer girin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61225 [Kanal %1:] Satır %2: Salınım veri bloğu tanımsız

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Tanımlanmamış salınım veri grubuna erişim denenmiştir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Başka bir salınım veri grubu seçin veya yeni bir salınım veri grubunu tanımlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61226 [Kanal %1:] Satır %2: Salınım başlığı değiştirilemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: "Salınım verileri grup değişimi" parametresi "hayır" konumundadır Buna rağmen salınım başlığının değiştirilmesi denenmektedir
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parametre "Salınım veri grubu değişimi" kullanıma alım maskesinde "Oval eksenler" "otomatik" veya "manüel" olarak ayarlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61227 [Kanal %1:] Blok %2: Hedef pozisyona erişilemiyor: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Başlangıç hareketinin hedef pozisyonu yazılım limit şalteri dışında yer alıyor. Bu durum sallama veya koordinatların çevirlmesi ile oluşabilir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Mümkünse geri çekilme alanını daha derine konumlandırın, hareket ettirme sırasında alternatif çözüm seçin (Yön +/-) veya takımı başka türde gerdirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61228 [Kanal %1:] Blok %2: Hareketli başlıkla hareket sırasında geri çekilme alanına yazılım limit şalteri nedeniyle erişilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Geri çekilme alanına erişilmedi!

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Geri çekilme alanını düzeltin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61229 [Kanal %1:] Blok %2: Dış geri çekilme alanı iç geri çekilme alanından büyük olmalıdır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Dış geri çekilme alanı iç geri çekilme alanından büyük olmalıdır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Geri çekilme alanlarını düzeltin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61230 [Kanal %1:] Satır %2: Takım ölçme prob çapı çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Takım ölçüm düğmesi doğru ayarlanmamıştır.
Çözümü: Şu makine veya ayar değişkenlerini kontrol edin: 51780 $MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD[n]

61231 [Kanal %1:] Satır %2: ShopMill-Programı %4 uygulanamıyor zira ShopMill tarafından test edilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%4 = Program adı
Açıklama: Bir ShopMill-Programı uygulanmadan önce ShopMill tarafından test edilmelidir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Program önce ShopMill alanında simüle edilmeli veya „Makine Auto“ kumanda türünde ShopMill tarafından yüklenmelidir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61232 [Kanal %1:] Satır %2: Magazin takımının değiştirilmesi mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Takımların sadece manüel değiştirilebildiği bir salınım başlığında sadece el takımları değiştirilebilir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Salınım başlığındaki ana takımı değiştirin veya "takım değişimi" parametresini devreye alım maskesinde "oval eksen" alanında "otomatik" konuma ayarlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61233 [Kanal %1:] Satır %2: Diş eğrisi yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, etiket
Açıklama: Dişli eğrilerinin açısı fazla büyük veya fazla küçük girilmiş
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Dişli geometrisini kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61234 [Kanal %1:] Satır %2: ShopMill alt programı %4 uygulanamıyor, zira ShopMill tarafından test edilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%4 = Alt program adı
Açıklama: Bir ShopMill-alt programı kullanılmadan önce ShopMill tarafından test edilmelidir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Alt program önce ShopMill alanında simüle edilmeli veya „Makine Auto" kumanda türünde ShopMill tarafından yüklenmelidir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61235 [Kanal %1:] Satır %2: ShopTurn programı %4 uygulanamıyor, zira ShopTurn tarafından test edilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%4 = Program adı
Açıklama: Bir ShopTurn- programı kullanılmadan önce ShopTurn tarafından test edilmelidir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Programı önce ShopTurn alanında simüle edin veya "makine otom" kumanda türünde ShopTurn tarafından devralın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61236 [Kanal %1:] Satır %2: ShopTurn alt programı %4 uygulanamıyor, zira ShopTurn tarafından test edilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%4 = Alt program adı
Açıklama: Bir ShopTurn- alt programı kullanılmadan önce ShopTurn tarafından test edilmelidir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Altprogram önce ShopTurn alanında simüle edin veya "makine otom" kumanda türünde ShopTurn tarafından devralın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61237 [Kanal %1:] Satır %2: Geri çekme yönü bilinmiyor. Takımı manüel geri çekin!

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Takım geri çekilme alanında duruyor ve angi yönde hareket ettirilmesi gerektiği bilinmiyor

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Takımı manüel olarak program başlığında tanımlanan geri çekilme alanından dışarı çekin ve programı yeniden başlatın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61238 [Kanal %1:] Satır %2: İşlem yönü bilinmiyor!

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bir sonraki işlemin hangi yönde gerçekleşeceği bilinmemektedir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen yetkili Siemens şubesine başvurun

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61239 [Kanal %1:] Satır %2: Takım değişim noktası geri çekilme alanında

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Takım değiştirme noktası tabancanın hareketinde geri çekilme alanına herhangi bir takımın erişmeyeceği şekilde geri çekilme alanının dışına ayarlanmalıdır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Başka bir takım değişim noktası belirtin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61240 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Yanlış ilerleme hızı türü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ön besleme türü bu işlem için mümkün değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Besleme türünü kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61241 [Kanal %1:] Satır %2: Bu işleme yönü için geri çekilme tanımlanmadı.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Seçilen işlem yönü için herhangi bir geri çekilme alanı tanımlanmamıştır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Eksik geri düzlemini tanımlayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61242 [Kanal %1:] Satır %2: Yanlış işleme yönü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İşlem yönü yanlış girilmiştir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Programlanan işlem yönünü kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61243 [Kanal %1:] Satır %2: Takım değiştirme noktasını düzeltin, takım ucu geri çekilme alanında!

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Takım değiştirme noktası tabancanın hareketinde geri çekilme alanına herhangi bir takımın erişmeyeceği şekilde geri çekilme alanının dışına ayarlanmalıdır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Başka bir takım değişim noktası belirtin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61244 [Kanal %1:] Satır %2: Diş hatve değişimi tanımlanmamış dişe yönlendirir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Girilen dişli artım değişimi sayesinde dişli yönünde bir değişim gerçekleşir
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Dişli artım değişimini ve dişli geometrisini kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61245 [Kanal %1:] Satır %2: İşleme düzlemi modal işleme alanı ile denk değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İşlem alanı modal işlem alanı ile denk değil.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: İşlem alanını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61246 [Kanal %1:] Satır %2: Emniyet mesafesi çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Emniyet mesafesi işlem için fazla küçüktür.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Emniyet mesafesini büyültün
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61247 [Kanal %1:] Satır %2: Hamparça parça yarıçapı çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İşlenmemiş parça yarı çapı işlem için fazla küçüktür.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: İşlenmemiş parça yarı çapını büyültün.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61248 [Kanal %1:] Satır %2: Düzenleme fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Düzenleme işlem için fazla küçüktür.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Konumu büyültün
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61249 [Kanal %1:] Satır %2: Kenar sayısı çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Kenar sayısı çok küçük.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kenar sayısını büyültün
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61250 [Kanal %1:] Satır %2: Anahtar boyutu/ Kenar uzunluğu çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Anahtar menzil alanı/kenar boyu çok küçük.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Anahtar menzilini/kenar boyunu büyültün
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61251 [Kanal %1:] Satır %2: Anahtar boyutu/ Kenar uzunluğu fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Anahtar menzil alanı/kenar boyu çok büyük.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Anahtar menzilini/kenar boyunu kısaltın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61252 [Kanal %1:] Satır %2: Pah/ Yarıçap fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Faz/yarı çap fazla büyük
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Fazı/yarıçapı küçültün
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61253 [Kanal %1:] Satır %2: Finiş ölçüsü programlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Herhangi bir kesit ölçüsü girilmemiş
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kesit ölçüsünü programlayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61254 [Kanal %1:] Satır %2: Sabit dayamaya harekette hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Sabit tahdide hareket sırasında hata
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Diğer pozisyonu Z1 karşıt milin kavranması sırasında belirtin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61255 [Kanal %1:] Satır %2: Dalma da hata: Takım kırılması?

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Tarama doğru uygulanamamıştır. Takım kırılması söz konusu olabilir
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Takımı kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61256 [Kanal %1:] Satır %2: Program başlangıcında aynalamaya izin verilmektedir. Sıfır noktası kaydırma seçin!

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Program başlangıcında yansımaya izin verilmemektedir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Sıfır noktası kaymasını seçin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61257 [Kanal %1:] Satır %2: Karşı spindle eksik devreyealınmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Karşıt milin devreye alınması eksiksiz değil
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Karşı iş mili için aşağıdaki makine ve ayar verileri ayarlanmalıdır:
- MD52206 $MCS_AXIS_USAGE
- SD55232 $SCS_SUB_SPINDLE_REL_POS
- SD55550 $SCS_TURN_FIXED_STOP_DIST
- SD55551 $SCS_TURN_FIXED_STOP_FEED
- SD55552 $SCS_TURN_FIXED_STOP_FORCE

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61258 [Kanal %1:] Blok %2: Kontra mil besleme parametresini mil besleme datalarında doldurun.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Karşıt mil beslemesi için parametre mit besleme datalarında boş.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: "Parametre" > "Ayar verileri" > "İş mili ayna verileri" ekranında ZCn, ZSn ve ZEn parametresi girilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61259 [Kanal %1:] Satır %2: Program ShopMill %4 alanından yeni işlem adımları elde eder.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%4 = ShopMill-Versiyonu

Açıklama: Program mevcut olandan farklı olarak yeni bir ShopMill verisyonu ile hazılanmıştır

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İşlem adımını silin ve gerektiğinde işlemi farklı programlayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61260 [Kanal %1:] Satır %2: Program ShopTurn %4 alanından yeni işlem adımları elde eder

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%4 = ShopTurn versiyonu

Açıklama: Program mevcut olandan farklı olarak yeni bir ShopTurn verisyonu ile hazılanmıştır

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İşlem adımını silin ve gerektiğinde işlemi farklı programlayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61261 [Kanal %1:] Satır %2: Orta kayma fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Orta delikte orta kayma izin verilenden büyüktür.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Daha küçük ortalamayı girin ($SCS_DRILL_MID_MAX_ECCENT).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61262 [Kanal %1:] Satır %2: Seçili takım ile diş kesme mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dişli deliğinin artımı programlanan dişli artımı ile denk değil.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Programlı artımlı dişli delicileri kullanın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61263 **[Kanal %1:] Satır %2: Poz. örneğinde alt programda zincirleme ShopMill program bloklarına izin verilmez**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bir alt program pozisyon örneğinden görüntülendiğinde alt programın kendisi pozisyon örneği içermemelidir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: İşlemi farklı programlayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61264 **[Kanal %1:] Satır %2: Poz.örneği alt programında zincirleme ShopTurn program bloklarına izin verilmemektedir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bir alt program pozisyon örneğinden görüntülendiğinde alt programın kendisi pozisyon örneği içermemelidir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: İşlemi farklı programlayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61265 **[Kanal %1:] Satır %2: Fazla sınırlama, dörtköşe cep kullanımı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Düz frezeleme işleminde maksimum 3 sayfa sınırlandırmalar gerçekleşebilir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Cep döngüsünü kullanın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61266 **[Kanal %1:] Satır %2: Geçersiz işleme yönü**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Düz frezeleme sırasında sınırlamalar ve işlem yönleri birbirine uyuşmamaktadır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Başka işlem yönü kullanın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61267 **[Kanal %1:] Satır %2: Düzlem ayarı çok büyük, kenarlar kalıyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Düz frezeleme sırasında düzlem konumu maksimum %85 olmalıdır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Aksi takdirde dik kenarlar olauşacağından daha küçük düzlem konumu seçin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61268 [Kanal %1:] Satır %2: Geçersiz işleme yönü, kenarlar kalıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Düz frezeleme sırasında işlem yönü seçilen sınırlamalara uymamaktadır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: İŞlem yönü sınırlamalara uygun olarak seçilmelidir
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61269 [Kanal %1:] Satır %2: Dış takım çapı fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Takım yanlış tanımlanmıştır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kullanılan takımın açısını ve çapını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61270 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Pah genişliği fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Faz genişliği fazla küçük seçilmiştir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Faz genişliğini büyültün
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61271 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Pah genişliği takım yarı çapından büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Faz genişliği takım yarı çapından daha büyüktür.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Büyük takım kullanın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61272 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Dalma derinliği çok küçük**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Fazlama sırasında dalma derinliği fazla küçük.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Dalma derinliğini büyültün

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61273 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Dalma derinliği çok büyük**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Fazlama sırasında dalma derinliği fazla büyük.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Dalma derinliğini küçültün

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61274 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Geçersiz takım açısı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Takım açısı geçersiz.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Takım açısını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61275 **[Kanal %1:] Satır %2: Hedef nokta Software limiti geçiriyor!**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Salınım sayesinde hedef nokta yazılım son şalterinin dışında yer almaktadır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Başka bir geri çekim alanını seçin veya uygun bir ara noktaya hareket edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61276 **[Kanal %1:] Satır %2: Sınırlandırmada dış takım çapı gereklidir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Sınırlamalarda dıi takım çapı gereklidir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Dış takım çapını belirtin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61277 [Kanal %1:] Satır %2: Takım çapı sınırlandırmadan büyüktür

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Takım çapı sınırlamadan daha fazla büyüktür.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Küçük bir takım kullanın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61278 [Kanal %1:] Satır %2: Takım açısı 90° 'den büyük her iki takım çapı eşit olmalı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Takım açısı 90°üzerinde olduğunda her iki takım çapı eşit olmalıdır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Takım açısını veya takım çapını düzeltin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61279 [Kanal %1:] Satır %2: 90° takım açısında her iki takım çapı eşit olmalıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Takım açısı 90° eşit olduğunda olduğunda her iki takım çapı eşit olmalıdır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Takım açısını veya takım çapını düzeltin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61280 [Kanal %1:] Blok %2: %4-Kontra mil için sıfır noktası kaymasında yansıma eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Kontra mil işlemleri için sıfır noktası kayması Z-yansımasına sahip değil.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kullanılan sıfır noktası kaymasında Z-yansımasını seçin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61281 [Kanal %1:] Satır %2: İşe başlatma noktası geri çekilme alanının dışında

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İşlemin başlangıç noktası geri çekme düzleminin dışında
Programlanan geometriden ek olarak seçilen işlem yönünde güvenlik mesafesi elde edilir.
Hesaplanan nokta geri çekilme düzlemı dahilinde yer almalıdır, bu sayede güvenli hareket sağlanmalıdır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: geri çekim alanlarını adapte edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61282 [Kanal %1:] Satır %2: İşi bitirme noktası geri çekilme alanının dışında

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İşlemin hedef noktası geri çekme düzleminin dışında yer almaktadır
Dahili olarak (seçilen işlem stratejisine bağlıdır) hesaplanır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: geri çekim alanlarını adapte edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61283 [Kanal %1:] Satır %2: Direkt hareket mümkün değil, takım değişimi gerekiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Grup arama süreci sonrasında direkt hareket ile bir pozisyona erişilmelidir ancak öncesinde takım değişimi gereklidir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Önce takım değişimini manüel uygulayın, ardından grup arama sürecini yeniden başlatın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61284 [Kanal %1:] Satır %2: Başlangıç noktasına çarpışmadan hareket edilemiyor. Takımı önce elle konumlandırın.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Başlangıç noktasına çarpışmasız hareket edilememektedir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Takımı manüel ön pozisyonlandırın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61285 [Kanal %1:] Satır %2: Park pozisyonu geri çekilme alanı XRA altında yer alıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Park pozisyonu geri çekilme alanının XRA altındadır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: XRA geri çekim alanı üzerinden park pozisyonunu belirleyin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61286 [Kanal %1:] Satır %2: İşleme mümkün değil, takım açısı kontrolü!

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İşlem belirtilen takımla mümkün değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Uygun takımı kullanın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61287 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Master spindle aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Herhangi bir ana spindle aktif değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Master mili etkinleştirin (Makine verisi 20090).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61288 [Kanal %1:] Blok %2: Ana spindle düzenlenmedi.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61289 [Kanal %1:] Blok %2: karşı spindle düzenlenmedi.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61290 [Kanal %1:] Blok %2: Takım spindle düzenlenmedi.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61291 [Kanal %1:] Blok %2: Karşı spindle lineer ekseni düzenlenmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61292 [Kanal %1:] Blok %2: B-Ekseni düzenlenmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: B eksenini makine verilerinin 52206 $MCS_AXIS_USAGE alanında ayarlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61293 [Kanal %1:] Blok %2: Takım %4 işmili dönüş yönüne sahip değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Takım listesinde işmili dönüş yönünü seçin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61294 [Kanal %1:] Blok %2: Aktif yarıçap/Cap ayarı Reset ayarına denk değil.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: G-Grubunu 29 (DIAMON, DIAMOF, ...) program başlangıcından önce ait olduğu Reset değeri gibi ayarlayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61295 [Kanal %1:] Blok %2: 'Eksen sıralaması' parametre değeri geçersiz.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: "Eksen sıralaması" parametresini maskede düzeltin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61296 [Kanal %1:] Blok %2: İşlenmemiş parça yanlış programlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İşlenmemiş parça yanlış programlanmış.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: İşlenmemiş parçayı düzeltin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61297 **[Kanal %1:] Blok %2: İnkremental geri çekilme alanı referansı eksik**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Geri çekilme alanı işlenmemiş parça girildiğinde inkremental belirtilebilir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Geri çekilme alanını mutlak programlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61298 **[Kanal %1:] Blok %2: Ana mil için sıfır noktası kayması girilmemiş**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ana mil için sıfır noktası kayması belirtilmemiş.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ana mil için sıfır noktası kaymasını program başlığında veya ayarlar altında belirtin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61299 **[Kanal %1:] Blok %2: Kontra mil için sıfır noktası kayması girilmemiş**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kontra mil için sıfır noktası kayması belirtilmemiş.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kontra mil için sıfır noktası kaymasını program başlığında veya ayarlar altında belirtin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61300 **[Kanal %1:] Satır %2: Prob arızalı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61301 **[Kanal %1:] Satır %2: Prob devreye girmiyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Devre sinyali ölçüm girişinde oluşturulmadan ölçüm yolu komple tamamlandı.

Çözümü: -Ölçüm girişi kontrolü
-Ölçüm yolunu kontrol edin
-Ölçüm tuşu hatalı
-Ölçüm çevrimlerinin, Sinu train veya simüle eksenli bir NCU ile kullanılıyor olması halinde, makine verisi 13231 $MN_MEAS_PROBE_OFFSET değerini kontrol edin.
MD13231, MEAS anahtarlama konumunu kaydırır ve mevcut ölçüm döngüsünde parametrelenen ölçüm yolundan daha kısa olmalıdır.

61302 [Kanal %1:] Satır %2: Prob - Çarpışma

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ölçüm tuşu pozisyonlandırma sırasında bir engelle çakışmıştır.

Çözümü: - Muylu çapını kontrol edin (muht. Fazla küçük)
- Ölçüm yolunu kontrol edin (muht.fazla büyük)

61303 [Kanal %1:] Blok %2: Güven alanı aşıldı %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ölçüm sonucu oldukça belirtilen değerden sapmaktadır.

Çözümü: Nominal değer ve parametre TSA kontrol edilmelidir.

61304 [Kanal %1:] Satır %2: Üst ölçü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Fiilî ve nominal değer ölçümleri arasındaki fark üst tolerans limitinden büyük (ekran parametresi TUL):
- TUL ölçüm farkının üst tolerans limitidir.
- TUL, harici veya dahili makine işlemi yapılmasından bağımsız olarak her zaman malzeme ile ilgilidir.
- Bu yüzden delik/cep çok küçük ve tıkaç çok büyüktür.
- Bu da başka bir malzeme alınamayacağı anlamına gelir.
- TUL ölçüm çevrimi parametresi "üst sapmaya" karşılık gelir, makine mühendisliğinde uyma ve toleranslar için kullanılan genel terimdir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61305 [Kanal %1:] Satır %2: Alt ölçü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Anlık ve set değer ölçümleri arasındaki fark alt tolerans limitinden küçük (ekran parametresi TLL):
- TLL ölçüm farkının alt tolerans limitidir.
- TLL, harici veya dahili makine işlemi yapılmasından bağımsız olarak her zaman malzeme ile ilgilidir.
- Bu yüzden delik/cep çok büyük ve tıkaç çok küçüktür.
- Bu da çok fazla malzemenin alındığı anlamına gelir.
- TLL ölçüm çevrimi parametresi "alt sapmaya" karşılık gelir, makine mühendisliğinde uyma ve toleranslar için kullanılan genel terimdir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61306 [Kanal %1:] Satır %2: İzin verilen ölçü farkı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Nominal değer ve DIF parametresini kontrol et.

61307 [Kanal %1:] Blok %2: Yanlış ölçüm seçeneği %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: S_MVAR parametresi izin verilmeyen bir değere sahip.
Takımı ölçün:
Freze / torna makinelerinde kalibrasyonun, Cycle971 ve izin verilen takım tipleri ile yapılması gerekir.

61308 [Kanal %1:] Satır %2: Ölçüm yolu kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Ölçüm için büyüklüğü tanımlanabilen bir hareket yolu oluşturulur. Bu, beklenen anahtarlama pozisyonundan (iş parçası kenarı) önceki ve sonraki maksimum mesafeyi tanımlar.
Bu değerin 0'dan büyük olması gerekir.
OTOMATİK işletim modunda:
- _DFA parametresini kontrol edin

JOG işletim modunda:
- MD51786: $MNS_J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST, MD51752: $MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH ve MD51753: $MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS makine verilerini kontrol edin.

61309 [Kanal %1:] Satır %2: Prob tipi kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: İş parçası ölçümü:
Takım yönetiminde ölçüm probunun takım tipi kontrol edilmelidir.
Frezeleme iş parçası ölçümünde tercihen takım tipi 710, 712, 713 veya 714 kullanılmalıdır. Fakat Tip 1xy de kullanılabilir.
Tip 710, iş parçası ölçümündeki tüm ölçüm döngülerinde kullanılabilir. Tip 712, 713 ve 714 özel ölçüm görevleri için öngörülmüştür.
Tornalama iş parçası ölçümünde tercihen takım tipi 580 kullanılmalıdır. Fakat Tip 1xy de kullanılabilir, bunun için ayar verisi $SC_TOOL_LENGTH_TYPE=2 ayarlanmış olmalıdır.
Takım ölçümü:
- Frezeleme takım ölçümünde hiçbir geçerli takım ölçüm probu tipi SD54633 $SNS_MEA_TP_TYPE[S_PRNUM-1] veya SD54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE[S_PRNUM-1] içine girilmedi veya takım tipi "Disk" için
  izin verilen çalışma düzlemi G17...G19 kontrol edilmelidir.
- Freze ve torna tezgahlarında sadece "Küp" takım ölçüm probu tipine izin verilir:
  SD54633 $SNS_MEA_TP_TYPE=0 ve SD54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE=0

61310 **[Kanal %1:] Satır %2: Cetvel faktörü aktif**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ölçü çubuğu faktörü = Cetvellendirme etkin

Çözümü: Aktif ölçüm çubuğu faktörünü programda kapatın. Aktif ölçüm çubuğu faktörlerinde ölçüm mümkün değildir.

61311 **[Kanal %1:] Blok %2: Hiçbir D-Numarası etkin değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ölçüm düğmesi için herhangi bir takım düzeltmesi (takım ölçümünde) ya da etkin takım için bir takım düzeltmesi (takım ölçümünde) seçili değildir.

Çözümü: Takımın D bıçak numarası seçilmelidir.

61312 **[Kanal %1:] Satır %2: Ölçme çevrim numarasını kontrol edin**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Çağrılan ölçüm çevrimine mevcut teknoloji için izin verilemez.

61313 **[Kanal %1:] Satır %2: Prob numarasını kontrol edin**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: S_PRNUM parametresi kontrol edilmelidir
İş parçasının ölçülmesi: S_PRNUM parametresi 1'den 40'a kadar
Takımın ölçülmesi: S_PRNUM parametresi 1'den 6'ya kadar

61314 **[Kanal %1:] Satır %2: seçilen takım tipini kontrol edin**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: İş parçası ölçümü:
- Yeni S_PRNUM tanımlanmalıdır veya prob yeniden kalibre edilmelidir
- Prob'un (Tip 7xx veya 5xx), bu ölçüm görevi için uygun olup olmadığı kontrol edilmelidir

Takımların ölçülmesi:
Takım tipi, takım prob ölçüm sensörünün kalibrasyonu (eşitlenmesi) için müsaade edilen bir tip değil.

61315 **[Kanal %1:] Satır %2:Kesici uç konumunu kontrol edin.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Tornalama teknolojisi için iş parçası ölçümü esnasında, kesme konumu 7 ve 8 için tipi 580 olan prob kullanılabilir.
Kontra iş milinde ölçümler gibi özel uygulamalarda, kesme konumu 5 ve 6 da mümkün olmaktadır.

Çözümü: Torna teknolojisi için iş parçası ölçümünde prob ofsetinin konumu iş parçası listesinde kontrol edilmelidir.
Torna teknolojisi için yönlendirilebilir takım taşıyıcıları ile takım ölçümü yapılırken etkin prob ofseti değerlendirilir.
Bu durumda güncel olarak etkin ofset kontrol edilmelidir.

61316 **[Kanal %1:] Satır %2: Orta nokta ve yarıçap tespit edilemiyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ölçülen noktalardan herhangi bir daire hesaplanamz, zira ölçülen noktalar bir düzlemde duracaktır.

Çözümü: Program değişimi

61317 **[Kanal %1:] Satır %2: Daire hesaplama noktaları sayısı kontrolü**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Parametrelendirme hatalı; Orta noktayı hesaplamak için 3 veya 4 nokta gerekiyor.

Çözümü: CYCLE116 parametresini değiştirin

61318 **[Kanal %1:] Satır %2: Hesap faktörü kontrolü**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: - Parametreleri (bellenim) kontrol edin

61319 **[Kanal %1:] Satır %2: Çağırma parametresi CYCLE114 kontrol edin**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Görüntüleme parametresini CYCLE114 kontrol edin.

61320 **[Kanal %1:] Blok %2: Takım adı / numarası kontrolü**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: - S_TNAME parametresini kontrol edin.
Takım yönetimi etkin olduğunda parametre S_TNAME boştur veya
belirtilen takım yönetiminin takım adı bilinmemektedir.

61321 **[Kanal %1:] Blok %2: SK-Bellek numarası kontrol edin**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Düzeltilecek sıfır noktası ofseti mevcut değildir.
Veya global bir sıfır noktası ofsetinin koordinat dönüşünde düzeltilmelidir.
Global sıfır noktası ofsetlerinde sadece linear ofsetler bulunur, döner ofsetler bulunmaz.
Bu nedenle, bunlarda, ölçülen açıları veya diğer döner ofsetleri
düzeltmek olanaklı değildir

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Düzeltilecek sıfır noktası ofsetinin, ölçüm çevrim ekranında belirtilen varsayılan numarası kontrol edilmelidir:
Ayrıca ölçüm çevrim arayüzündeki S_KNUM ve S_KNUM1 parametreleri de kontrol edilmelidir.

18601 $MN_MM_NUM_GLOBAL_USER_FRAMES maine verilerinin sıfırdan büyük olması halinde, tüm sıfır noktası ofsetleri global olarak tanımlanmış olur. Bu durumda koordinat rotasyonunda düzeltilme yapılamaz.
Bir koordinat rotasyonunda düzeltme yapılacaksa, 18601 makine verilerinin sıfır olarak belirlenmesi gerekir. Böylece sıfır noktası ofsetleri kanala özgü olarak tanımlanabilir.
Bununla ilgili olarak 18601 $MN_MM_NUM_GLOBAL_USER_FRAMES ve
28080 $MC_MM_NUM_USER_FRAMES makine verileri kontrol edilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61322 [Kanal %1:] Satır %2: _KNUM 4. hanesini kontrol edin.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirtilen _KNUM alanı geçersiz değerlere sahiptir _MVAR alanını da kontrol edin!

Çözümü: Takım düzeltme hedefi parametresi (_KNUM) ya da ölçüm varyantı (S_MVAR) kontrol edilmelidir.

61323 [Kanal %1:] Satır %2: _KNUM 5. hanesini kontrol edin.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirtilen _KNUM alanı geçersiz değerlere sahiptir _MVAR alanını da kontrol edin!

Çözümü: Takım düzeltme hedefi parametresi (_KNUM) ya da ölçüm varyantı (S_MVAR) kontrol edilmelidir.

61324 [Kanal %1:] Satır %2: _KNUM 6. hanesini kontrol edin.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirtilen _KNUM alanı geçersiz değerlere sahiptir _MVAR alanını da kontrol edin!

Çözümü: Takım düzeltme hedefi parametresi (_KNUM) ya da ölçüm varyantı (S_MVAR) kontrol edilmelidir.

61325 [Kanal %1:] Satır %2: Ölçüm ekseni/Kayar eksen kontrol edin

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Ölçüm ekseni parametresi (X, Y,Z) kontrol edilmelidir.

61326 [Kanal %1:] Satır %2: Ölçüm yönü kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Freze ölçüm çevrimleri:
- Ekranda girilen ölçüm yönü (+ -) kontrol edilmelidir.
Torna ölçüm çevrimleri:
- İş parçası probunun aktüel ön konumlandırması girilen iç veya dış ölçüm (nominal değer) bazında kontrol edilmelidir.

61327 [Kanal %1:] Satır %2: Program reset gerekli

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: NC reset gerekli

Çözümü: NC-Reset uygulayın.

61328 [Kanal %1:] Satır %2: D-Numarası kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: _KNUM parametresindeki D numarası 18105 $MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO makine verisindeki azami değerden büyük.
"Eşzamanlı ölçüm" fonksiyonu için sadece kesici ağızlar 1 ve 2'ye izin verilir.

Çözümü: Takım ofset hedefi parametresi (S_KNUM1)i kontrol edilmelidir.
Makine verisindeki 18105 $MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO değerini kontrol edin.

61329 [Kanal %1:] Satır %2: Yuvarlak eksen kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Döner eksen parametresinde belirtilen eksen numarasına herhangi bir isim atanmamış veya eksen döner eksen olarak konfigüre edilmemiş.
20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB, 30300 $MA_IS_ROT_AX ve 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB Bit6 makine verileri kontrol edilmelidir.

61330 [Kanal %1:] Satır %2: Koordinat döndürme aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dönük koordinat sisteminde ölçüm mümkün değildir.

Çözümü: Ölçüm için koşulları kontrol edin.

61331 [Kanal %1:] Satır %2: Açı fazla büyük, ölçüm eksenini değiştirin

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Başlangıç açısı parametresi (alfa 0), belirtilen ölçüm ekseni için çok büyük.

Çözümü: Başka bir ölçüm ekseni seçin veya başlangıç açısının değerini kontrol edin.

61332 [Kanal %1:] Satır %2: Takım ucu pozisyonunu değiştirin

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Takım ucu ölçüm üst yüzeyi altında duruyor (örn. bir ayar halkası veya zarında).

Çözümü: Takımı ölçüm tuşu üst yüzeyinin üstüne konumlandırın.

61333 [Kanal %1:] Satır %2: Kalibrasyon gövde numarası kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: _CALNUM parametresi çok büyük.

Çözümü: _CALNUM parametresini izin verilen değere küçültün:
Aşağıdaki makine verilerini kontrol edin: 51601 $MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM

61334 [Kanal %1:] Satır %2: Koruyucu alan kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Koruma alanı için parametreleri kontrol edin
-XS
-YS
-ZS

61335 [Kanal %1:] Blok %2: rezerve edilmiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Alarm tetiklenir: rezerve edilmiş
Çözümü: rezerve edilmiş

61336 [Kanal %1:] Satır %2: Geometri ekseni mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Ölçüm veya işleme için gerekli geometri eksenlerinin tümü konfigüre edilmemiştir.
Çözümü: 20060[0..2] $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB alanındaki makine verileri kontrol edilmeli ve gerekirse değiştirilmelidir.

61337 [Kanal %1:] Satır %2: Ölçüm girişi kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61338 [Kanal %1:] Satır %2: Pozisyonlama hızı sıfır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bazı ölçüm varyantlarında, örn. Ölçüm muylusu (CYCLE977), gerçek ölçüm yollarına ek olarak ara yollar da oluşturulur.
Bunlar belirli bir ilerleme hızıyla hareket ettirilir.
İlerleme hızı için değerler, 55634 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE, 55636 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE ve 55640 $SCS_MEA_FEED_CIRCLE ayar verilerindedir.
Çözümü: Ayar verilerinde ilerlemeye ilişkin olan 55634 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE, 55636 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE ve 55640 $SCS_MEA_FEED_CIRCLE değerleri kontrol edilmelidir.

61339 [Kanal %1:] Satır %2: Düzeltme faktörü geçiş hızı = 0

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Hızlı hareket hızı düzeltme faktörü 0'dır.
Çözümü: 55632 $SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT ayar verisi kontrol edilmelidir.

61340 [Kanal %1:] Satır %2: Yanlış alarm numarası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: Dahili ölçüm döngüsü hatası

61341 **[Kanal %1:] Grup %2: Prob, aktif bir düzlemde kalibre edilmemiş veya yanlış kalibrasyon veri cümlesi**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Prob, etkin olan düzlemde kalibre edilmemiştir. Veya yanlış bir dengeleme veri kümesi seçilmiştir.

Çözümü: Prob, ölçümden önce kalibre edilmelidir.
Prob kalibrasyon veri alanının numarasını (kalibrasyon veri cümlesi), S_PRNUM parametresini kontrol edin.
G17, G18 ve G19 düzlemini dikkate alın. Tornalama altındaki iş parçası ölçümünde sadece G18'e müsaade edilmektedir.
Kontrol: Set verisi 54611 $SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 yeniden kalibre edilmelidir

61342 **[Kanal %1:] Satır %2: NCU yazılım versiyonu yükseltme**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: NCU yazılım versiyonunu yükseltin.

61343 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Takım mevcut değil: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Kullanılan takım adları kontrol edilmelidir.

61344 **[Kanal %1:] Satır %2: Birden fazla aktif takım mevcut**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Takımı diğer milden uzaklaştırın

61345 **[Kanal %1:] Satır %2: Düzenleme takımının D-Numarası, hane sayısı fazla büyük**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: _KNUM alanındaki D numarasını küçültün, veya MD alanı D-numarasını kontrol edin.

61346 **[Kanal %1:] Blok %2: Başlangıç noktası ve ölçüm noktası mesafesi sıfırın altında veya sıfıra eşittir.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Başlangıç noktası ile ölçüm noktası arasındaki mesafe < 0 veya = 0.
X1 veya X2 parametrelerine değer atanmamış veya değerleri < 0.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: X1 ve X2 parametreleri kontrol edilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61347 **[Kanal %1:] Satır %2: 1. kenar - 2. kenar açısı 0**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Takip eden açı parametresi (alpha 1) = 0.

Çözümü: Takip eden açı parametresi (alpha 1) kontrol edilmelidir.

61348 **[Kanal %1:] Satır %2: Referans kenarına giden açı 0**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61349 **[Kanal %1:] Satır %2: Prob üst kenarı mesafesi - Takım yarıçap ölçümünde ölçüm pozisyonu 0**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Takım probunun üst ve alt kenarı arasındaki mesafe = 0. Bu, yarıçap ölçümüyle ilgilidir.

Çözümü: 54634 $SNS_MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH ayar verileri kontrol edilmelidir.

61350 **[Kanal %1:] Satır %2: İlerlemehızı, döner işmili ile takım ölçüm devir sayısı programlanmadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: İş mili dönerken yapılan takımı ölçümlerinde ilerleme hızı veya iş mili hızı programlanmaz.

Çözümü: F1 ve S1 parametreleri kontrol edilmelidir.

61351 **[Kanal %1:] Satır %2: Takım boyu ya da yarıçapı 0**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Etkin takım uzunluğu veya etkin takım yarıçapı 0'dır.

Çözümü: Freze: Aktiv takımın düzeltme veri belleğindeki boy ve yarıçapını kontrol edin
Delici: Aktiv takımın düzeltme veri belleğindeki boyunu kontrol edin
-Aktif takımın yarıçapı veya uç açısı düzeltme verileri belleğinde verilmiş olmalıdır

61352 **[Kanal %1:] Blok %2: Protokol dosyası yoluna izin verilmez**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Protokol dosyası yol bilgisi hatalı

Çözümü: Programlanmış olan yol bilgisi kontrol edilmelidir.
_PROTNAME[0] parametresini kontrol edin

61353 **[Kanal %1:] Blok %2: Protokol dosyası yolu bulunamadı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Belirtilen liste mevcut değil veya yol bilgisi hatalı.

Çözümü: Programlanmış olan yol bilgisi kontrol edilmelidir.
_PROTNAME[0] parametresini kontrol edin

61354 [Kanal %1:] Blok %2: Protokol dosyası bulunamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Protokol dosyası için bir ad girilmemiş
Çözümü: Programlanmış olan yol bilgisi kontrol edilmelidir.
_PROTNAME[0] parametresini kontrol edin

61355 [Kanal %1:] Blok %2: Protokol dosyası için yanlış dosya tipi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Günlük dosyasının dosya uzantısı yanlış.
.Txt ve .csv dosya uzantılarına izin verilir.
Çözümü: Parametre _PROTNAME[0] kontrol edilmelidir.

61356 [Kanal %1:] Blok %2: Protokol dosyası kullanılıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Protokol dosyası bir NC programı tarafından kullanılmaktadır
Çözümü: Parametre _PROTNAME[1] kontrol edilmelidir.

61357 %[[Kanal %1:] Blok %2: %] Yeterli NC belleği yok veya NC dosya sisteminde çok fazla dizin/ dosya var

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Yeterli NC belleği yoktur veya NC dosya sisteminde çok fazla dizin ya da dosya mevcuttur.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Özellikle rakamlardan oluşan dosyaları örn. "201202100938202_MPF", dizinden /_N_WKS_DIR/_N_TEMP_WPD silin.
Bu dizinde başka dosya silinmesi gerekli olup olmadığını da kontrol edin..
MD18320: $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM makine verisini kontrol edin, gerektiğinde yükseltin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61358 [Kanal %1:] Satır %2: Raporlama sırasında hata: WRITE komutu %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Yazma komutu nedeniyle dahilî hata

Çözümü: Hata kodları için hata nedenleri:
10 MD11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE içinde belirtilen dosya büyüklüğüne ulaşıldı (dosya dolu).
Tezgah verisi MD11420, en az 20 kB'lık bir değere ayarlanmış olmalıdır ve rapor dosyasının maksimum büyüklüğünü belirlemelidir.
- MD11420 içindeki değer arttırılmalı veya
- rapor verisi "Yeni" cycle150 içinde seçilmelidir (verilerin üzerine yazılır) veya
- rapor dosyası silinmelidir veya
- yeni rapor dosyası oluşturulmalıdır (cycle150 içinde rapor dosyası adı değiştirilmelidir)

Hata kodu 10 sadece NC'nin pasif dosya sistemine raporlama sırasında ortaya çıkar.
13 Koruma kademesi eşit veya büyük "belirtilen rapor dosyası yazma yetkisi" olmalıdır.
16 Rapor dosyasının yol bilgisi kontrol edilmelidir (geçersiz harici yol).
Diğer hatalar: Bkz. Programlama el kitabı: WRITE komutu
Ölçüm sonuçlarının kurtarılması:
Hata nedeni giderildikten sonra "Son ölçümü raporla" fonksiyonu ile sonradan ilgili rapor oluşturulabilir.

61359 [Kanal %1:] Blok %2: Tablo formatında kayıt hatası: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Dahili hata
Çözümü: Destek hattını çağırın!

61360 [Kanal %1:] Blok %2: JOG kayıt hatası: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Dahili hata
Çözümü: Destek hattını çağırın!

61361 [Kanal %1:] Satır %2: Son ölçümün raporlanması sırasında hata: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Dahili hata
Çözümü: Destek hattını çağırın!

61362 [Kanal %1:] Satır %2: Doğrusal vektör %4 toleransı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Eğer CYCLE996 veya CYCLE9960 üzerinden hata gelirse:
Kinematik ölçümü sırasında lineer vektörlerin toleransı aşılmıştır.
Tolerans değeri TLIN parametresine aktarılır.
Eğer TLIN=0 veya tolerans (kontrol) = hayır ise ölçülen vektörler izlenmez.
Çözümü: Analiz için daha büyük toleranslı 2. bir ölçüm yapılabilir. Kinematik verisinin üzerine yazılmaması gereklidir.
Yeni ölçülen vektörler, ölçüm kaydında (veri dosyası) belgelendirilir.

61363 [Kanal %1:] Satır %2: Yuvarlak eksen vektörü %4 toleransı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Döner eksen yönü, kinematik ölçülürken de hesaplanır.
Sapma önemsizse ve yalnızca tolerans aralığı çok küçükse, bu $SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX içinde değiştirilebilir.
Döner eksen yönündeki bir sapmanın da mekanik bir nedeni olabilir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Sapma çok büyükse, nedeni küçük bir ölçüm dairesi olabilir.
Döner tabla ile kalibrasyon bilyesi dönme merkezine çok yakın olmamalıdır.
Başlık kinematiği ile, birinci ölçüm yapılırken 2. döner eksen ayarlanarak ölçüm dairesi genişletilebilir.

61364 [Kanal %1:] Blok %2: Ölçüm noktası mesafesini %4 kontrol edin

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Otomatik işletim türünde, ölçüm noktası mesafe parametresi (_ID) kontrol edilmelidir.
JOG işletim türünde, seçilen ölçüm noktaları örtüşür, ölçüm noktaları yeniden belirlenmelidir.

61365 [Kanal %1:] Satır %2: Daire ilerleme hızı kontrolü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: SD55640 $SCS_MEA_FEED_CIRCLE parametresi kontrol edilmelidir.

61366 [Kanal %1:] Satır %2: Dönen işmili ile takım ölçümünde dönüş yönü belirtilmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: 54674 $SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR ayar verisi kontrol edilmelidir. İzin verilen değer 3 (M3 e denktir) ya da 4 tür (M4 e denktir)

61367 [Kanal %1:] Blok %2: Parametre %4 benzerdir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) ve P4(X4,Y4)'e ait ilgili noktalar için farklı konumlar girilmelidir.

61368 [Kanal %1:] Blok %2: Parametre %4 tarafından doğrular bir kesit noktası sunmaz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) ve P4(X4,Y4)'e ait ilgili noktalar için farklı konumlar girilmelidir.

61369 [Kanal %1:] Blok %2: Köşe konumu belirgin tanımlanamıyor, parametre %4 kontrol edin.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: P1(X1,Y1) ve P2(X2,Y2) veya P3(X3,Y3) ve P4(X4,Y4), öyle tanımlanmalıdır ki, bu noktalardan geçen doğrular tarafından oluşturulan kesişme noktası,
P1(X1,Y1) ve P2(X2,Y2) veya P3(X3,Y3) ve P4(X4,Y4) tarafından oluşturulan seksiyonların dışında bulunmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61371 [Kanal %1:] Blok %2: Ürün sütun genişliğinden ve sütun sayısından satır başına karakter %4 büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: CUST_MEAPROT.SPF içindeki kullanıcı programlaması kontrol edilmelidir.

61372 [Kanal %1:] Satır %2: Seçilen ölçüm varyantı SPOS kapasiteli işmili gerektirir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Ölçüm varyantını değiştirin veya makine donanımını kontrol edin.
Hata mesajı CYCLE9960'dan geliyorsa:
SPO uyumlu olmayan iş mili ile probun bilya üzerinde kalibre edilmesi mümkün değildir.
Kalibrasyon olmadan ölçüm varyantını seçin.

61373 [Kanal %1:] Blok %2: SPOS yapılabilecek işmili mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: - İş mili eksenleri için Konfigürasyon/ parametrelendirme kontrol edin
- 3D-iş parçası prob "SPOS özelliksiz iş milinde" kullanımı isteniyorsa
MD 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB[n], Bit 9 ayarını kontrol edin. (bakınız devreye alım rehberi, çevrimler)
- 3D iş parçası prob işmili dışında makineye sıkı bağlıysa,
MD 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK, Bit 4 ayarını kontrol edin (Bakınız devreye alım rehberi, çevrimler)

61374 [Kanal %1:] Blok %2: Ölçüm tuşu eksen yönünde %4 kalibre edilmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Prob, belirtilen eksen yönünde kalibre edilmemiş.
İki kalibrasyon arasında aşağıdaki koşulların değişmesi halinde,
eksen kalibrasyonu silinir:
- Ölçüm hızı
- İş mili konumu
- Koordinat sisteminin dönüşleri
- Prob uzunluğunun kürenin ucuna veya merkezine referans konumu (MD51740 Bit 1)
- Takım veya kalibrasyon verilerinde bilye çapının düzeltilmesi (MD54740 bit 3)

Çözümü: Ölçüm tuşunu belirtilen eksen yönünde kalibre edin.
Parça programını kontrol edin ve iki kalibrasyon arasında
yukarıdaki koşullardan hiçbirinin değiştirilmediğinden emin olun.

61375 [Kanal %1:] Set %2: Ölçü probunun triger değerleri uyumlu değil.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Takım ölçü probunun triger değerleri tamamen _TP[]- veya _TPW[] alanları veya ayar verileri (SD: 54625-54632 bzw. SD: 54640-54647) üzerinden tanımlanmalıdır. İki varyantın karışımına izin verilmez.

61376 [Kanal %1:] Blok %2: Takım parametrelerinde eksik diş adedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Takım dişlerin adedi takım yönetiminde girilmelidir.

61377 [Kanal %1:] Blok %2: Ölçü toleransı %4 aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Bir taşlama makinesinin kinematiği ölçülürken hata mesajı görüntüleniyor:
Kinematik ölçülürken (CYCLE496), ölçülen vektörlerin ayar verilerinin tolerans değeri dahilinde $SCS_GRIND_MEA_KIN_TOL bulunmakta olup olmadıkları kontrol edilir.

Çözümü: Hata bildirimi bir taşlama makinesinin kinematiği ölçülürken görüntülenir:
Kinematik vektörleri, ayar verilerindeki
55844 $SCS_GRIND_MEA_KIN_TOL tolerans değerine ölçüm sonrasında da uyulacak şekilde önceden girilmelidir.

61378 [Kanal %1:] Blok %2: Takım işmili ana işmili değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Ölçüm çevrimleri başlatmadan önce, takım iş milinin ana iş mili olarak tanımlanması gerekir (SETMS...).

61379 [Kanal %1:] Blok %2: Diş sayısı fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Azami 100 dişi bulunan takımlar ölçülebilir.

Çözümü: Takım yönetiminde takımın diş sayısını kontrol edin.

61380 [Kanal %1:] Blok %2: Takım prob genişliği fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Takım ölçü probunun genişliği çok küçük.

Çözümü: Aşağıdaki makine verilerini kontrol edin: 51781 $MNS_MEA_T_PROBE_THICKNESS[n]

61381 [Kanal %1:] Blok %2: iş mili pozisyonunun koordinat dönüşü ile %4 oranında bağlantısı uygulanamıyor.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Alarm, ölçüm görevlerinin üzerine çıkan ölçüm çevrimi fonksiyonu "ayar ekseni etrafında koordinat dönüşlü işmili pozisyonu bağlantısı" ile ilgilidir.
Bu fonksiyon mutlaka konumlandırılabilen bir işmili gerektirmektedir.

Çözümü: İş parçası probu ile ölçüm yapmak için konumlandırılabilir işmili mevcut değilse,
"Ayar ekseni etrafında koordinat rotasyonu ile iş mili pozisyonu bağlantısı" fonksiyonu
SD55740 $SCS_MEA_FUNCTION_MASK, Bit 1=0 ile devre dışı bırakılabilir.

61382 [Kanal %1:] Blok %2: Makinedeki prob, ölçüm seçeneği mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Ölçüm seçeneği makineye sabit monte edilmiş prob ile uygulanamıyor.
Seçilen ölçüm seçeneği probun döner pozisyonlama/hizalama gerektiriyor.

Çözümü: Probun döner pozisyonlama/hizalama gerektirmeyen bir ölçüm seçeneği seçin.

61383 [Kanal %1:] Blok %2: Döner eksen 1: %4 ölçümünün kalibrasyon küresinin çap toleransı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: CYCLE996: _OVR[72] to _OVR[74] parametresinde ölçülen çapa veya SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL içindeki değere bakın
CYCLE9960: _OVR[72] parametresinde ölçülen çapa veya SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL içindeki değere bakın

Çözümü: Kalibrasyon verileri kontrol edilmeli ya da 3D prob yeniden kalibre edilmelidir.
Ayrıca makinede kalibrasyon topunun mekanik yapısı (sertliği) de kontrol edilmelidir.

61384 [Kanal %1:] Blok %2: Döner eksen 2: %4 ölçümünün kalibrasyon küresinin çap toleransı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: CYCLE996: _OVR[75] to _OVR[77] parametresinde ölçülen çapa veya SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL içindeki değere bakın
CYCLE9960: _OVR[75] parametresinde ölçülen çapa veya SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL içindeki değere bakın

Çözümü: Kalibrasyon verileri kontrol edilmeli ya da 3D prob yeniden kalibre edilmelidir.
Ayrıca makinede kalibrasyon topunun mekanik yapısı (sertliği) de kontrol edilmelidir.

61385 [Kanal %1:] Blok %2: Prob koordinat sisteminde kalibre edilmemiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Prob, MD52000 $MCS_DISP_COORDINATE_SYSTEM alanında kayıtlı koordinat sisteminde kalibre edilmemiş.

Çözümü: Ölçüm probu, ölçümden önce probu kalibre edilmelidir.

61386 [Kanal %1:] Blok %2: %4 ölçüm döngülerinin yürütülmesi için geçersiz koruma seviyesi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Ölçüm döngülerinin yürütülmesi için koruma seviyesi yetersiz.

Çözümü: MD51742 $MNS_MEA_ACCESS_EXEC ve MD11160 $NM_ACCESS_EXEC_CST makine verileri kontrol edilmelidir.

61387 [Kanal %1:] Blok %2: Dahili çalıştırma hatası

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: SIEMENS-Hotline arayın

61401 [Kanal %1:] Satır %2: Ölçüm probu devreye girmiyor, yazılım son konumu %4 aracılığıyla yol kısaltması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Güncel ölçüm ekseninde ilgili hareket yolu, yazılım son konumunun arkasına kadar yeterli olmalıdır.
Hareket yolu güncel olarak kısaltıldı ve set değeri olarak ayarlanan konuma ulaşmıyor.
5 başarısız temas denemesinden sonra alarm 61401 bildirimi yapılır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Set değeri girişi kontrol edilmelidir.
- Ölçüm yolu (DFA) azaltılmalıdır.
- İş parçası, yazılım son konumundan uzağa konumlandırılmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61402 [Kanal %1:] Satır %2: Ölçüm probu çarpışması, yazılım son konumu %4 aracılığıyla yol azaltması

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Bu alarm sadece dış ölçümlerde (köprü, muylu, bilya), olası bir çarpışma ile bağlantılı olarak ilerleme ekseninde görünür.
Çarpışma nedeni; çalışma düzlemindeki ölçüm ekseninde, ilerleme ekseninin ölçüm yüksekliğine indirilmesinden önce yapılan yol kısaltmasıdır.
İlerleme eksenindeki sonraki ilerleme sırasında ölçüm probu devreye girdi.
Yol azaltması olmasaydı ilgili hareket, çalışma düzlemi yazılım son konumunu geçer ve ilgili NCK alarmı 10722 tetiklenirdi.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Set değeri girişi kontrol edilmelidir.
- İş parçası, yazılım son konumundan uzağa konumlandırılmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61403 [Kanal %1:] Satır %2: Sıfır nokta kaydırması düzenlemesi uygulanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Ölçüm sonucu, koordinat sisteminin geometri eksenlerinin çevresinde bir dönen bileşenden fazla sonuç içeriyor.
Ancak, bir döner eksende sadece bir döner bileşem düzeltilebilir.
Sonuç olarak ortaya çıkabilecek pozisyon hatalarını engellemek için, seçilen döner eksenin ofseti yapılmadı.
"Koordinat sisteminde düzeltme" baypas olarak seçilmelidir.

61404 [Kanal %1:] Satır %2: Takım düzeltme uygulanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Seçilen takımda yapılacak düzeltme, takımın fiili durumu nedeniyle yürütülemedi.
Bir takım grubuna tayin edilmemiş takımlar için aşağıdakiler geçerlidir:
- bloke olmamaları, aktif ve kullanılabilir olmaları gerekir
Bir takım grubu oluşturan takımlar için aşağıdakiler geçerlidir:
- bloke olmamaları, kullanılabilir olmaları gerekir

Çözümü: Takım durumunu kontrol edin ve uygun şekilde adapte edin.

61405 [Kanal %1:] Satır %2: Takım ortamı mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Takım çevresi adını (_TENV) düzeltin veya bunu ortama atayın.

61406 **[Kanal %1:] Satır %2: DL-Numarası kontrolü**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Parametre DL kontrol edilmelidir.
Ayrıca toplam ve düzenleme düzeltmesi numarası da kontrol edilmelidir.

61407 **[Kanal %1:] Satır %2: _KNUM 7. hanesi ve üzerini kontrol edin.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: - _KNUM parametresini kontrol edin
- Toplam ve düzenleme düzeltme numarasını kontrol edin

61408 **[Kanal %1:] Satır %2: Toplu düzenlemeler mevcut değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: MD 18080, Bit 8=1 belirleyin

61409 **[Kanal %1:] Satır %2: Doğrultma düzenlemesi mevcut değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: MD 18112, Bit 4=1 belirleyin

61410 **[Kanal %1:] Satır %2: Mevcut olmayan takım öğesine veya özelliğine erişim**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Düzeltilecek boyut bir opsiyon veya MD değerlerinin yükseltilmesini gerektirir.

61411 **[Kanal %1:] Satır %2: Ölçüm noktalarının düzlem üzerine dağılımı kontrolü**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Nominal ve fiilî değerler kontrol edilmelidir.

61412 **[Kanal %1:] Satır %2: Kanal temel taslağı mevcut değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Makine verisi 28081 $MC_MM_NUM_BASE_FRAMES > 0 olarak ayarlanmalı veya $P_CHBFRMASK > 0 kontrol edilmelidir.

61413 **[Kanal %1:] Blok %2: Bilya çapı set değerini kontrol edin, %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Bilye çapının nominal değeri kontrol edilmelidir.

61414 **[Kanal %1:] Satır %2: Üçgen dağılımı limit üstünde**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Nominal ve fiilî değerler kontrol edilmelidir.

61415 **[Kanal %1:] Satır %2: Prob/ İşleme düzlemi kontrolü**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: İşlem alanı için izin verilen ölçüm probunun kullanılması gerekir:
Ayar verileri 54633 $SNS_MEA_TP_TYPE ya da 54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE
kontrol edilmeli veya işlem alanı değiştirilmelidir.

61416 **[Kanal %1:] Blok %2: Prob numarası maks. Alan sayısından büyük.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: S_PRNUM parametreleri kontrol edilmelidir
İş parçasının ölçülmesi: S_PRNUM parametreleri 1'den 40'ye kadar
Takımın ölçülmesi: S_PRNUM parametreleri 1'den 6'ya kadar

61417 **[Kanal %1:] Satır %2: Ölçüm probu referans taşıyıcı ile çakışacaktır**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Ölçüm sürecinde kolozyon içermeyen çıkış pozisyonunda yer alan eksenleri kayda alın

61418 **[Kanal %1:] Satır %2: Protokol dosya boyutu fazla küçük, MD11420: LEN_PROTOCOL_FILE kontrolü**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: 11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE makine verisi çok küçük ayarlanmış.

Çözümü: MD11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE. dosyası kontrol edin
Ölçüm sonuçlarını kaydet" fonksiyonunun kullanımı için en az 20 kB bir değer ayarlanmalıdır.
Bu makine verileri ile kayıt dosyasının azami boyutu belirlenir.

61419 **[Kanal %1:] Satır %2: Ölçü probu kalibrasyonu L1, küre merkez noktası/çapı bazında kontrol**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: MD 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK Bit1 içindeki ayar, kalibrasyon durumuna uygun değil
Ayar verisi 54610 $SNS_MEA_WP_STATUS_GEN[S_PRNUM] - ONBİNLER - hanesi kontrol edilmelidir:
1=Çevre, 0=TCP (Tool Center Point)

Çözümü: 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK B1 makine datası kontrol edilmelidir
Sorun giderme:
1. Prob yeniden kalibre edilmesi (eşitleme)
2. S_PRNUM ölçüm probu numarasının değiştirilmesi
3. MD51740 Bit1'in uyarlanması

61420 [Kanal %1:] Satır %2: Ölçü probu kalibrasyonu Multi/Mono prob bazında kontrol

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Takım tipi, dengeleme veri kümesine uygun değil.

Çözümü: Takım ölçüm tuşu tipine ve uygulama alanına göre kalibre edilmiş olmalıdır.

61421 [Kanal %1:] Satır %2: Ölçüm çevrimleri SW versiyonu veya NCK yetersiz veya yanlış düzenlenmiş - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Hata nedenleri: Hata kodu bkz. %4
A -> _OVR[] - parametre alanı çok küçük. GUD tanımını kontrol edin.
B -> $SCS_MEA_KIN_MODE? SD55645 kurulmamış.

61422 [Kanal %1:] Blok %2: Parametre ölçüm varyantı yanlış - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Hatanın nedenleri: Bakınız hata kodu %4
A -> CYCLE996 _MVAR = 9x tanımlayıcıları CYCLE996 ölçüm kinematikleri veya
A -> CYCLE996 _MVAR BİRLER basamağı 0..4 değer aralığının dışında
B -> CYCLE996 _MVAR (normalleştirme için parametre) YÜZ BİNLER basamağı (dec6) veya
B -> CYCLE996 MİLYONLAR basamağı (dec7) 0..3 değer aralığının dışında
C -> CYCLE996 Ölçüm versiyonu "kinematikleri hesapla" aktif, ancak döner eksenler 1 ve/veya 2 ölçülmedi (ayrıca bakınız parametre _OVR[40])
veya döner eksen 2 bulunuyor ve döner eksen vektörleri (V2xyz) ayarlanmamış.
D -> CYCLE996 _MVAR ON BİNLER basamağı (parametre döner eksen 1,2 veya vector zinciri açık, kapalı) 0..3 değer aralığının dışında
1 -> CYCLE9960 S_MVAR BİRLER ile ON BİNLER basamakları arasındaki değerler değer aralığının dışında
2 -> CYCLE9960 S_MVAR ONLAR basamağı BİRLER BASAMAĞI ile uyumlu değil
3 -> CYCLE9960 S_MVAR ONLAR basamağı 0,2 değer aralığının dışında

61423 [Kanal %1:] Satır %2: Parametre %4 belirlenmemiş veya atanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Hatanın nedenleri: Bakınız hata kodu %4
1. Parametre CYCLE996 S_TC doğru değil veya sıfıra eşit
2. Döndürme tertibatı veri kaydı oluşturulmadı -> MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER = 0
3 $NT_NAME? -> CYCLE996 Sistem değişkeni $NT_NAME bulunmuyor
4 TRAFO NO=0? -> CYCLE996 Dönüşüm numarası = 0 ?
5 TRAFO TYP? -> CYCLE996 Dönüşüm tipi 24,40,56 değerlerine eşit değil
6 S_MVAR? -> CYCLE996 Dönüşüm tipi doğru, ancak CYCLE9960 üzerinden yanlış çağırma
4 -> CYCLE9960 Derleme çevrimi E996 ayarlanmamış

61424 **[Kanal %1:] Satır %2: Kalibrasyon küresi çapı için %4 parametresi yanlış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: S_SETV parametresinde doğru kalibrasyon küresi çapı veya
güncel iş parçası ölçüm sensörüne ait takım verileri içinde doğru prob küresi yarı çapı
kayıtlı olup olmadığı kontrol edilmelidir.
Güncel iş parçası prob ölçüm sensörünün mekanik konum sapması, ön ayar üzerinden minimize edilmelidir.

61425 **[Kanal %1:] Satır %2: Döner eksen 1 veya 2 ölçüm ekseni parametresi yanlış - Hata kodu:%4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Hatanın nedenleri: Bakınız hata kodu %4
A -> Döner eksen numarası doğru değil (1 veya 2)
B -> Döner eksen 1 için anlaşmaya varılan bir ad bulunmuyor
C -> Döner eksen vektörü V1xyz sıfıra eşit
D -> Döner eksen 2 için anlaşmaya varılan bir ad bulunmuyor
E -> Döner eksen vektörü V2xyz sıfıra eşit
F VECTOR=0? -> CYCLE996 1. döner eksenin yönlendirme vektörü = 0
G VECTOR=0? -> CYCLE996 2. döner eksenin yönlendirme vektörü = 0
1 -> CYCLE9960 Yanlış ölçüm sayısı
2 -> CYCLE9960 Eksen 12 uyarınca maksimum ölçüm sayısı
3 -> CYCLE9960 Eksen 3 uyarınca minimum ölçüm sayısı
4(RA1) -> CYCLE9960 Döner eksen 1 ölçüm aralığı çok küçük
4(RA2) -> CYCLE9960 Döner eksen 2 ölçüm aralığı çok küçük
5(RA1) -> CYCLE9960 Döner eksen 1 ölçüm aralığı çok büyük
5(RA2) -> CYCLE9960 Döner eksen 2 ölçüm aralığı çok büyük
6 -> CYCLE9960 Ölçüm sayısı yanlış, enterpolasyon noktaları için her eksen başına minimum 2
7 -> CYCLE9960 Mod_Range Ölçüm aralığı tüm modül aralığını (360°) içeriyor ve bu yüzden modül aralığının (genellikle 0 olan) başlangıç pozisyonundan başlaması gerekir
Bir döner eksenin izin verilen ölçüm aralığı 10 ile 360 derece arasındadır

61426 **[Kanal %1:] Satır %2: Aktif kaymalar toplamı sıfıra eşit değildir - Hata kodu :%4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Hatanın nedenleri: Bkz. hata kodu %4
Aktif ofsetleri kontrol edin ($P_ACTFRAME)
Döner eksenlerdeki ofsetleri silin
A -> geometri ekseninin öteleme ofsetleri toplamı <> 0
B -> geometri ekseninin ince ofsetlerin toplamı <> 0
C -> geometri ekseninin döner bileşenlerin toplamı <> 0
D -> döner eksen 1'in öteleme ofsetleri toplamı <> 0
E -> döner eksen 2'nin öteleme ofsetleri toplamı <> 0

61427 **[Kanal %1:] Satır %2: Aktif parça ölçme probunun takım bilgileri yanlış ya da aktif değil - Hata kodu: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Hatanın nedenleri: Bkz. hata kodu %4
A -> Parça probu (ya da takım kesici ucu) etkin değil
B -> Parça probunun uzunluğu L1 = 0

61428 [Kanal %1:] Satır %2: Protokol dosyasının atanmasında hata - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Hatanın nedenleri: Bkz. hata kodu %4
A -> Güncel dizinde protokol kayıt dosyası sayısı > 99
B -> Kayıt dosyaları çok uzun. Kayıt dosyalarını yeniden adlandırın veya silin, MD11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE kontrol edin!

61429 [Kanal %1:] Satır %2: Ölçüm ekseni (Döner eksen 1 veya 2) temel ayarda değil veya dönük - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Hatanın nedenleri: Bkz. Hata kodu %4
A -> Döner eksen 1, 1. ölçümde temel pozisyonda değil
B -> Döner eksen 2, 1.ölçümde temel pozisyonda değil
C -> Döner eksen 2, 2.veya 3.ölçümde 1.ölçüm baz alındığında dönmemiş -> bkz. parametre _OVR[63 ila 65]
D -> Döner eksen 1, 2.veya 3.ölçümde 1.ölçüm baz alındığında dönmemiş -> bkz. parametre _OVR[60 ila 62]
1 (RA1) -> CYCLE9960 Döner eksen 1 başlangıçta temel pozisyonda değil
2 (AMODE DEC5) -> Seçilen temel pozisyona izin verilmez

61430 [Kanal %1:] Satır %2: Kinematik vektörlerinin hesaplaması gerçekleşmedi - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Hatanın nedenleri: Bakınız hata kodu %4

A -> Giriş noktaları PM1, PM2, PM3 makul olma durumu karşılanmadı, bunun sonucunda yan uzunlukların sıfıra eşit olmaması gerekir

(Uyarı: Yan uzunlukların sıfıra eşit olmaması halinde dahi bir üçgen oluşturamama riski bulunmaktadır => PM1...3 değerlerini kontrol edin!)

B -> Açık vektörler PM1PM2 ve PM1PM3 arasındaki PM1 kapalı açısı 0 değerine eşit.

Başlangıç noktaları bir üçgen oluşturmuyor.

C -> Açık vektörler PM2PM1 ve PM2PM3 arasındaki PM2 kapalı açısı 0 değerine eşit.

Başlangıç noktaları bir üçgen oluşturmuyor.

D -> Açık vektörler PM3PM1 ve PM3PM2 arasındaki PM3 kapalı açısı 0 değerine eşit.

Başlangıç noktaları bir üçgen oluşturmuyor.

E -> Normalleştirme enterpolasyon noktası: Hesaplama için geçersiz eksen adı tanımlandı

F -> Normalleştirme enterpolasyon noktası: Hesaplama için geçersiz düzlem tanımlandı

G -> Eğer hesaplanan açı döner eksenin açısal segmentini sınırlayan değerden daha küçükse parametre _TNVL içinde. Hesaplanan limit açı ve döner eksenin adı görüntülenir.

_TNVL < 20 derece değerlerinde, ölçümde yapılan hatalar nedeniyle tutarsızlıklar oluşması beklenir ölçüm ucunun mikrometre aralığında.

Örnek: "61429 .. G Ekseni:C->TVLmin=12.345"

Yapılacaklar: Kullanıcı programından veya _TNVL parametresinden döner eksenin açısal değerini ayarlayın.

CYCLE9960 ile komple kinematik ölçüm yapıldığında, limit açılar için değer girilir

SD $SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_TRIANGLE içine (ölçüm üçgeninin minimum tümleşik açısı)

"CC Opsiyonu ? " -> Derleme çevrimi opsiyonu "Kinematiklerin ölçümü" ayarlanmamış

"$MN_CC_ACTIVE_IN_CHAN_C996[0] ? " -> derleme çevrimi için makine verileri ayarlanmamış

"Lisans ? " -> "Kinematiklerin ölçümü" için lisans ayarlanmamış

Ofset olmadan başlık kinematikleri ölçümü yapıldığı zaman (torna mili uzatması), alternatif bir hesaplama yapılır ve bir hata mesajı A veya G verilir. Bu, ölçümü yapılacak döner eksenin yer değiştirmesi durumunda geçerlidir

H -> Alternatif ölçüm için koşullar karşılanmadı (döner eksen yer değiştirmedi -> bakınız _OVR[60] ile _OVR]62] arası veya SD55648 $SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_POS değeri _OVR[60] ile _OVR]62] arasındaki döner eksen pozisyonlarından daha küçük

I -> Alternatif ölçüm için koşullar karşılanmadı (döner eksen yer değiştirmedi -> bakınız _OVR[60] ile _OVR]62] arası

61431 [Kanal %1:] Satır %2: Kinematik vektörleri düzeltmesi gerçekleşmedi - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Hata nedenleri: bkz. Hata kodu %4

A -> Aktif dönüşüm sırasında düzeltme mümkün değildir. Kalıcı bir dönüşüm aktiftir.

Dönüşüm sadece hesaplanabilir ancak düzeltilemez. Düzeltilecek değerler _OVR [1] -_OVR [20] parametrelerinde bulunabilir.

B -> Aktif dönüşüm sırasında düzeltme mümkün değildir. Bir kullanıcı dönüşümü aktiftir.

Dönüşüm sadece hesaplanabilir ancak düzeltilemez. Düzeltilecek değerler _OVR [1] - _OVR [20] parametrelerinde bulunabilir.

61432 [Kanal %1:] Blok %2: %4 etkin değil veya oluşturulmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası

%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Ölçülecek dönüşümün / alet taşıyıcının, CYCLE9960'ın başlamasından önce etkin olması gerekir.
Belirtilen dönüşümün / araç taşıyıcısının oluşturulmuş olup olmadığını kontrol edin.
Oluşturulmuşsa, CYCLE9960'ı çağırmadan önce dönüşümün / araç taşıyıcısının etkinleştirilmiş olup olmadığını kontrol edin.
Yanlış bir dönüşümün / araç taşıyıcısının etkin olması da mümkündür.
veya
S_TNAME = 0 -> Ölçüm için TCARR veya dönüşüm belirtilmemiş.

61440 [Kanal %1:] Satır %2: Kesici uç konumu tespit edilemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Takım tipi olarak 1 ve 8 arasında bıçak boyuna sahip olan bir döner takım kullanılmalıdır.
Girilen bıçak boyunu takım taşıyıcısı temel konumunu baz alarak kontrol edin.

61441 [Kanal %1:] Satır %2: Kesici uç konumu işlem düzleminde değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Torna takımının (kesici ucun) kesici ağzı, örn. yönlendirilebilir bir alet taşıyıcısı yüzünden, artık işleme düzleminde (enterpolasyon düzleminde) bulunmuyor.

Çözümü: Takım taşıyıcı pozisyonunu kontrol edin ve gerekirse düzeltin!

61442 [Kanal %1:] Satır %2: Takım taşıyıcısı geometri eksenine paralel değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Yönlendirilebilir takım taşıyıcıyı konumlandırdıktan sonra, takım uzunlukları L1, L2 ve L3 geometri eksenlerine paralel kalmaz.

Çözümü: Takım tutucusuna ait döner eksenlerin (örn. sıkıştırma) konumlandırma tutumlarını kontrol edin.

61443 [Kanal %1:] Satır %2: İleri geçiş açısı %4 ya da küçük/büyük +/-90° ya da +/-120°

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: - alpha 1 aktarım açısında parametre değerlerini kontrol edin.
- Seçili 3. nokta ölçümünde alpha 1 +/- 120° üzerinde/altında olmaması gerekir ve 4- parametre ölçümünde alpha 1 +/-90° üzerinde/altında olmalıdır!
Aktarım açısı alpha 1 daima "Sıfır"dan farklı olarak parametrelendirilmelidir.

61444 [Kanal %1:] Satır %2: Güncel ölçüm hızı kalibrasyon hızı ile denk değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Her kalibrasyon veri cümlesinde ilgili kalibrasyon hızı da kayıtlıdır!
İleri itiş düzeltmesi %100 için güncel ölçüm hızı kalibrasyon hızıyla aynı değil.
Kalibrasyondan sonra kalibrasyon hızı değeri şu set verilerinde mevcut olmalıdır.
İş parçasının ölçümünde:
SD 54611 $SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0
Takımın ölçümünde:
SD 54636 $SNS_MEA_TP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 makine koordinat sistemindeki kalibrasyon için
SD 54651 $SNS_MEA_TPW_FEED[S_PRNUM-1] > 0 iş parçası koordinat sistemindeki kalibrasyon için
Prob yeniden kalibre edilmelidir (eşitleme) veya yeni S_PRNUM belirtilmelidir.

61445 **[Kanal %1:] Blok %2: Tutucu açısını kontrol edin**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Takım düzeltmesinde tutucu açısının girişini kontrol edin
1-4 bıçak boylarında tutucu açısı 90° üzerinde veya eşit ve 180° altında olmalıdır,
5-8 bıçak boylarında 0° üzerinde ve 90° altında olmalıdır.

61446 **[Kanal %1:] Blok %2: Düz ve serbest açıları kontrol edin.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Takım düzeltmesinde düz ve serbest açı girişini kontrol edin

61447 **[Kanal %1:] Satır %2: Referans nokta, ölçüm yönü, ölçüm probuna yönelik takım ön ayarı kontrol edilmelidir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Bu alarm sadece ölçüm probu uzunluğu kalibrasyonunda JOG içindeki ölçüm sırasında, bir referans parçada veya bilyada görünür.
Tutarlı olmayan bir sonuç ortaya çıktı, otomatik işletimde güvenli alanın üzerine yazılarak karşılaştırılabilir.

Çözümü: Alarm metninde belirtilen girişler kontrol edilmelidir.

61501 **[Kanal %1:] Satır %2: Simülasyon aktif**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Simülasyonu geri alın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61502 **[Kanal %1:] Satır %2: Takım düzenlemesi aktif**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Bir takım numarası programlanmalıdır

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61503 **[Kanal %1:] Satır %2: Kesici uç düzenlemesi sol ya da sağ**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Bir takım düzeltme değerinin programlanması gereklidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61504 **[Kanal %1:] Satır %2: _KNG düzenleme için yanlış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61505 [Kanal %1:] Blok %2: Geri çekilme mesafesi 1 mm altında

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Serbest hareket yolunu büyültün

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61506 [Kanal %1:] Blok %2: Dalma yolu 1 mm'den küçüktür

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Düzenleme yolunu büyültün

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61507 [Kanal %1:] Blok %2: Güvenlik mesafesi 1mm'den küçüktür

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61508 [Kanal %1:] Satır %2: Omuz konumu için ön atama yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61509 [Kanal %1:] Satır %2: Bileme takımı poziyonu için ön atama yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61510 [Kanal %1:] Satır %2: Test hareketi ilerleme hızı aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Deneme süreci ön beslemesini kapatın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61511 [Kanal %1:] Satır %2: Omuz konumu veya takım kesici uç D1/D2 yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61512 [Kanal %1:] Satır %2: Boylamasına poziyon yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61513 [Kanal %1:] Satır %2: Bileme takım sol ve eğri disk

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61514 [Kanal %1:] Satır %2: Disk tipi eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61515 [Kanal %1:] Blok %2: Geriçekilme yolu hizalama tutarından küçük veya eşittir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: Serbest hareket yolu değiştirilmelidir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61517 [Kanal %1:] Satır %2: Eğik taşlama diski açısı eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: $TC_TPG8 altında açıyı girin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61518 [Kanal %1:] Blok %2: Taşlama Diskin omuz hizası disk yarı çapından büyük olmalıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: Omuz yüksekliği veya cam yarıçapını değiştirin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61519 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]İşlem türü yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: B_ART parametresini 1 ila 3 değeri arasında doldurun

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61520 [Kanal %1:] Satır %2: Ek düzenleme atanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: MD18094 MM_NUM_CC_TDA_PARAM=10 belirleyin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61521 [Kanal %1:] Satır %2: Güncel disk genişliği fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Cam genişliğini küçültün

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61522 [Kanal %1:] Blok %2: Katlanma güncel disk genişliğinden büyük veya eşittir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Katlanmayı küçültün

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61523 [Kanal %1:] Satır %2: Sıfır sinyali ölçüm pensesi eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Ölçüm kumpas sinyalini kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61524 [Kanal %1:] Satır %2: Eğri açı yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Eğimli dalma açısının >-90° ve <90° olması gerekir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61525 [Kanal %1:] Satır %2: Yanlış disk tipi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Cam tipini $TC_TPC1 değiştirin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61526 **[Kanal %1:] Satır %2: Parça yarıçapı = 0**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: İş parçası yarıçapı >0 girin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61527 **[Kanal %1:] Blok %2: Disk yarı çapı iş parçası yarı çapında büyük veya eşittir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Cam yarıçapını veya takım yarıçapını değiştirin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61529 **[Kanal %1:] Satır %2: Ölçü birimi İNÇ programlandı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Temel sistem MD $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC programlanan G komutuna (G-Grubu13) denk değil

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61530 **[Kanal %1:] Satır %2: Boyuna pozisyon ön atama yanlış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Boylamasına pozisyon parametresinin kontrolü

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61531 **[Kanal %1:] Satır %2: Z alanında boylamasına pozisyon tespit edilmedi**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Düzen yolu parametresini büyültün

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61532 **[Kanal %1:] Satır %2: _LAGE değeri yanlış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Parametre içeriğini _LAGE düzeltin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61533 **[Kanal %1:] Satır %2: Uzunluk olarak L1 D... altında girilmemiş**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Uzunluk L1 takım düzeltmesinde D zımpara diskini kaydedin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61540 [Kanal %1:] Satır %2: Yanlış D-Numarası /Planya takımı D-Alanı aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Takım D numarası programlanmalıdır <_GC_DNUM'dur

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61541 [Kanal %1:] Satır %2: Yanlış disk tipi girildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Geçerli bir disk tipi takım yönetiminde seçilmelidir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61542 [Kanal %1:] Satır %2: Diskin yanlış referans noktası planya koordinat sisteminin seçilmesinde seçildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Takım D numarası programlanmalıdır <_GC_DNUM'dur

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61543 [Kanal %1:] Satır %2: Yanlış planya planya koordinat sisteminin seçilmesi sırasında seçildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Düzenleme numarası >0 ve <4 seçilmesi gerekir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61544 [Kanal %1:] Satır %2: Disk çapında aşınma

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Yeni disk gereklidir ya da dicke verileri sınır değerlerini kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61545 [Kanal %1:] Satır %2: Disk eni aşındı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Yeni disk gereklidir ya da dicke verileri sınır değerlerini kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61546 [Kanal %1:] Satır %2: Planya %4, aşınma sınırı boyuna 1 erişildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Yeni düzenleyici gerekli ya da düzenleyici değerlerini kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61547 [Kanal %1:] Satır %2: Planya %4, aşınma sınırı boyuna 2 erişildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Yeni düzenleyici gerekli ya da düzenleyici değerlerini kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61548 [Kanal %1:] Satır %2: Planya %4, aşınma sınırı boyuna 3 erişildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Yeni düzenleyici gerekli ya da düzenleyici değerlerini kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61549 [Kanal %1:] Satır %2: Yanlış bileyici tipi seçildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Düzenleyici tipini kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61550 [Kanal %1:] Blok %2: Düzlem aktif bir taşlama takımıyla hareket etmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Düzlem aktif bir taşlama takımıyla hareket etmiyor.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Döner eksen hareket ettirmeden önce freze takımını yükleyin.
Alarm SD 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK ile dudurulabilir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61551 [Kanal %1:] Blok %2: Frezeleme takımları, aktif bir taşlama takımıyla ayarlanmıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Frezeleme takımları, aktif bir taşlama takımıyla ayarlanmıyor.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Konumlamayı başlatmadan önce freze takımını aktif edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61552 [Kanal %1:] Blok %2: Frezeleme takımları, aktif bir taşlama takımı varken hizalanmıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Frezeleme takımları, aktif bir taşlama takımı varken hizalanmıyor.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Hizalamayı başlatmadan önce freze takımını aktif edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61553 [Kanal %1:] Blok %2: Taşlama takımları yalnızca aktif bir taşlama takımıyla hizalanabilir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Taşlama takımları yalnızca aktif bir taşlama takımıyla hizalanabilir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Hizalama çağrısından önce bir taşlama takımı yükleyin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61555 [Kanal %1:] Satır %2: Disk çapı ==0, SUG hesaplaması mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: Capı kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61556 [Kanal %1:] Satır %2: Pah ve sol disk kenarı yarı çapı mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: Disk verilerindeki değeri kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61557 [Kanal %1:] Satır %2: Pah ve sağ disk kenarı yarı çapı mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: Disk verilerindeki değeri kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61558 [Kanal %1:] Satır %2: Pah/Yarıçap+Omuz yüksekliği sol disk kenarının geri çekme yüksekliğinden büyüktür

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: Disk verilerindeki değeri kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61559 **[Kanal %1:] Satır %2: Pah/Yarı çap+Omuz yüksekliği sağ disk kenarının geri çekme yüksekliğinden büyüktür**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Disk verilerindeki değeri kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61560 **[Kanal %1:] Satır %2: Kaldırma başına Z yönünde kesim derinliği fazla büyük veya disk fazla dar**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Gidiş mesafesi parametresini düşürün veya başka bir alet kullanın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61561 **[Kanal %1:] Blok %2: Sol disk kenarı ön beslemesi sıfırdan küçük veya eşittir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Disk verilerindeki değeri kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61562 **[Kanal %1:] Blok %2: Sağ disk kenarı ön beslemesi sıfırdan küçük veya eşittir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Disk verilerindeki değeri kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61563 **[Kanal %1:] Blok %2: Çap ön beslemesi sıfırdan küçük veya eşittir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Disk verilerindeki değeri kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61564 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Daldırma ön beslemesi küçük veya sıfıra eşittir.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Disk verilerindeki değeri kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61565 **[Kanal %1:] Blok %2: Hizalama ön beslemesi küçük veya sıfıra eşittir.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Çözümü: Disk verilerindeki değeri kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61566 [Kanal %1:] Blok %2: Pah/radyus disk genişliğinden büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: Disk verilerindeki değeri kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61567 [Kanal %1:] Grup %2: %4 Toplam paso derinliği ve pasoların toplamı aynı ön karaktere sahip olmalıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Çözümü: Paso miktarı ön karakterini kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61568 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Biçim düzeltme sırasında hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: -103: İşleme yapılamıyor
-121: Bellek yetersizliği nedeniyle iptal işlemi
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -103: Taşlama çarkının veya düzelticinin pozisyonunun konturla eşleşip eşleşmediğini kontrol edin
-121: taşlama çarkının ve teknolojik datanın konturunu kontrol edin
SIEMENS destek hattını arayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61569 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Yeni ve devam profillendirmesinde işlem alanı farklı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - İşlem alanı yeni ve devam profillendirmede eşit olmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61570 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Yeni ve devam profillendirmesinde profillendirme türü farklı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Profillendirme türü (eksene paralel, kontura paralel) yeni ve devam profillendirmede eşit olmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61571 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Yeni ve devam profillendirmesinde hizalama yönü farklı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Hizalama yönü yeni ve devam profillendirmede eşit olmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61572 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Taşlama diski profillendirme devamına uymuyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Profillendirme ve devam sırasında yeni profillendirmede olduğu gibi aynı taşlama diski kullanılmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61573 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Taşlama diski kenarı profillendirme devamına uymuyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Profillendirme devamı sırasında yeni profillendirmede olduğu gibi aynı taşlama diski kenarı kullanılmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61574 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Konturda hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: -1: Kontur sürekli değil
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Konturun programlanmasını kontrol edin
-1: İşleme ekseninde kontur sürekli olmalıdır

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61575 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Taşlama çarkı kontur tanımında G0 blokları yer alır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Taşlama çarkı kontur tanımında G0 blokları yer alır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kontur tanımında G0 blokları yer almayabilir.
- Taşlama çarkına yapılan yaklaşım hareketlerinin ve taşlama çarkından yapılan geri çekilme hareketlerinin kontur tanımında yer alıp almadığını kontrol edin. Yer alanları silin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61576 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Taşlama çarkı profili aktif takımla tam olarak işlenemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Taşlama çarkı profili, aktif düzeltme takımının takım açılarıyla (boşluk ve yükselme açısı) tam olarak işlenemiyor.
Güncel takım açılarını kullanırken artık malzeme kaldı.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Aktif düzeltme takımı resp. konturunun takım açılarını (boşluk ve yükselme açısı) kontrol edin.
Başka bir düzeltme takımı kullanın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61577 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]%4 Aktif takım taşıyıcı yok

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: - Aktif takım taşıyıcı yok

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Takım taşıyıcısını aktif edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61578 [Kanal %1:] Satır %2: B ekseni kinematiği (zımpara teknolojisi) IBN Döndürme içinde ayarlanmamış veya yanlış ayarlanmış - Hata kodu: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: Hata nedenleri:
1. Hata kodu = B789 -> B ekseni IBN Döndürme (Kinematik) içinde aktifleştirilmedi
(789, $TC_CARR7[n]'ye karşılık gelir, n ... Döndürme verileri bloğu numarası)

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61601 [Kanal %1:] Satır %2: Bitmiş parça çapı fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Çözümü: SPD veya DIATH parametresini kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61602 [Kanal %1:] Satır %2: Takım eni yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dalma çeliği programlanan dalma genişliğinden büyüktür.

Çözümü: Takımı kontrol edin veya programı değiştirin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61603 [Kanal %1:] Satır %2: Dalma formu yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Dalma temelindeki yarıçaplar/fazlar dalma neine uymuyor. boylamasına eksene giden kontur elementlerine paralel olarak düz dalma mümkün değildir.

Çözümü: VARI parametresini kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61604 [Kanal %1:] Satır %2: Aktif takım programlanan konturu bozuyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Arka kesit elementlerinde kontur zedelenmesi kullanıma alınan takımın serbest kesme açısına bağlıdır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Başka bir takım kullanın ya da kontur alt programını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61605 [Kanal %1:] Satır %2: Kontur yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İzin verilmeyen arka kesim elementi algılandı.

Çözümü: Kontur programını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61606 [Kanal %1:] Satır %2: Kontur hazırlamada hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Konturun hazırlanması sırasında bir hata tespit edildi, bu alarm daima NCK alarmı 10930 ...10934, 15800 veya 15810 ile bağlantılıdır.

Çözümü: Kontur alt programını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61607 [Kanal %1:] Satır %2: Başlangıç noktası yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Döngüsel çağrı öncesinde erişilen başlangıç noktası kontur porgramı tarafından tanımlanan dik açı dışında yer almıyor.
Çözümü: Döngü görüntüleme öncesi start noktasını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61608 [Kanal %1:] Satır %2: Kesici uç yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Bir bıçak boyu 1...4, serbest dalma yapısına uygun programlanmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61609 [Kanal %1:] Satır %2: Form yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Çözümü: Serbest dalma yapısı için parametreyi ya da oyuk veya cep yapısını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61610 [Kanal %1:] Satır %2: Ayar derinliği programlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Çözümü: MID parametresini kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61611 [Kanal %1:] Satır %2: Kesim noktası bulunmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Herhangi bir kesit noktası kontur ile hesaplanamaz.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kontur programını kontrol edin veya besleme derinliğini değiştirin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61612 [Kanal %1:] Blok %2: Senkronize dişli işleme mümkün değildir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:

Çözümü: Senkronize diş işleme için ön koşulları kontrol edin:
- Toolcarrier aktif olmamalıdır
- Transformasyon aktif olmamalıdır
- Rotasyon aktif olmamalıdır
Gerektiğinde dişli senkronizasyon seçimini kaldırın

61613 [Kanal %1:] Satır %2: Serbest delme konumu yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: _VARI parametresindeki değeri kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61614 [Kanal %1:] Satz %2: %4 - Sıfır noktası kaydırmasında ana işmilinin yansımasına izin verilmez.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ana işmili işlemine ait sıfır noktası kaydırmasının, belirtilen eksende yansıması olmaması gerekir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kullanılan sıfır noktası kaydırması için belirtilen eksendeki yansımanın seçimini kaldırın iptal edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61615 [Kanal %1:] Blok %2: Karşı işmili için sıfır noktası ötelemesinin %4-aynalamasına müsaade edilmez

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Karşı işmilinin işlemesi için sıfır noktası ötelemesi Z-aynalamasına sahip olmamalıdır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kullanılan sıfır noktası kaydırmasında Z yansımasını iptal edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61616 [Kanal %1:] Blok %2: Güncel %4 kesme kenarı konumuna müsaade edilmemektedir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Köşelerin taşlanmasında 1'den 4'e kadarki kesme kenarı konumlarına müsaade edilmektedir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61617 [Kanal %1:] Blok %2: Ana işmili için maksimum işmil devri girilmedi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ana işmili için maksimum işmili devri girilmedi.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ana işmili için maksimum işmili devrini girin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61618 [Kanal %1:] Blok %2: Ana işmili ayarlanmadı.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Herhangi bir ana işmili ayarlanmadı

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61619 [Kanal %1:] Blok %2: Ana işmili doğru ayarlanmadı.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Ana işmili doğru ayarlanmamış

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Lütfen aşağıdaki makine veya ayar verilerini kontrol edin
MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]
MD 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit 8

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61620 [Kanal %1:] Blok %2: %4-Karşı işmili işlemi lineer eksenleri için aynalamaya izin verilmez

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Karşı işmili işlemi lineer ekseni Z-aynalamaya sahip olmamalıdır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kullanılan sıfır noktası kaydırmasında Z yansımasını iptal edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61621 [Kanal %1:] Blok %2: Dışbükey dişlinin açılma açısı fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Dişlinin dışbükeyi fazla büyük
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Parametre XS ya da RS kontrolü
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61622 [Kanal %1:] Blok %2: Torna işlem için Toolcarrier düzenlenmedi.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Dönüş işlemi için Toolcarrier düzenlenmedi.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Toolcarrier döner eksenler ile ayarlayın: B ekseni ve takım işmili açık.
"B-Eksen kinematiği" tanımını atayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61623 [Kanal %1:] Blok %2: Ana işmilindeki freze işlemi için Toolcarrier düzenlenmedi.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Ana işmilindeki freze işlemi için Toolcarrier düzenlenmedi.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Toolcarrier döner eksenler ile ayarlayın: B ekseni ve ana işmili açık.
"B-Eksen kinematiği" tanımını atamayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61624 [Kanal %1:] Blok %2: Karşı iş mildeki freze işlemi için Toolcarrier düzenlenmedi.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Karşı işmilindeki freze işlemi için Toolcarrier düzenlenmedi.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Toolcarrier döner eksenler ile ayarlayın: B ekseni ve karşı işmili açık.
"B-Eksen kinematiği" tanımını atamayın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61625 **[Kanal %1:] Blok %2: Programlanan açı değeri Hirth dişlisi merkezinde yer almıyor: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Hirth dişlisi merkezinde yer almayan bir açı değeri programlandı.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Hirth dişlisi merkezinde yer alan bir açı değeri programlayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61626 **[Kanal %1:] Blok %2: Programlanan açı değerleri ile takım ucu torna düzleminde %4 yer almıyor.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Takım ucunun tornalama düzeleminde konulanmadığı alanında açı değerleri programlandı.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Uygun açı değerleri programlayın veya "Beta" ve "Gamma" üzerinden programlama kullanın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61627 **[Kanal %1:] Blok %2: Torna takımları için takım tutucunun sabit olması nedeniyle torna takımının döndürülmesi mümkün değildir.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Torna takımları için takım tutucunun sabit olması nedeniyle torna takımının döndürülmesi mümkün değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: "Sabit" Kullanım seçimini yapın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61628 **[Kanal %1:] Blok %2: Düzlemin döndürülmesi mümkün değil: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Yüzeyi döndürmek olanaklı değil

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: $TC_DPV [n, m] <> 0: Yönlendirme vektörü $TC_DPV3, $TC_DPV4 ve $TC_DPV5 aracılığıyla CYCLE800 için belirli bir yönlendirmeye sahip bir takım tanımlanmalıdır. Yalnızca $TC_DPV yoluyla yapılan bir tanımlama CYCLE800 tarafından desteklenmez. Vektör kullanan bir tanımlama için, MD 18114 $MN_MM_ENABLE_TOOL_ORIENT = 2 olmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61695 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Parametre R123 yanlış programlandı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Parametre R123 kontrol edilmelidir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61696 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Parametre R122 çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Parametre R122 kontrol edilmelidir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61697 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Parametre R122 çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Parametre R122 kontrol edilmelidir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61698 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Parametre R122 yanlış ön işaret içeriyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Parametre R122 kontrol edilmelidir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61699 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Parametre R121 yanlış ön işaret içeriyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Parametre R121 kontrol edilmelidir
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61700 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Oluşturulacak programın adı eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Parametre PRG kontrolü
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61701 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kontur %4 mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Parametre CON kontrolü
- Kontur görüntüleme kontrolü
- Konturların program kaydında mevcut olup olmadığını (Takımlar, alt programlar veya parça programları) kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61702 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Etiket %4 hazır parça konturunda mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Hazır parça konturunda etiketlerin mevcut olup olmadığını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61703 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Etiket %4 ham parça konturunda mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Ham parça konturunda etiketlerin mevcut olup olmadığını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61704 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Hazır parça konturu eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Kontur çağırma(CYCLE62) kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61705 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ham parça konturu eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Kontur görüntülemeyi kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61706 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Hazır parça konturunda hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Hazır parça konturu programını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61707 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ham parça konturunda hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Ham parça konturu programını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61708 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fazla kontur girilmiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kontur sayısını kontrol edin
- Maksimum iki kontur (Hazır parça ve ham parça konturu)
- Minimum bir kontur (Hazır parça konturu)

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61709 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Bıçak yarı çapı fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Takım yönetiminde takımın bıçak yarı çapını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61710 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Hesaplama iptal edildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Hesaplama PI görevi tarafından iptal edildi, yeniden deneyin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61711 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]D beslemesi takımın plaka genişliğinden büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Takım yönetiminde takımın plaka genişliği ile bağlantılı olarak D beslemesini kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61712 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]DX veya DZ beslemesi takımın plaka uzunluğundan büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Takım yönetiminde takımın plaka genişliği ile bağlantılı olarak DX veya DZ beslemesini kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61713 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Takım yarı çapı yarım plaka genişliğinden daha büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Takımın takım yarı çapı ve plaka genişliğini (Dalıcı, delici) kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61714 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kontur dönüşü sırasında hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: -103: İşleme yapılamıyor
-121: Bellek yetersizliği nedeniyle iptal işlemi
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -103: Konturun veya takım pozisyonunun konturla eşleşip eşlemediğini kontrol edin
-121: Konturu ve teknolojik datayı kontrol edin
SIEMENS destek hattını arayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61730 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]İşlem alanı sınırlama dışında

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - İşlem alanını ve sınırlamaları kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61731 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kontur yönü belirlenemiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Konturu kontrol edin
- Kontur başlangıç noktasının mevcut olup olmadığını kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61732 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]İşleme alınacak materyal mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Ham parça ve hazır parça konturu programını kontrol edin, özellikle birbirlerine olan konumlarını
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61733 %[[Kanal %1:] Blok %2: %] İşlem yönü ile kesim boyu uyumlu değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Programlanan işlem yönünü takımın kesim boyu ile bağlantılı kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61734 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Hazır parça konturu ham parça toleransı dışında

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Ham parça ve hazır parça kontürü programı kontrol edilmelidir, özellikle birbirlerine olan konumların.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61735 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]D beslemesi takımın plaka uzunluğundan büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Takım yönetiminde takımın plaka uzunluğu ile bağlantılı olarak D beslemesini kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61736 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]İşleme kesit derinliği maksimum takım gergi derinliğinden daha büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61737 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]İşleme kesit derinliği minimum takım gergi derinliğinden daha küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61738 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Yanlış bıçak boyu

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Takım yönetiminde bıçak boylarını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61739 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ham parça kapalı kontura sahip olmalıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Ham parça konturunun kapalı olup olmadığını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61740 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Hareket nedeniyle çarpışma

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Start pozisyonunu kontura doğru çarpışmadan hareketin mümkün olacağı yapıda seçin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61741 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Eksen negatif alanda

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Eksenin pozisyonunu ordinatlarda kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61742 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Geri çekilme alanı %4 işlem alanının dışında

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - İç alan işlemlerinde işlem alanını girilen geri çekilme mesafesi ile bağlantılı olarak (SD 55506 $SCS_TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST) kontrol edilmelidir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61743 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]2 kanallı gerdirme için kılavuz kanal eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Bir kılavuz kanal tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61744 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]2 kanallı gerdirme için ardıl kanal eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Bir ardıl kanal tanımlanıp tanımlanmadığını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61745 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]2-kanallı gerdirme 2 kılavuz kanalında (%4) aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - 2 kılavuz kanalının etkin olup olmadığı kontrolü
- İki kanallı gerdirmenin aynı anda 2 kanaldan fazlasında atif olup olmadığını kontrol edin.
- Daima 2 kanal aktif olmalıdır, bir kılavuz kanal ve bir ardıl kanal

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61746 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]2-kanallı gerdirme kanallarda (%4) aktif

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - İki kanallı gerdirme işleminin 2'den fazla kanalda aynı anda aktif olup olmadığını kontrol edin.
- Daima 2 kanal aktif olmalıdır, bir kılavuz kanal ve bir ardıl kanal

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61747 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]2 kanallı gerdirme için yanlış kılavuz kanal (%4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kılavuz kanalı programının ortak kanal parametresinde seçilen ardıl kanal programı üzerinden kanalda işleyip işlemediğini kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61748 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kılavuz ve ardıl kanalda işlem alanları farklıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Kılavuz ve ardıl kanalda işlem alanları aynı olmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61749 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kılavuz ve ardıl kanalda teknoloji farklıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Teknoloje (Germe/ kalan, delme/kalan delme dönüşü/kalan) kılavuz ve ardıl kanalda aynı olmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61750 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kılavuz ve ardıl kanalda işlemler farklıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Kılavuz ve ardıl kanalda işlemler (Zımpara/perdahlama) aynı olmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61751 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Öncü ve takipçi kanallarda ölçü sistemi farklıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Ölçü sistemi (G grubu: 13 (G70, G71, G700, G710)) öncü ve takipçi kanallarda aynı olmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61752 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Takımların kesim konumları veya kesim yönleri farklıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Takımların kesim konumları ve kesim yönü kılavuz ve ardıl kanalda aynı olmalıdır.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61753 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Takım yarı çaplarındaki farklar fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Takım yarı çapları zımparalamada maksimum kesit ölçüsünden birbirinden faklı olmalıdır

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61754 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Takım yarı çapları perdahlamada aynı boyutta olmalıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kılavuz ve ardıl kanalda takım yarıçaplarının eşit boyutta olup olmadığını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61755 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Plaka genişliği aynı boyutta değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kılavuz ve ardıl kanalda plaka genişliklerinin eşit boyutta olup olmadığını kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61756 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Takımların çarpışması nedeniyle çok kanallı işleme mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Programlanmış parametrelerle, çok kanallı işleme takımların çarpışmasına neden olurdu.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parametreleri (DCH kayması), çok kanallı işlemenin mümkün olacak şekilde uyarlayın veya tek kanallı işlemeyi kullanın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61757 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Bitmiş parça delme sınırların dışında

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Bitmiş parça belirtilen delme sınırlarının dışında.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Bitmiş parça kontürünün konumunu XDA ve XDB delme sınırları bakımından kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61758 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Master işmili makine ekseni kılavuz kanalda ve takip eden kanalda farklı.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Mater işmilinin makine ekseni referansı kılavuz kanalda ve takip eden kanalda farklı.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX, 30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN, 20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND ve 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED makine verilerinin kontrol edilmesi

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61759 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Takipçi kanalın pozisyonu yazılım limit anahtarını ihlal eder

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Balans Kesme makinesi işleminde (son işlem veya DCH=0 parametresi ile kaba işlem), CYCLE952 üzerinden alınan öncü kanalın takım pozisyonuna, takipçi kanalda eksen eşleştirmesi devreye alınmadan önce yaklaşılır.
Aktüel durumda, öncü kanaldan alınan takım pozisyonu takipçi kanalın yazılım limit anahtarını ihlal eder.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Öncü kanalda, yazılım limit anahtarını ihlal etmeden, takipçi kanalda da yaklaşılabilecek bir pozisyona yaklaşılmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61800 [Kanal %1:] Satır %2: Harici CNC sistemi eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Harici lisan için makine verileri MD18800: $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE ya da opsiyon biti 19800 $ON_EXTERN_LANGUAGE belirlenmemiştir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61801 [Kanal %1:] Satır %2: Yanlış G-kodu seçili

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Program çağrısında CYCLE300<Değer> girilen CNC-Sistemi için izin verilmeyen bir rakam değeri programlanmıştır veya döngüsel_ayar_verilerinde G kod sistemi için yanlış değer belirtilmiştir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61802 [Kanal %1:] Satır %2: Yanlış eksen tipi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Programlanan eksene bir mil düzenlenmiştir
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61803 [Kanal %1:] Satır %2: Programlanan eksen mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Programlanan eksen sistemde mevcut değil
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parametre _AXN kontrol edin
20050 ile 20080 arasındaki makine verilerini kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61804 [Kanal %1:] Satır %2: Programlanan pozisyon referans noktasını aşıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Programlanan ara pozisyon veya güncel pozisyon referans noktasının arkasında yer almaktadır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61805 [Kanal %1:] Satır %2: Değer mutlak ve inkremental programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Programlanan ara pozisyon hem mutlak hem de artımlı olarak programlanmıştır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61806 [Kanal %1:] Satır %2: Yanlış eksen düzeni

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Eksen düzeninin sıralaması yanlıştır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61807 [Kanal %1:] Satır %2: İşmili yönü yanlış programlandı (aktif)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Programlanan mil yönü döngü için ön görülen mil yönüne aksi gelmektedir

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Parametre SDR ve SDAC kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61808 [Kanal %1:] Satır %2: Son delme derinliği ya da tek delme derinliği

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Toplam derinlik Z veya tekil delme derinliği Q G8xgrubunda eksiktir (Döngünü ilk çağrısı)

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61809 [Kanal %1:] Satır %2: Delme pozisyonu geçersiz

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: -

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61810 [Kanal %1:] Satır %2: ISO-G-Kodu mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Çağrı grubunda izin verilmeyen bir ISO eksen adı programlanmıştır
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61811 [Kanal %1:] Satır %2: ISO eksen adına izin verilmiyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Çağrı grubunda izin verilmeyen bir rakam değeri programlanmıştır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61812 [Kanal %1:] Satır %2: Harici döngü görüntülemede değer(ler) yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Çağrı grubunda izin verilmeyen bir rakam değeri programlanmıştır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61813 [Kanal %1:] Satır %2: GUD değeri yanlış tanımlanmış

Açıklama: Döngüsel ayar verilerinde
İzin verilmeyen bir rakamsal değer girilmiştir
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61814 [Kanal %1:] Satır %2: Polar koordinatları döngü ile mümkün değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: -
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61815 **[Kanal %1:] Satır %2: G40 aktif değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası
Açıklama: Döngü çağrısı öncesinde G40 aktif değildir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61816 **[Kanal %1:] Satır %2: Eksenler referans noktasında değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: -
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61817 **[Kanal %1:] Satır %2: Koruma alanı içindeki eksen koordinatları**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: -
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61818 **[Kanal %1:] Satır %2: Eksen alanı sınır değerleri eşittir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: -
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61819 **[Kanal %1:] Grup %2: Geri çekilirken çarpma tehlikesi: Takım programlanmış kenara hasar verir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: ISO modundaki G70'te başlangıç noktasına geri gelinirken kenar hasar görür.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Kontur sonuna başlangıç noktası yüksekliğine çıkaracak bir G1 satırı ekleyin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61836 [Kanal %1:] Satır %2: Yanlış eksen tanımlayıcısı %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Programlanan eksen tanımlayıcıları kaynak programdaki tanımlayıcılarla eşleşmiyor.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Yanlış eksen tanımlayıcıları düzeltin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61837 [Kanal %1:] Satır %2 programda sözdizimi hatası %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Programda sözdizimi hatası olup olmadığını kontrol edin.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Sözdizimi hatalarını düzeltin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61838 [Kanal %1:] Satır %2: %4 programının veri formatı doğru değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Programın veri formatını kontrol edin.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Ver formatını düzeltin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61839 [Kanal %1:] Satır %2: Uygulama çalışmıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Uygulamanın çalıştığından emin olun.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programını tekrar başlatın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61840 [Kanal %1:] Satır %2: Otomatik servo optimizasyonunun yürütülmesi sırasında hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Onay modu
%4 = MMC sıra numarası

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61841 [Kanal %1:] Satır %2: Otomatik servo optimizasyonu için gerekli GUD eksik: %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Eksik GUD

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61842 [Kanal %1:] Satır %2: Otomatik servo optimizasyonuna yönelik bir döngü çağrısı geçersiz: %3

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%3 = Çağıran

Açıklama: CYCLE75x çağrısına izin verilmez çünkü standart veya üretici çevrim dizininden bir çevrim tarafından çağrılır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: CYCLE75x çağırmak için üreticinin parolasına ihtiyacınız vardır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61850 [Kanal %1:] Blok %2: Silindir transformasyonu onaylanmamıştır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Silindir transformasyonu ShopMill için onaylanmamıştır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61851 **[Kanal %1:] Blok %2: Uygun transformasyon düzenlenmedi: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Arzu edilen transformasyon bu makinede ayarlı değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61852 **[Kanal %1:] Blok %2: Transformasyon bu düzlem için düzenlenmedi: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Transformasyon kullanılan düzlem için düzenlenmemiştir. Düzlemi değiştirin.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61853 **[Kanal %1:] Blok %2: Döner eksen ile işlem için yanlış düzlem: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Güncel düzlemde döner eksen işleme alınamaz. Düzlemi değiştirin.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61854 **[Kanal %1:] Blok %2: Blok araması için alt program düzlemi fazla derin.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Alt program düzlemi blok araması için fazla derin.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Blok aramasını başka bir blokta uygulayın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61855 **[Kanal %1:] Blok %2: Hedef noktası geri çekme alanının içinde**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Belirtilen hedef noktası geri çekme alanının içinde.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Hedef noktasının veya geri çekme alanının değiştirilmesi.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61856 [Kanal %1:] Blok %2: İş parçası ofset değerinin mutlak girişi onaylanmadı.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: İş parçası ofset değerinin mutlak girişi onaylanmadı.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: 52212 $MCS_FUNCTION_MASK_TECH Bit 6: İş parçası ofset değeri ZV mutlak girilemez (ShopTurn)
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61857 [Kanal %1:] Blok %2: Ham parça kabulüne yönelik döner eksen ayarlanmamış.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Ham malzeme kabulüne yönelik döner eksen ayarlanmamış.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Makine verisi 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB Bit 8 kontrol edilmelidir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61858 [Kanal %1:] Blok %2: Tornalama işlem sadece ortalanarak bağlanan bir ham parça ile mümkün.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Tornalama işlem sadece ortalanarak bağlanan bir ham parça ile mümkün.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Ortalanarak bağlanan bir ham parça kullanın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61859 [Kanal %1:] Blok %2: Tornama işlem onaylanmadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Makine üzerinde tornalama işletim ayarlanmamış
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Makine datasını kontrol edin: 52201 $MCS_TECHNOLOGY_EXTENSION=1 (torna).

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61860 [Kanal %1:] Blok %2: Tornalama sadece ana işmilinde mümkün

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Tornalama için, gerdirme olarak ana işmili seçili değil.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Tornalama için sıkma olarak ana işmili seçin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61861 [Kanal %1:] Blok %2: Punta bu kanalda seçili değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Punta başka bir kanalda seçilmiş bu kanalda değil.
Farklı seçim/seçimi kaldırma soruna neden olur.
Punta seçildiğinde karşı işmili konumlanmamalıdır.
Punta seçimi kaldırıldığında kontra işmili konumlanmalıdır.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Puntayı tüm kanallarda seçin veya seçimi kaldırın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61862 [Kanal %1:] Blok %2: ShopMill programında ShopTurn çevrimi başlatılmasına izin verilmemektedir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: ShopMill programında ShopTurn çevrimi denenmiştir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Bloğu silin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61863 [Kanal %1:] Blok %2: ShopTurn programında ShopMill çevrimi başlatılmasına izin verilmemektedir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: ShopTurn programında ShopMill çevrimi başlatma denenmiştir..
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Bloğu silin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61864 **[Kanal %1:] Blok %2: Punta seçimi evet/hayır tüm kanallarda aynı olmalıdır.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Punta seçimi evet/hayır program başlığında tüm kanallarda aynı olmalıdır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Punta seçimi evet/hayır için program başlığında tüm kanallardaki aynı seçimi kullanın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61865 **[Kanal %1:] Blok %2: ShopTurn çevrimi başlatılmasına sadece bir ShopTurn programında izin verilmektedir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: ShopTurn çevrimleri ShopTurn pogramı dışında kullanılmamalıdır, aksi durumda gerekli ortam seçenekleri sunulmayacaktır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: ShopTurn çevrimini bir ShopTurn programında başlatın Bu mümkün değilse, parça G kodu ile programlanmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61866 **[Kanal %1:] Blok %2: ShopMill çevriminin başlatılmasına sadece bir ShopMill programında izin verilmektedir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: ShopMill çevrimi ShopMill programı dışında kullanılmamalıdır, aksi durumda gerekli ortam seçenekleri sunulmayacaktır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: ShopMill çevrimini bir ShopMill programında başlatın Bu mümkün değilse, talimat G kodu ile programlanmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61867 **[Kanal %1:] Grup %2: C düzleminde geri çekilme mesafesi orta noktaya olan mesafeden daha büyük olamaz.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Geri çekilme mesafesi çok büyük. C düzleminde geri çekilme mesafesi orta noktaya olan mesafeden daha büyük olamaz.
Aksi halde geri çekilme işlemi eksi bölgeye doğru gerçekleşir, bu durum torna işmiliinin salınımına neden olabilir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Küçük bir geri çekilme mesafesi kullanın veya mümkünse Y düzlemini kullanın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61868 **[Kanal %1:] Grup %2: Program başka bir makinede oluşturuldu ve uyarlanması gerekir.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Program başka bir makinede oluşturuldu ve bu makinede uygulanamayan program parçalarına sahiptir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Program ShopMill/ShopTurn editörde uyarlanmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61869 **[Kanal %1:] Blok %2: Blok arama sadece hesaplama ile mümkün**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: ShopMill ve ShopTurn alanında sadece hesaplamalı blok araması mümkündür.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Diğer blok arama modunu kullanın.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61870 **[Kanal %1:] Blok %2: Otomatik reaksiyon sırasında çarpışma tehlikesi. Takımı elle çekin!**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Otomatik reaksiyon sırasında çarpışma tehlikesi vardır.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Takımı elle çekin!

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61900 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Oluşturulacak programın adı eksik**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Parametre PRG kontrolü

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61901 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kontur %4 mevcut değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Kontur görüntüleme kontrolü
- Konturların program kaydında mevcut olup olmadığını (Takımlar, alt programlar veya parça programları) kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61902 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Etiket %4 cep konturunda mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Cep konturunda etiketlerin mevcut olup olmadığını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61903 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Etiket %4 ham parça konturunda mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Ham parça konturunda etiketlerin mevcut olup olmadığını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61904 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Etiket %4 ada konturunda mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Ada konturunda etiketlerin mevcut olup olmadığını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61905 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Etiket %4 muylu konturunda mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Muylu konturunda etiketlerin mevcut olup olmadığını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61906 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Etiket %4 konturda mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Konturda etiketlerin mevcut olup olmadığını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61907 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Cep konturu eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kontur görüntülemeyi kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61908 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ham parça konturu eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kontur görüntülemeyi kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61909 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Cep konturunda hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Cep konturu programını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61910 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ham parça konturunda hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Ham parça konturu programını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61911 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ada konturunda hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Ada konturun programlanmasını kontrol edin
- Ada konturun kapalı olup olmadığını kontrol edin
- Konturda self-cut olup olmadığını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61912 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Muylu konturunda hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Muylu konturu programını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61913 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Konturda hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kontur programını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61914 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fazla kontur girilmiş

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Konturların sayısını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61915 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Freze yarı çapı fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Takım yönetiminde freze yarı çapını kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61916 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Hesaplama iptal edildi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Hesaplama PI görevi tarafından iptal edildi, yeniden deneyin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61917 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Merkezleme/Ön delme ve muylu kombinasyonuna izin verilmemektedir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Ön delme/merkezleme ile bağlantılı muylu işlemine izin verilmemektedir!
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61918 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kalan işlemleri freze yarı çapı ref.takımı freze yarı çapından küçük olmalıdır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kalan işlem freze yarı çapını kontrol edin, bu referans takımının freze yarı çapından düşük olmalıdır!
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61919 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Referans takımının yarı çapı fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Referans takımının yarı çapını kontrol edin!
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61920 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kontur frezeleme sırasında hata %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: 3020: Bellek yetersiz
3022: Kontur hatalı
3023: Konturu kontrol edin (kontur çok küçük elemanlar içeriyor olabilir)
3356: Artık malzeme kullanılan takımla tamamen temizlenemiyor.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: 3020, 3022, ve 3023: Konturu ve teknolojik datayı kontrol edin
3356: Artık işleme için, artık malzemeyi tamamen temizleyebilecek daha küçük çaplı bir takım kullanılmalıdır.
SIEMENS destek hattını arayın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61921 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kanal frezesi %4 sırasında hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61922 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Etiket %4 Kanal konturunda bulunmuyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Etiketlerin kanal konturunda bulunup bulunmadığını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61923 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]kanal konturunda %4 hata

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kanal konturunun programlamasını kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61924 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kanal konturu eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kontur görüntülemeyi kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61925 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Döngü ile uygulama arasındaki iletişimde kopukluk

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Döngü ve
spiral algoritma arasında iletişim için kullanılan yerel değişkenler okunamadı.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Döngü ve uygulama sürümlerini kontrol ediniz, bunlar aynı olmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61926 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Program %4 kopyalanamadı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Döngü ve
spiral algoritma arasında iletişim için kullanılan yerel değişkenler okunamadı.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Döngü ve uygulama sürümlerini kontrol ediniz, bunlar aynı olmalıdır.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61927 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Köşe yarıçapı %4 çok küçük**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Asgari köşe yarıçapı çok küçük.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Köşe yarıçapını büyütünüz veya daha küçük bir takım kullanınız.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61928 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]İlk kontur elemanı köşe yarıçapı %4 için çok kısa**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: İlk kontur elemanı köşe yarıçapı için çok kısa.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kontur elemanını uzatınız veya köşe yarıçapını düşürünüz.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61929 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Son kontur elemanı köşe yarıçapı %4 için çok kısa**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Son kontur elemanı köşe yarıçapı için çok kısa.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Kontur elemanını uzatınız veya köşe yarıçapını düşürünüz.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61930 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kontur mevcut değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kontur görüntüleme kontrolü
- Konturların program kaydında mevcut olup olmadığını (Takımlar, alt programlar veya parça programları) kontrol edin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61931 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kontur kapalı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Konturların kapalı olup olmadığını kontrol edin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61932 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kendinden kesitli kontur

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Kontur programını değiştirin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61933 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Fazla kontur elementi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Kontur programını değiştirin, bu sırada kontur elementi sayısını düşürmeye çalışın.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61934 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]İşlem alanında programlamaya burada izin verilmemektedir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Kontur programını değiştirin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61935 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ölçek sistemi inç/metrik programına burada izin verilmemektedir.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Kontur programını değiştirin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61936 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]G0 kontur programında onaylanmamaktadır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kontur programını değiştirin G0 ı G1 ile değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61937 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Cep derinliği yanlış programlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Parametre Z1 kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61938 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Start noktası bilgisi eksik

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Start noktası bilgisi parametresini kontrol edin
- G17 de: XS, YS
- G18 de: ZS, XS
- G19 da: YS, ZS

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61939 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Orta nokta bilgisi olmayan çember

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Kontur programlama kontrol edilmelidir, özellikle dairesel programlama

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61940 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Start noktası bilgisi yanlış programlanmış**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Start noktası bilgisini düzeltin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61941 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Helix yarı çapı çok küçük**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Helix yarı çapını büyültün

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61942 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Helix kontura zarar veriyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Helix yarı çapını kontrol edin mümkünse küçültün

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61943 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kalkış/İniş hareketi kontura zarar veriyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Mümkünse emniyet mesafesini SC küçültün

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61944 **%[[Kanal %1:] Blok %2: %]Rampa yolu kısa**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Salınım eklentisi sırasında takım, rampa yolu üzerindeki ekleme noktasından freze çapına göre daha az hareket ederse veya işleme derinliğine ulaşılmazsa "Rampa yolu çok kısa" mesajı görüntülenir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Takım dalma noktasının çok yakınında kalıyorsa dalma açısını azaltın
- Takım işleme derinliğine ulaşmazsa dalma açısını büyütün
- Daha küçük yarı çapa sahip takım kullanın
- Başka bir dalma modu seçin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61945 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Alan düzeni fazla büyük, fazlalık köşeler kalıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - alan düzeni parametresini kontrol edin
- G17 de: DXY
- G18 de: DZX
- G19 da: DYZ

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61946 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ada konturu çift mevcut

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - İkinci ada konturunu silin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61947 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Muylu konturu çift mevcut

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - İkinci muylu konturunu silin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61948 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]İşleme alınacak materyal mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Konturların programını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61949 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ada cebin dışında

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Ada/Cep konturu programını kontrol edin
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61950 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Artan materyal mevcut değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61951 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Artan materyal freze yarı çapı fazla büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Daha küçük yarı çapa sahip freze kullanın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61952 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kalan materyal frezesinin yarı çapı ref. frezesine oranla fazla küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: - Kalan işlemler için daha büyük yarı çapa sahip bir freze kullanın
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61953 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Ön işlem teknolojisine değiştirme mümkün değildir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: - Mevcut makine teçhizatının teknolojisi ön işlem yapma teknolojisi ile eşleşmemektedir

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Mevcut makine teçhizatı teknolojisini ön işlem teknolojisine uyarlayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61954 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Aktif olan ve programlanmış olan takımlar farklıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: - Aktif olan ve programlanmış olan takımlar farklıdır

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Aktif ve programlanmış takımları kontrol edin

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61955 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Kontur hesaplaması için dahili bellek limitine ulaşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: - Dahili bellek konturu hesaplamak için yetersiz.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Aşağıdaki parametreleri/olasılıkları kontrol edin:
- Temas açısı arttırılabilir
- Daha geniş çaplı bir takım kullanılabilir
- $SCS_FUNCTION_MASK_MILL_SET bit3 ayar verisi içinden sıfırlanabilir

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61956 %[[Kanal %1:] Blok %2: %]Aktif takım yarıçapı, referans takım yarıçapına eşit veya daha küçük olmalıdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - Aktif takım yarıçapını kontrol edin, referans takım yarıçapına eşit veya daha küçük olmalıdır

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61957 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Kontur sonlandırma doğrusu olanaklı değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Programlanmış olan kontur sonlandırma, son kontur elemanının uzunluğu nedeniyle mümkün değildir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Konturu uyarlayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61958 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Kontur elemanı doğrusu çok kısa**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kontur elemanı doğrusu çok kısa.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Konturu kontrol edin ve uyarlayın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61959 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Kontur elemanları üst üste biniyor**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Konturun kontur elemanları üst üste biniyor.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Konturların üst üste binmelerini giderin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61960 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Kontur yarıçapı çok küçük**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kontur yarıçapı, istenen yiv genişliği için çok küçük.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Konturun geçerliliğinin kontrol edilmesi

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61961 **%[[Kanal %1:] Satır %2: %]Kontur elemanı dairesi çok kısa**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Kontur elemanı dairesi çok kısa.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Konturun kontrol edilmesi
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61962 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Düzlem ataması %4 çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Düzlem ataması çok küçük.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Düzlem atamasının arttırılması gerekli.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61963 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Düzlem ataması %4 çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Düzlem ataması çok büyük,
yakım yarıçapından daha büyük olmaması gerekir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Düzlem atamasının küçültülmesi gerekir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61964 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Temas açısı %4 çok küçük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Temas açısı çok küçük, bu açının 8°'den küçük olmaması gerekir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Temas açısının büyütülmesi gerekir.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61965 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Temas açısı %4 çok büyük

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Temas açısı çok büyük, bu açının 89°'den daha büyük olmaması gerekir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Temas açısının küçültülmesi gerekir.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61966 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]Sadece düzensiz kalibrasyon veri kümeleri seçilebilir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: AUTO çalışma modunda, "eşzamanlı ölçüm" fonksiyonu için
sadece düzensiz kalibrasyon veri kümeleri programlanabilir. _PRNUM parametresi
kontrol edilebilir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Başka bir kalibrasyon veri kümesi seçin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61967 %[[Kanal %1:] Satır %2: %]ölçüm probları arasındaki konum sapması farkı çok büyük (%4)

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
%4 = Konum sapmaları arasındaki fark
Açıklama: "Eşzamanlı ölçüm" fonksiyonu için, her iki ölçüm probu arasındaki konum sapmalarının
çok büyük fark göstermemesi gerekir. İzin verilen
fark SD55701'de parametrelendirilebilir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Her iki ölçüm probu arasındaki konum sapması farkını düşürün.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61968 %[[Kanal %1:] Grup %2: %]D2 ile yalnızca düzenli kalibrasyon kayıtları seçilebilir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: "Eşzamanlı ölçüm" fonksiyonunda kesici kenar 2 için kalibrasyon ve
JOG işletim türünde sadece düzenli kalibrasyon kümeleri programlanabilir.
_PRNUM parametresi kontrol edilmelidir.
Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Başka bir kalibrasyon veri kümesi seçin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

61969 %[[Kanal %1:] Grup %2: %]D1 ile yalnızca düzensiz kalibrasyon kayıtları seçilebilir

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: "Eşzamanlı ölçüm" fonksiyonunda kesici kenar 1 için kalibrasyon ve
JOG işletim türünde sadece düzensiz kalibrasyon kümeleri programlanabilir.
_PRNUM parametresi kontrol edilmelidir.

Reaksiyon: Interpreter stop
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Başka bir kalibrasyon veri kümesi seçin.
Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

62000 [Kanal %1:] Satır %2: Yeni takım değişimi

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Lütfen yeni takımla değiştirin
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62001 [Kanal %1:] Satır %2: %4 ekseninin dinamiği yeterli değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Programlanmış olan kesme hızı çok yüksek.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Kesme hızını düşürüm
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62098 [Kanal %1:] Grup %2: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Bu alarm farklı amaçlar için kullanılır.
Lütfen alarm metnni dikkate alın.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Alarm metnine bağlı
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62100 [Kanal %1:] Satır %2: Delme döngüsü aktif değil

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Delme görünüm döngüsünün çağrılmasından önce herhangi bir delme döngüsü modal olarak çağrılmamıştır. Alarm aşağıdaki döngü nedeniyle tetiklenebilir: HOLES1, HOLES2.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Delme görüntüsü döngüsünün modal çağrıldığını kontrol edin
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62101 [Kanal %1:] Satır %2: Frezeleme yönü doğru değil - G3 oluşturuluyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Eşit veya karşı hareket programlandı. Mil döngüsel çağrıda dönmez
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: CDIR paramtereindeki değeri kontrol edin
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62102 [Kanal %1:] Satır %2: Cep finişte tam boşaltılmıyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62103 [Kanal %1:] Satır %2: Finiş ölçüsü programlanmamış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Herhangi bir kesit ölçüsü programlanmamıştır, bu işlem sırasında bir kesit ölçüsü gerekli olmasına rağmen
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Kesit ölçüsünü programlayın
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62104 [Kanal %1:] Satır %2: Delme döngüsü yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62105 [Kanal %1:] Satır %2: Sütun veya satır sayısı sıfırdır

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Parametre _NUM1 ve _NUM2 kontrol edin.
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62106 [Kanal %1:] Satır %2: Takım denetiminde denetim statüsü değeri yanlış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62107 [Kanal %1:] Satır %2: Parametre %4 çevrim de takım denetimi yanlış tanımlanmış

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62108 **[Kanal %1:] Satır %2: çevrimde takım denetim fonksiyonunda hata**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62109 **[Kanal %1:] Blok %2: Makine parametrelendirmesi optimum değil**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Optimum işleme sonucu için, servo ve enterpolasyon döngüleri arasında bir döngü azaltma gereklidir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Servo döngüsü faktörünün (MD10060 $MN_POSTCTRL_SYSLOCK_TIME_RATIO), enterpolasyon döngüsü faktöründen (MD10070 $MN_IPO_SYSLOCK_TIME_RATIO) daha küçük olması gerekir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62180 **[Kanal %1:] Satır %2: Yuvarlak eksenleri %4 ayarlama**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Manüel döner eksende ayarlanacak döner eksen açısı göstergesi örneği:
62180 "Döner eksen B=32.5° C=45° ayarla"

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Manüel oval eksenlerde ayarlanacak açı

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62181 **[Kanal %1:] Satır %2: Yuvarlak ekseni %4 ayarlama**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Manüel döner eksende ayarlanacak döner eksen açısı göstergesi örneği:
62181 "Döner eksen B=32.5° ayarla"

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Manüel oval eksende ayarlanacak açı

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62182 **[Kanal %1:] Satır %2: Hareketli başlığı değiştirme: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Talep, salınım başlığını değiştirin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62183 **[Kanal %1:] Satır %2: Hareketli başlığı değiştirme: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62184 [Kanal %1:] Satır %2: Hareketli başlığı değiştirme : %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama:
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: -
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62185 [Kanal %1:] Satır %2: Açı, açı yuvasına adaptedildi: %4

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Hirth dişlisinde %4 fark açısı
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Salınımın devreye alınması CYCLE800 kontrolü
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62186 [Kanal %1:] Blok %2: JOG alanında salınım yok -> NPV G%4 aktif ve genel temel NPV (G500) dönüş içeriyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: JOG alanında salınımda sıfır noktası kayması NPV yönüne bir dönüş yazılamaz,
Temel genelinde NPV veya temel referansta dönüşler mevcut olduğunda
Hata bildirimi 62186 kapatılabilir -> bakınız Ayar dataları 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: %4 aktif sıfırı noktası kayması NPV numarası
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62187 [Kanal %1:] Blok %2: JOG alanında salınım à G500 aktif ve genel temel NPV veya temel referans dönüşler içeriyor

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: JOG alanında salınımda sıfır noktası kayması NPV yönüne bir dönüş yazılamaz,
Temel genelinde NPV alanında G500 etkin olduğunda veya temel referansta dönüşler mevcut olduğunda
Hata bildirimi 62187 kapatılabilir -> bakınız Ayar dataları 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: bakınız 62186 ve 62187 uyarıları
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62200 [Kanal %1:] Satır %2: Spindle başlatma

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket
Açıklama: Dişlinin işleme alınmasından önce durdurulur, zira mil durur.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Dişlinin işleme alınmasından önce takım milini başlatın
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62201 **[Kanal %1:] Satır %2: Z-Kaydırması geri çekilme düzlemine etki etmiyor!**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Geri çekiş alanları takımı baz almaktadır Bu nedenle programlanabilir kaymalar geri çekim alanlarına etki etmez.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Kayma nedeniyle çarpışma oluşmamasına dikkat edin.
Ardından NC-Start düğmesine basın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62202 **[Kanal %1:] Satır %2: DİKKAT: Takım doğrudan işlemeye hareket eder!**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası , etiket

Açıklama: Grup arama sürecinin ardından bir pozisyon doğrudan hareket ile erişilebilir olmalıdır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İstenilen pozisyona çarpışmasız erişilip erişilemiyeceğinin kontrolü.
Ardından NC-Start düğmesine basın

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62300 **[Kanal %1:] Satır %2: Deneyim değer belleği numarası kontrolü**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: -

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Set değerini kontrol edin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62301 **[Kanal %1:] Set %2: Dikkat: Arama, kuru çalışma veya simülasyon aktiftir.**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - Program testi veya kuru çalışmayı iptal edin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62303 **[Kanal %1:] Blok %2: Güven alanı aşıldı %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - _TSA set değerini ve parametresini kontrol edin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62304 **[Kanal %1:] Satır %2: Üst ölçü**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Anlık ve set değer ölçümleri arasındaki fark üst tolerans limitinin üstünde (ekran parametresi TUL):
- TUL ölçüm farkının üst tolerans limitidir.
- TUL, harici veya dahili makine işlemi yapılmasından bağımsız olarak her zaman malzeme ile ilgilidir.
- Bu yüzden delik/cep çok küçük ve tıkaç çok büyüktür.
- Bu da başka bir malzeme alınamayacağı anlamına gelir.
- TUL ölçüm çevrimi parametreri "üst sapmaya" karşılık gelir, makine mühendisliğinde uyma ve toleranslar için kullanılan genel terimdir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Güncel-Set farkı tolerans üst sınırından daha büyüktür (Parametre _TUL)

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62305 [Kanal %1:] Satır %2: Alt ölçü

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Anlık ve set değer ölçümleri arasındaki fark üst tolerans limitinin altında (ekran parametresi TLL):
- TLL ölçüm farkının alt tolerans limitidir.
- TLL, harici veya dahili makine işlemi yapılmasından bağımsız olarak her zaman malzeme ile ilgilidir.
- Bu yüzden delik/cep çok büyük ve tıkaç çok küçüktür.
- Bu da çok fazla malzemenin alındığı anlamına gelir.
- TLL ölçüm çevrimi parametreri "alt sapmaya" karşılık gelir, makine mühendisliğinde uyma ve toleranslar için kullanılan genel terimdir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Güncel-Set farkı tolarans alt sınırında daha küçüktür (Parametre _TLL)

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62306 [Kanal %1:] Satır %2: İzin verilen ölçü farkı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Güncel-Set farkı tolerans parametresinden büyüktür _TDIF, takım verileri düzeltilmez.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62307 [Kanal %1:] Satır %2: Satır başına maks. karaktersayısı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Satır başına karakter sayısı yetersiz

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: _PROTFORM[1] alanındaki değeri yükseltin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62310 [Kanal %1:] Blok %2: Satır başına maks. Karakter sayısı satır başına %4 karakter olarak sınırlandırılır.

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62311 **[Kanal %1:] Satır %2: Satır başına _PROTFORM[1] maks. karakter sayısı adapte edilir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Satır başına maks. Karakter sayısı _PROTFORM[1] adapte edilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62312 **[Kanal %1:] Satır %2: Prob düzlemde dikey durmuyor!**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: -

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62314 **[Kanal %1:] Satır %2: Yazılım son konumu ile yol sınırlaması, %4 çarpışma denetimi aktif, NC-START ile devam edilir / RESET ile iptal edilir**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Bu alarm sadece dış ölçümlerde (köprü, muylu, bilya), programa devam etme sorgulaması olarak ilerleme eksenindeki indirme hareketinden önce görünür.
Alarm sorgusunun nedeni, çalışma düzlemindeki ölçüm ekseni için güncel olarak yürütülen yol azaltmasıdır.
Yol azaltması olmasaydı; ilgili hareket, çalışma düzleminin yazılım son konumunu aşardı. İlgili bir NCK alarmı 10722 tetiklenirdi.
Program durdurma ile kullanıcı, ilerleme ekseninde ölçüm yüksekliğine çarpışma olmadan indirme yapılıp yapılamayacağını kontrol edebilir.
İlerleme ekseninin sonraki hareketinde ölçüm probu devreye girerse (çarpışma), alarm 61402 bildirimi yapılır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - Set değeri girişi kontrol edilmelidir.
- İş parçası, yazılım son konumundan uzağa konumlandırılmalıdır

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62315 **[Kanal %1:] Blok %2: Kinematik data kaydı %4 üzerine yazma, evet -> NC start, hayır -> reset**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62316 **[Kanal %1:] Satır %2: TRAORI-Verileri üzerine yazma evet -> NC-Start, hayır -> Reset**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62317 **[Kanal %1:] Satır %2: Doğrusal vektör %4 toleransı aşıldı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Eğer CYCLE996 veya CYCLE9960 üzerinden hata gelirse:
Kinematik ölçümü sırasında lineer vektörlerin toleransı aşılmıştır.
Tolerans değeri TLIN parametresine aktarılır.
Eğer TLIN=0 veya tolerans (kontrol) = hayır ise ölçülen vektörler izlenmez.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Analiz için daha büyük toleranslı 2. bir ölçüm yapılabilir. Kinematik verisinin üzerine yazılmaması gereklidir.
Yeni ölçülen vektörler, ölçüm kaydında (veri dosyası) belgelendirilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62318 **[Kanal %1:] Satır %2: Yuvarlak eksen vektörü %4 toleransı aşıldı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Döner eksen yönü, kinematik ölçülürken de hesaplanır.
Sapma önemsizse ve yalnızca tolerans aralığı çok küçükse, bu $SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX içinde değiştirilebilir.
Döner eksen yönündeki bir sapmanın da mekanik bir nedeni olabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sapma çok büyükse, nedeni küçük bir ölçüm dairesi olabilir.
Döner tabla ile kalibrasyon bilyesi dönme merkezine çok yakın olmamalıdır.
Başlık kinematiği ile, birinci ölçüm yapılırken 2. döner eksen ayarlanarak ölçüm dairesi genişletilebilir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62319 **[Kanal %1:] Blok %2: Kalibrasyon datalarının dahili düzeltmesi gerçekleşmedi**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Ölçüm tuşu düzenini/spindle pozisyonunu kontrol edin!
İş milindeki takım ölçüm tuşunun düzeni (programlanan pozisyon) kalinrasyon sırasında
ve ölçüm sırasında benzer olmalıdır!
Bu pozisyonlar farklı olduğunda kalibrasyon dataları işlem alanında bir koordinat dönüşünü baz alarak
besleme ekseni etrafında dahili döngü yapısında düzeltilemez!

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62320 **[Kanal %1:] Blok %2: Münferit kesme kenarları ölçü farkının dışında bulunmaktadır: %4**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Münferit kesme kenarı ölçümü, belirtilen kesme kenarı adedinin ölçü farkının dışında kaldığını göstermiştir.
Bu takımla çalışmanın sürdürülmesinin mümkün olup olmadığı kararı verilmelidir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62321 **[Kanal %1:] Blok %2: Döner eksen 1: Kalibrasyon topu ölçüm %4 arasındaki tolerans çapı aşıldı**

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama: Bkz. Parametrelerde ölçülen çap _OVR[72] bis _OVR[74] veya değer SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Kalibrasyon dataları ya da 3D-Probun yeniden kalibrasyon kontrolü
Makinede kalibrasyon topu mekanik yapısının kontrolü
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62322 [Kanal %1:] Blok %2: Döner eksen 2: Kalibrasyon topu ölçüm %4 arasındaki tolerans çapı aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama: Bkz. Parametrelerde ölçülen çap _OVR[75] ila _OVR[77] veya değer SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Kalibrasyon dataları ya da 3D-Probun yeniden kalibrasyon kontrolü
Makinede kalibrasyon topu mekanik yapısının kontrolü
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62377 [Kanal %1:] Blok %2: Ölçü toleransı %4 aşıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü:
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62500 [Kanal %1:] Satır %2: SUG sınırlandırıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: SUG sınır değerini kontrol edin ve gerektiğinde NC programına daha küçük bir değer programlayın
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62501 [Kanal %1:] Satır %2: Devir sayısı sınırlandırıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Devir sınır değerini kontrol edin ve gerektiğinde NC programına daha küçük bir değer programlayın
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62502 [Kanal %1:] Satır %2: Bileyici %4, SUG sınırlandırıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi
Açıklama:
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: SUG sınır değerini kontrol edin ve gerektiğinde NC programına daha küçük bir değer programlayın
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

62503 [Kanal %1:] Satır %2: Bileyici %4, Devir sayısı sınırlandırıldı

Parametre: %1 = Kanal numarası
%2 = Grup numarası, kanal numarası etiketi

Açıklama:
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Devir sınır değerini kontrol edin ve gerektiğinde NC programına daha küçük bir değer programlayın
Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

HMI alarmları

6

120200	**Görüntü kurulumu durduruldu, lütfen bekleyin.**
Açıklama:	Kumada bir parça programının işlenmesi sırasında o denli yük altındadır ki tüm gösterge değerlerini güncel tutacak konumda değildir.
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	Fazla yüklenme durumu giderildiğinde alarm otomatik kaybolacaktır. Bu alarm sık gündeme geldiğinde makineyi devreye alan uygun önlemleri almalıdır (örn. IPO devir oranını düşürme).
Program devamı:	Dahili

120400	**Sürücü cihazlarına düz bağlantılar için ayarlar henüz etkin değil%nHMI kapatın/açın!**
Açıklama:	Sürücü cihazdan veya sürücü cihaza bir dosya transferi, sürücü cihazlara giden düz bağlantı ayarları ancak bir HMI yeniden başlatımı sonrasında etkin olduğundan başarısız olmuştur.
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	HMI kapatma/açma ve ardından alarma neden olan süreci tekrarlama
Program devamı:	Dahili

120401	**SINAMICS: %3 Alanın %2 değerin %1 parametre giriş süresi %4 sn. geçikti!**
Parametre:	%1 = Değeri yazdırılacak olan parametrenin numarası. %2 = Yazdırılması gereken değer. %3 = Alan (Yazdırma görevinin adreslendirildiği sürücü obje sınıfı) %4 = Sürücü ünite tarafından yazdırma görevi onaylanmadan geçen süre
Açıklama:	Bir SINAMICS parametresinin yazdırma görevi 10 saniye içinde sürücü cihaz tarafından onaylanmadı. Yazdırma görevi takip eden 10 saniye içinde sürücü cihaz tarafından onaylanmadığında alarm yeniden tetiklenecektir. Yazdırma görevinin onaylanması için maksimum 130 saniye beklenir, bu durumda alarma görüntülenen zaman aşımı 130 saniye olduğunda yazdırma görevinin başarısız olduğu varsayılmalıdır, aksi takdirde yazdırma görevinin zaman aşımına rağmen başarılı olduğu varsayılabilir
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	Alarmda görüntülenen zaman aşımı 130 saniye altında olduğu sürece alarmı onaylayın, aksi durumda kumandayı, sürücü sistemleri ve HMI kapatın / açın ve ardından alarma neden olan süreci tekrarlayın.
Program devamı:	Dahili

120402	**Bus%1.Slave%2: %3: SINAMICS-İlk devreye alım gereklidir!**
Parametre:	%1 = Bus no. %2 = Slave adresi %3 = İlgili sürücü ünitenin adı
Açıklama:	Alarmda belirtilen Bus numarası ve Slave adresi ile sürücü ünite ‚İlk devreye alma' konumunda bulunmaktadır.
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	İlgili sürücü ünite için ilk devreye alım uygulayın. Bunun için HMI alanında ‚Devreye alma > Sürücü sistem > Sürücü üniteler' diyaloğuna geçin, ilgili sürücü üniteyi işaretleyin ve HMI talimatlarını takip edin.
Program devamı:	Dahili

120403	Bus%1.Slave%2: %3: Topoloji denetimi/onaylama!
Parametre:	%1 = Bus no. %2 = Slave adresi %3 = İlgili sürücü ünitenin adı
Açıklama:	Sürücü ünite alarmda belirtilen Bus numarası ve Slave adresi ile devir yükseltme sırasında DRIVE-CLiQ-Topolojisinin kontrolünde Set topolojisi ve güncel topoloji arasında izin verilmeyen bir fark tespit etti. Bu nedenden dolayı sürücü ünite ‚Topoloji hatası' durumunda devir yükseltmesini durdurmuştur.
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	- Güncel topolojiyi kontrol edin ve set topolojisine uygun olasılıkta değiştirin. - DRIVE-CLiQ-hatlarını hat kesintisi ve temas sorunları açısından kontrol edin. - DRIVE-CLiQ-Bileşenlerini işlevsellik açısından test edin. Not: HMI 'Devreye alma > Sürücü sistem > Sürücü üniteler > Topoloji' altında uygun bir teşhis sunmaktadır (örn. Set / güncel kıyaslama).
Program devamı:	Dahili

120404	Düz bağlantıların yapısı %1 başarısız%nKapama/Açma kumandası, sürücüler ve HMI.
Parametre:	%1 = Bağlantı adı
Açıklama:	Bir sürücü üniteden/üniteye dosya transferi için sürücü üniteye olan düz bağlantı yapısı başarısız. Dosya ilgili sürücü üniteden/üniteye transfer edilemedi. Slave adresi: /DRIVE_<Bus numarası>_<Slave adresi>.
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	Aşağıdaki önlemleri alarma neden olan süreç başarıyla tekrarlanıncaya kadar belirtilen sıralamada uygulayın. 1. Kumanda, sürücüler ve HMI kapatma/açma ve ardından alarma neden olan süreci tekrarlama. 2. PROFIBUS projelendirmeyi (HW konfig.) aynı PLC- ve CP-Subnet-ID ile PLC ve CP'ye yükleyin, kumanda ve HMI kapatın/açın ve ardından alarma neden olan süreci tekrarlayın. 3. İlgili sürücü ünite için fabrika ayarlarına geri dönün, Kumanda, sürücüler ve HMI kapatın/açın ve ardından alarma neden olan süreci tekrarlayın. 4. Hata metni ile bir destek talebi açınız: http://www.siemens.com/automation/support-request
Program devamı:	Dahili

120405	SINAMICS: DRIVE-CLiQ-Bileşenlerinde Firmware güncellemesi çalışıyor.%nFirmware güncellemesi sonlanıncaya kadar bekleyin!
Açıklama:	En az bir DRIVE-CLiQ bileşenine yönelik Firmware güncellemesi uygulanır.
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	Hiçbiri gerekli değil. Firmware güncellemesi sonlanıncaya kadar bekleyin Firmware sonu 120406 alarmı tarafından sinyalize edilir.
Program devamı:	Dahili

120406	SINAMICS: DRIVE-CLiQ-Bileşeninin Firmware güncellemesi sona erdi%nSürücü sistemini kapama/açma!
Açıklama:	Tüm DRIVE-CLiQ-Bileşenlerinde Firmware güncellemesi sona erdi.
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	Tüm DRIVECLiQ bileşenleri kapama açma dahil sürücü sistemi.
Program devamı:	Dahili

120407 **SINAMICS: Parametre %1 için okuma görevi, Alan %2: %3s Zaman aşımı!**

Parametre: %1 = Değerin okunduğu parametre numarası.
%2 = Alan (Yazdırma görevinin adreslendirildiği sürücü obje sınıfı)
%3 = Parametrenin okunması için gerekli olan süre

Açıklama: Bir SINAMICS-Parametresinin okunması fazla uzun sürdü. Bu, bağlı bulunun bir HMI'nın çok yavaş kumanda edilmesine neden olabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: 1. Alarmı onaylayın
2. Sürücü yükünü kontrol edin: İlgili kontrol ünitesinin r9976 parametresindeki hesaplama süresi yükü değerleri 80% altında olmalıdır.
3. Hata metni ile bir destek talebi açınız: http://www.siemens.com/automation/support-request

Program devamı: Dahili

120408 **En az bir sürücüsürücüde güvenli operasyon modu adaptasyonu gereklidir!**

Açıklama: En az bir sürücüde güvenli operasyon modu adaptasyonu gerekli.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: 'Devreye alım/Güvenlik/SI-Operasyon modu adaptasyonu' altında bir güvenli operasyon modu adaptasyonu uygulanmalıdır.

Program devamı: Dahili

120409 **En az bir sürücü cihazda SINUMERIK'e adaptasyon gereklidir.**

Açıklama: En az bir sürücü cihazda SINUMERIK'e bir adaptasyon gereklidir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: En az bir sürücü cihaz için SINUMERIK'e bir adaptasyonun yapılması gerekir. Bu bir sıfırlama (PO: Power On) gerektirir, bunu takip eden "SINUMERIK'e adaptasyon" sistem diyaloğu "TAMAM" (OK) ile onaylanmalıdır.
İlgili sürücü cihazında adaptasyon alternatif olarak, P0009 = 30 ve P0976 = 502 parametre dizilerinin manüel olarak yürütülmesi ile yürütülebilir. Bundan sonra sürücü cihazın parametrelerini kaydedin.

Program devamı: Dahili

150000 **Auto Servo Tuning bir önceki çalışma sırasında beklenmedik bir şekilde sonlandırıldı.%nSon tuningden önceki çıkış verilerini geri yüklemek gerekebilir.**

Açıklama: Alarm, bir geri yükleme noktasının varlığına işaret eder.
Bir AST beklenmedik bir şekilde sonlandırıldığında, bir geri yükleme noktası bir platformda durabilir (örn. elektrik kesintisi, iletişim kopukluğu vs.)
Geri yükleme noktasının restorasyonu, makine verilerini tuning yapılmadan önceki değerlere geri döndürür. Bu, makinenin kararlı bir durumda olmasını sağlar.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Verilerin geri yüklemesi, işletmeye alma alanında Auto Servo Tuning uygulaması tarafından yapılabilir.

Program devamı: Dahili

150001 **Auto Servo Optimizasyonu sırasında Hata: %1**

Açıklama: Otomatik eksen optimizasyon başarısız oldu.
Auto Servo Tuning optimizasyon sürecini bir hata nedeniyle iptal etmiştir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Hata metni ile bir destek talebi açınız: http://www.siemens.com/automation/support-request

Program devamı: Dahili

150002 **AST Çekirdek Kütüphanede Hata: %1**

Açıklama: Otomatik eksen optimizasyon başarısız oldu.
Auto Servo Tuning optimizasyon sürecini bir hata nedeniyle iptal etmiştir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Hata metni ile bir destek talebi açınız: http://www.siemens.com/automation/support-request
Program devamı: Dahili

150003 Otomatik Servo Optimizasyonu, durduruldu. Gerekçe: %1 (%2<AST>)

Açıklama: Otomatik eksen optimizasyonu başarısız oldu.
Şunlardan emin olunuz:
1. Kanal RESET konumunda.
2. Eksen JOG modunda hareket ettirilebilir.
3. Muhtemelen parça programındaki eksen optimizasyon istemleri hatalı veya eksik.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Kullanıcı belgesinde hata numarasına bakın.
Debug işleminin ardından, parça programı yeniden başlatın.
Program devamı: Dahili

150004 AST Kernel Kütüphanesi optimizasyonu durduruldu. Gerekçe: %1 (%2<AST>)

Açıklama: Otomatik eksen optimizasyonu başarısız oldu.
Muhtemelen parça programındaki eksen optimizasyon istemleri hatalı veya eksik.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Kullanıcı belgesinde hata numarasına bakın.
Debug işleminin ardından, parça programı yeniden başlatın.
Program devamı: Dahili

150005 Auto Servo Tuning kullanıcı tarafından iptal edildi.

Açıklama: Otomatik eksen optimizasyonu kullanıcı tarafından iptal edildi.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Parça programı yeniden başlatılmalıdır.
Program devamı: Dahili

150006 Otomatik Servo Optimizasyonu, durduruldu. Gerekçe: %1 (%2<AST>)

Açıklama: Otomatik eksen optimizasyonu kapsamında yapılan ölçüm sırasında bir hata meydana geldi.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: 1: Lütfen REF/TEACH/tekli blok fonksiyonunun etkinliğini kaldırınız.
2: Lütfen "İlerleme onayı" tuşuna basınız.
3: Lütfen eksenin ilerleme hızını arttırınız.
4: Lütfen "İş mili onayı" tuşuna basınız.
5: Lütfen eksene referans veriniz.
6: Lütfen ilk önce diğer ölçümleri durdurunuz. CU'nun p4701 parametresini kontrol ediniz. Gerekirse, kumandaya erişimi olan tüm haricî işlemleri durdurun.
7: Lütfen ilk önce trace'i (tahriki) durdurunuz. CU'nun p4700 parametresini kontrol ediniz. Gerekirse, kumandaya erişimi olan tüm haricî işlemleri durdurun.
8:Lütfen eksen diyagnozunda AÇ - KAPAT1 sinyalinin etkin olup olmadığını kontrol ediniz ve gerekirse tahrik parametrelerinde birini (parametre p840) belirleyiniz.
9: Lütfen beslemenin AÇ - KAPAT1 sinyalinin etkin olup olmadığını kontrol ediniz ve gerekirse besleme parametrelerinde (parametre p840'ı) belirleyiniz.
Sorunun giderilmesinden sonra, parça programının yeniden başlatılması gerekir.
Program devamı: Dahili

150100 Softkey onay kademelerinin adaptasyonu aktif.

Açıklama: Alarm Softkey'ler için çalıştırma modunun etkinleştirildiğini belirtir.
Bu modda bir Softkey üzerine sağ tıklanarak Softkey'in onay kademesi yeniden belirtilebilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Alarm Softkey devreye alma modu sonlandırıldığında otomatik kalkar.
Program devamı: Dahili

150201 %1 ile iletişim kesildi

Parametre: %1 = İlgili bileşenlerin kaynak URL'si
Açıklama: Kumanda pneli NC ve PLC ile bir iletişim yolu üzerinden bağlanmıştır.
Eğer bu bileşenlerle iletişimde bir hata varsa alarm tetiklenir.
Bu alarmla bağlantılı olarak NC/PLC ile bağlantılı tüm gösterge değerleri geçersiz olur.
Bu tipteki hatalar kumandanın çalışması sırasında (örn. geri alma sonrası) normaldir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Alarm arıza durumu giderildiğinde otomatik duracaktır.
Bu alarmın sürekli kalıcı olması halinde çeşitli türde arıza nedenleri mevcut olabilir. (örn. kablo kopukluğu, yükselmeyen NC/PLC,
hatalı adres/hız oranları- hat katılımcısının projelendirilmesi,....)
Program devamı: Dahili

150202 %1 bağlantısı bekleniyor

Parametre: %1 = İlgili bileşenlerin kaynak URL'si
Açıklama: Kumanda paneli NC ve PLC ile bir iletişim yolu üzerinden bağlanmıştır.
MMC ilk olarak çalıştırıldığında ve NC/PLC çalışma şekli kapatılmadığında veya bu bileşenlerin iletişiminde bir hata oluştuğunda alarm tetiklenir.
Bu alarmla bağlantılı olarak NC/PLC ile bağlantılı tüm gösterge değerleri geçersiz olur.
Bu tipteki hatalar kumandanın çalışması sırasında (örn. geri alma) normaldir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Alarm arıza durumu giderildiğinde otomatik duracaktır.
Bu alarmın sürekli kalıcı olması halinde çeşitli türde arıza nedenleri mevcut olabilir. (örn. kablo kopukluğu, yükselmeyen NC/PLC, hatalı adres/hız oranları- hat katılımcısının projelendirilmesi,....)
Program devamı: Dahili

150204 ----- Alarm tespiti başlatma -----

Açıklama: Alarm, alarm protokolünde alarm algılamasının başlangıcını ya da yeniden başlamasını gösterir.
Alarm protokolü, devamlı dosya sistemine yazdırlacak yapıda konfigüre edildiğinde her yeniden başlatma ile bir diğer alarm protokole yazılacaktır. Alarm böylelikle alarm algılamasının aktif olduğu her bir zaman aralığını ayırır.
Gelme ve gitme zaman damgası benzerdir ve alarm algılamasının başlanıç/yeniden başlama zamanına uygundur.
Alarm sadece alarm protokolünde görülebilir.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Alarm silinemez ve silinmemelidir, zira sadece alarm protokolünde görülmektedir.
Program devamı: Dahili

150205 %1 %2

Açıklama: Alarm, alarm sunucusu ve olay sunucusu tarafından tespit edilen hataları göstermektedir.
Alarm, üniversal olarak kullanılmaktadır. Bunun anlamı: Asıl metin %1 ve %2 parametrelerinde görünmektedir ve hep İngilizce'dir.
Alarm sadece alarm protokolünde görülebilir durumdadır.
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Alarm, set etme işleminden sonra derhal silinir ve böylece sadece alarm protokolünde görülebilir durumdadır.
Program devamı: Dahili

150206 **%1 %2**

Açıklama: Alarm, alarm sunucusu ve olay sunucusu adaptöründen tespit edilen hataları göstermektedir.
Alarm, üniversal olarak kullanılmaktadır. Bunun anlamı: Asıl metin %1 ve %2 parametrelerinde görünmektedir ve hep İngilizce'dir.
Alarm sadece alarm protokolünde görülebilir durumdadır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm, set etme işleminden sonra derhal silinir ve böylece sadece alarm protokolünde görülebilir durumdadır.

Program devamı: Dahili

150207 **----- Maksimum Protokol boyutuna %1 MB erişildi -----**

Parametre: %1 = Maksimum protokol boyutu

Açıklama: Alarm, alarm kaydının alarm protokolünde alarm tespiti için maksimum protokol boyutuna erişildiğini gösterir.
Başka ek uygulama kaydedilmeyecektir!

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm silinemez ve silinmemelidir, zira sadece alarm protokolünde görülmektedir.

Program devamı: Dahili

150300 **%1 aktiftir**

Açıklama: Alarm, tanımlı bir enerji konumuna erişildiğini sinyalize eder.
Enerji konumları HMI maskesi üzerinden devreye alım sırasında konfigüre edilebilir.
HMI maskelerine „Ctrl-E“ kısa yolu üzerinden erişilebilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm erişilen enerji konumu sona erdiğinde otomatik kalkar.

Program devamı: Dahili

150301 **HMI Operate Versiyonu %1 CNC Software-Versiyonu %2 gerektirir**

Açıklama: Alarm, işleme alınan HMI Operate yazılım versiyonunun başka bir SINUMERIK CNC yazılımı gerektirdiğini bildiriyor.
Bu kombinasyon eksik fonksiyon veya görüntüleme sorunlarına neden olabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarmda belirtilen SINUMERIK CNC yazılım versiyonunun kullanımı.

Program devamı: Dahili

150400 **CF-Card sistemi nerdeyse dolu.**

Açıklama: Alarm CF Card sisteminin nerdeyse dolu olduğunu işaret eder.
Lokal sürücüdeki artık gerekli olmayan programları ya da CF Card sistemindeki verileri lütfen siliniz.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm yeterli bellek alanı mevcut olduğunda kendiliğinden kaybolur.

Program devamı: Dahili

150401 **'%1' : '%2' kanalda '%3' yeniden seçilmesi mümkün değil**

Parametre: %1 = Yeniden seçim gerçekleşeceği NCU adı.
%2 = Dizin belirterek program adı
%3 = Yeniden seçim kanal numarası

Açıklama: Program NCU da kanal için uygulamaların ele alınmasına yönelik otomatik seçilemez.
Kanalın Reset modunda olup olmadığını ve programın mevcudiyetini kontrol edin.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: 'Harici kaynaktan çalıştırma' için NCU da yer alan program ilgili kanal için seçildiği anda Alarm otomatik kaybolur.

Program devamı: Dahili

150402 **'NC Extend' buffer hafızası doldu.**

Açıklama: Alarm, "NC Extend" sürücünün dolu olduğuna işaret eder.
Gerekli olmayan programları lokal sürücüden siliniz.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm yeterli bellek alanı mevcut olduğunda kendiliğinden kaybolur.

Program devamı: Dahili

150403 **'local drive'/'NC Extend' 'de ayarlanan kullanıcı belleği aşıldı, MD HMI_MEM_LIMIT_USER ekranına bakın**

Açıklama: Alarm, MD HMI_MEM_LIMIT_USER ekranında ayarlanan kullanıcı belleğinin dolu olduğunu belirtir.
Lokal sürücü/NC Extend 'de ihtiyaç duyulmayan verileri lütfen silin.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm yeterli bellek alanı mevcut olduğunda kendiliğinden kaybolur.

Program devamı: Dahili

150404 **Mevcut üretici belleği aşıldı, MD HMI_MEM_LIMIT_USER ekranına bakın**

Açıklama: Alarm, MD HMI_MEM_LIMIT_USER ekranında ayarlanan mevcut üretici belleğinin dolu olduğunu belirtir.
CF kartın üretici alanından ihtiyaç duyulmayan verileri lütfen silin.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm yeterli bellek alanı mevcut olduğunda kendiliğinden kaybolur.

Program devamı: Dahili

150405 **SD kartı neredeyse dolu**

Açıklama: Alarm, SD kartın neredeyse dolduğunu gösteriyor.
Lütfen SD kartındaki veriler veya yerel sürücüdeki programlardan artık gerekmeyenleri siliniz.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm yeterli bellek alanı mevcut olduğunda kendiliğinden kaybolur.

Program devamı: Dahili

150406 **Kullanıcı ve üretici verileri için kullanılabilir bellek (6 GB) dolu**

Açıklama: Alarm, kullanıcı ve üretici veri alanının dolu olduğunu bildirir.
Lütfen sürücülerde artık gerekli olmayan programları silin

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm yeterli bellek alanı mevcut olduğunda kendiliğinden kaybolur.

Program devamı: Dahili

150407 **/install dizini izin verilen boyutu aşıyor. Lütfen temizleyin**

Açıklama: Alarm, yükleme dizininin çok dolu olduğunu gösteriyor.
Haricî araçlar kullanarak artık gerekli olmayan verileri silin ve HMI'yi yeniden başlatın.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm, sadece nedeni giderildikten sonra HMI yeniden başlatıldığında kaybolur.

Program devamı: Dahili

150408 **Üretici 'oem' ve/veya 'individual' için kullanılabilir bellek dolu**

Açıklama: Alarm, üreticinin 'oem' ve/veya 'individual' sürücüsünün dolu olduğunu bildirir.
Lütfen artık ihtiyacınız olmayan dosyaları sürücüden silin.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm yeterli bellek alanı mevcut olduğunda kendiliğinden kaybolur.

Program devamı: Dahili

150410 Eylem mümkün değil. Opsiyon atanmadı: %1

Açıklama: Ancak ilgili opsiyon atanmışsa, fonksiyon uygulanabilir.
"Devye alma" alanında, (HSK) "lisanslar", (VSK) "tüm opsiyonlar" kumanda alanında atama

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Opsiyonun atanmasıyla ve ardından HMI-Reboot ile alarm kaybolur.

Program devamı: Dahili

150411 PLC projesindeki metinler değiştirildi!%nGerekirse bunlar içe aktarılmalı ve HMI yeniden başlatılmalıdır.

Açıklama: PLC'ye yeni metinlerin yüklenmesi bir HMI yeniden başlatmasını gerektirir.
PLC projesinde metinler değiştirildiyse, bunlar içe aktarılmalıdır ve eğer bunlar HMI'de kullanılıyorsa HMI yeniden başlatılmalıdır, örn. Alarm metinleri.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm, HMI yeniden yüklemesi ile kaybolur.

Program devamı: Dahili

150412 SIEMENS kaydı hakkında bilgi yok.

Açıklama: Makine kayıt kontrolü etkinleştirildi ve başarısız oldu.
Makine SIEMENS'te kayıtlı değil.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Makine Siemens'e kaydedildiğinde alarm kaybolur. Kayıt işlemi "Versiyon" işletim ekranındaki "Teşhis" işletim alanında "Makineyi kaydet" butonu kullanılarak yapılabilir. "Makineyi kaydet" işletim ekranında QR kodunu taratın. Bu kod bir bağlantı vasıtasıyla resmî SIEMENS kayıt sayfasına götürür. 12 haneli kayıt kodunu almak için kayıt sayfasında gerekli bilgileri girin. Daha sonra 12 haneli kayıt kodunun "Makineyi kaydet" işletim ekranına girilmesi gerekir. Lütfen kayıtlı CF kartının da kayıtlı NCU'ya da takılı olduğundan emin olun.

Program devamı: Dahili

150413 Yedek arşiv oluşturma başarısız oldu, bir sonraki deneme yarın %1 %n%2 saatinde.

Parametre: %1 = Bir sonraki veri yedeklemesinin zamanı
%2 = Hata nedeni

Açıklama: Otomatik veri yedekleme arşivlerinin oluşturulması etkinleştirildi. Ancak hatalar nedeniyle bir veri yedekleme arşivi oluşturulamadı.
24 saat sonra yeni bir deneme yapılır.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Alarm, hatanın nedenini ve nasıl giderileceğini açıklar.
Bir sonraki başarılı veri yedeklemesiyle birlikte kaybolur.

Program devamı: Dahili

150414 Otomatik veri yedekleme arşivinin oluşturulması %1 dakika içinde başlayacak.

Parametre: %1 = Dakika sayısı

Açıklama: Otomatik veri yedekleme arşivlerinin oluşturulması etkinleştirilir ve veri yedeklemenin başlamak üzere olduğu size bildirilir.
Bildirimler, başlamadan 10 dakika öncesine kadar her iki dakikada bir görünür.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sistem verileri yedeklemeye başladığında alarm kaybolur.

Program devamı: Dahili

150420 **Lütfen Windows onayı için oturum açma verilerini belirleyin ve sürücüleri dağıtın**

Açıklama: Alarm, EES sürücülerine yönelik oturum açma verilerinin eksik olduğunu bildiriyor.
Lütfen İşletime alma/HMI/Günlüğe alma sürücülerinin altında Windows onayını verin ve sürücüleri dağıtın.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Windows onayına yönelik oturum açma verileri belirlendiğinde ve sürücüler dağıtıldığında, alarm otomatik olarak kaybolur.

Program devamı: Dahili

150421 **Sürücü konfigürasyonu NCU %1'e dağıtıldı ve etkinleştiriliyor**

Parametre: %1 = Sürücü konfigürasyonunun dağıtıldığı NCU'nun adı.

Açıklama: Bu alarm, dağıtımın yapıldığını belirtir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Sürücüler NCU'da etkinleştirildiğinde ilgili alarm otomatik olarak kaybolur.

Program devamı: Dahili

150422 **Sürücüler %2 için NCU %1'de sürücü konfigürasyonu sırasında hata**

Parametre: %1 = Hatanın ortaya çıktığı NCU'nun adı
%2 = Bir hatanın ortaya çıktığı sürücülerin listesi

Açıklama: Bu alarm, NCU üzerindeki sürücülerin etkinleştirilmesi sırasında bir hatanın ortaya çıktığını belirtir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: NCU'daki sürücüler başarıyla etkinleştirildiğinde alarm otomatik olarak kaybolur.

Program devamı: Dahili

150423 **Programlar işlendiğinden sürücü konfigürasyonu NCU %1'de dağıtılamadı**

Parametre: %1 = Programların hala işlemede olduğu NCU'nun adı

Açıklama: Bu alarm, NCU'daki tüm kanalların SIFIRLAMA durumunda olmadığını belirtir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: NCU'daki sürücüler başarıyla etkinleştirildiğinde, ilgili alarm otomatik olarak kaybolur.

Program devamı: Dahili

150424 **Sürücü konfigürasyonu değiştirildi ve yeniden dağıtılması gerekiyor**

Açıklama: Bu alarm, logdrive.ini dosyası(dosyaları) içeriğinin değiştirildiğini veya NCU ile örtüşmediğini belirtir.
Lütfen İşletime alma/HMI/Günlüğe alınan sürücüler altında ilgili sürücüleri dağıtın.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili sürücüler dağıtıldığında alarm otomatik olarak kaybolur.

Program devamı: Dahili

150425 **NCU %1 erişiminde hata. Lütfen NCU'yu kontrol edin ve sürücüleri yeniden dağıtın.**

Açıklama: Bu alarm, NCU erişimi sırasında bir hatanın ortaya çıktığını belirtir.
Lütfen NCU'yu kontrol edin ve İşletime alma/HMI/Günlüğe alınan sürücüler altında ilgili sürücüleri yeniden dağıtın.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili sürücüler dağıtıldığında alarm otomatik olarak kaybolur.

Program devamı: Dahili

SINAMICS Alarmları

7

Tüm nesneler: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

201000 <Yer bilgisi>Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Modül: %1, Satır: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Dahili bir yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.

Çözümü:
- Arıza ara belleğini değerlendirin (r0945).
- POWER ON işlemini tüm komponentlerde uygulayın (Kapama/Açma).
- Gerektiğinde kalıcı bellek üzerindeki verileri kontrol edin (örn. bellek kartı)
- Firmware'i yeni versiyona yükseltin.
- Technical Support başvurun.
- Control Unit değiştirin.

201001 <Yer bilgisi>FloatingPoint İstisnası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: POWER ON

Nedeni: FloatingPoint veri tipi ile işlem sırasında bir istisna ortaya çıktı.
Hata, temel sistemden veya bir teknoloji fonksiyonundan (örn. FBLOCKS, DCC, TEC) kaynaklanıyor olabilir.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
Sadece Siemens'in dahili hata teşhisi için.
Not:
Bu arıza hakkında daha fazla bilgi için r9999'a bakın.
r9999[0]: Arıza numarası.
r9999[1]: İstisnanın oluştuğu zamanda program sayacı.
r9999[2]: FloatingPoint istisnasının nedeni.
Bit 0 = 1: İşlem geçersiz
Bit 1 = 1: Sıfıra bölüm
Bit 2 = 1: Taşma
Bit 3 = 1: Alttaşma
Bit 4 = 1: Kesin olmayan sonuç

Çözümü:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) işlemi yürütün.
- FBLOCKS'teki modüllerin konfigürasyonunu ve sinyallerini kontrol edin.
- DCC planlarının konfigürasyonunu ve sinyallerini kontrol edin.
- TEC planlarının konfigürasyonunu ve sinyallerini kontrol edin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

201002 <Yer bilgisi>Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Dahili bir yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.
Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- firmware yazılımını daha yeni bir versiyona yükseltin.
- Technical Support başvurun.

201003 <Yer bilgisi>Belleğe erişim sırasında onay gecikmesi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: "READY" bildirimi vermeyen bir bellek alanına erişim!
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.
Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- Technical Support başvurun.

201004 <Yer bilgisi>Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Dahili bir yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalık):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.
Çözümü: - Teşhis parametresinin okunması (r9999).
- Technical Support başvurun.
Ayrıca bkz: r9999

201005 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Bileşenlerinde gömülü yazılım yüklemesi başarısız.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: DRIVE-CLiQ bileşenine yapılacak yazılım yükleme işlemi başarısız oldu.
Hata değeri (r0949, hexadecimal cinsinden):
yyxxxx hex: yy = bileşen numarası, xxxx = Hata nedeni
xxxx = 000B hex = 11 dec:
DRIVE-CLiQ-bileşeni denetim hatası algıladı.
xxxx = 000F hex = 15 dec:
Firmware dosyasının içeriği, seçilen DRIVE-CLiQ bileşeni tarafından kabul edilmiyor.
xxxx = 0012 hex = 18 dec:
Firmware sürümü çok eski ve bileşen tarafından kabul edilmiyor.
xxxx = 0013 hex = 19 dec:
Firmware sürümü, bileşenin donanım sürümüne uygun değildir.
xxxx = 0065 hex = 101 dec:
Birçok iletişim denemesinden sonra DRIVE-CLiQ bileşeninden cevap alınamadı.
xxxx = 008B hex = 139 dec:
Şimdilik bir önyükleyici yüklendi (POWER ON'dan sonra tekrar gereklidir).
xxxx = 008C hex = 140 dec:
Hafıza kartında, DRIVE-CLiQ bileşeni için bir firmware dosyası bulunamadı.
xxxx = 008D hex = 141 dec:
Firmware dosyasının boyutuyla ilgili tutarsızlık bildirildi. Firmware yükleme işlemi, Firmware dosyasıyla olan bağlantının kopması sonucu etkilenmiş olabilir. Örneğin bu, bir proje yüklemesi/reseti ile bir Control Unit SINAMICS Integrated biriminde etkilenebilir.
xxxx = 008F hex = 143 dec:
Bileşen, firmware yükleme işlemi için gerekli moda geçiş yapmadı. Mevcut firmware'in silinme işlemi başarısız oldu.
xxxx = 0090 hex = 144 dec:
Bileşen, yüklenmiş firmware'in (denetim) kontrolü sırasında bir hata tespit etti. Hafıza kartındaki dosya bozuk olabilir.
xxxx = 0091 hex = 145 dec:
Yüklenmiş firmware'in (denetim) kontrolü, bileşen tarafından zamanında sonlandırılamadı.
xxxx = 009C hex = 156 dec:
Belirtilen bileşen numarasına ait bir bileşen mevcut değildir (p7828).
xxxx = Diğer değerler:
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.

Çözümü: - Seçilen komponent numarasını kontrol edin (p7828)
- DRIVE-CLiQ-Donanım kontrolü.
- Uygun Firmware-Dosyasını indirme için "/siemens/sinamics/code/sac/" dizinine kaydedin.
- Komponentleri uygun Hardware versiyonu ile kullanın.
- Yeniden POWER ON DRIVE-CLiQ-komponentleri sonrasında Firmware-indirme işlemini tekrarlayın. p7826 bağlı olarak muhtemelen bir otomatik Firmware indirmesi uygulanır.

201006 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Bileşenlerinde gömülü yazılım yüklemesi gerekli.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: komponent numarası: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir DRIVE-CLiQ bileşeninin gömülü yazılım yüklemesi, Control Unit ile işletimde uygun gömülü yazılım veya bileşenlerde gömülü yazılım versiyonu mevcut olmadığında gereklidir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
DRIVE-CLiQ-Bileşenlerinin bileşen numarası.

Çözümü: İşletime alma aracı üzerinden aygıt yazılımı güncellemesi:
"Sürüme genel bakış" sayfasındaki tüm bileşenlerin aygıt yazılımı sürümü, ilgili sürücü cihazının "Yapılandırma" bölümü altındaki Proje Gezgini'nde okunabilir ve uygun bir aygıt yazılımı güncellemesi yapılabilir.
Parametre aracılığıyla aygıt yazılımı güncellemesi:
- Bileşen numarasını alarm değerinden alın ve p7828'e girin.
- Aygıt yazılımı yüklemesini p7829 = 1 ile başlatın.

201007 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Bileşenlerinde POWER ON gerekli.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: komponent numarası: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bir DRIVE-CLiQ bileşeni için yeni bir POWER ON işlemi gereklidir (örn. bir aygıt yazılımı güncellemesi nedeniyle).
Alarm değeri (r2124, ondalık yorumlama):
DRIVE-CLiQ bileşeninin bileşen numarası.
Not:
Bileşen numarası = 1 için Control Unit yönelik bir POWER ON işlemi gereklidir.
Çözümü: Belirtilen DRIVE-CLiQ bileşenlerinin gerilim beslemesini kapatın / açın.
SINUMERIK'te bir otomatik işletim engellenir. Böyle bir durumda bir POWER ON tüm bileşenlerde gereklidir ve otomatik işletim yeniden başlatılmalıdır.

201009 <Yer bilgisi>CU: Ayarlama yapı grubu yüksek sıcaklığı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Ayarlama yapı grubundaki sıcaklık (r0037[0]) (Control Unit) ön görülen sınır değeri aşmıştır.
Çözümü: - Control Unit hava girişini kontrol edin.
- Control Unit fanını kontrol edin.
Not:
Limit değerin altına düşüldüğü zaman alarm otomatik olarak silinir.

201010 <Yer bilgisi>Sürücü tipi tanınmıyor

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bilinmeyen bir tahrik tipi bulundu.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Tahrik obje numarası (bakınız p0101, p0107).
Çözümü: - Power Module değiştirin.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.
- Technical Support ile irtibat kurun.

201011 <Yer bilgisi>Yükleme iptal edildi.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Proje yüklemesi iptal edildi.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: Kullanıcı, proje yüklemesini zamanından önce durdurdu.
2: İletişim hattı kesildi (örneğin kablo kopması, kablo çekildi).
3: Proje yüklemesi, işletime alma aracı tarafından zamanından önce sonlandırıldı.
100: Yükleme aracılığıyla dosya sistemine yüklenen aygıt yazılımı sürümü ile proje dosyaları arasında farklı sürümler (hafıza kartından yükleme).
Not:
Kesilen bir yükleme işlemi için reaksiyon, "ilk çalıştırma" durumudur.

Çözümü: - İletişim kablosunu kontrol edin.
- Proje yüklemesini tekrar yürütün.
- Önceden yedeklenmiş dosyalardan çalıştırma (kapatma / açma veya p0976).
- Dosya sistemine yükleme sırasında (hafıza kartından yükleme) uygun sürümü kullanın.

201012 <Yer bilgisi>Proje dönüşüm hatası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Eski sürüm bir aygıt yazılımına ait projenin dönüştürülmesi sırasında bir hata oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Hataya neden olan parametrenin parametre numarası.
Arıza değeri 600 'de geçerli olan:
Sıcaklık değerlendirmesi artık güç ünitesine değil enkoder değerlendirmesine bağlanmaktadır
Dikkat:
Motor sıcaklık denetimi artık sağlanmamaktadır..

Çözümü: Arıza değerinde belirtilmiş olan parametreyi kontrol ederek doğru ve uygun bir şekilde ayarlayınız.
Arıza değeri = 600 ile ilgili:
p0600 parametresi, dahili enkoder değerlerine uygun olarak enkoder interface'ine göre, 1, 2 veya 3 numaralı değerler için ayarlanmalıdır.
Değer 1 'in anlamı: Dahili enkoder değeri p0187 üzerinden 1 numaralı enkoder interface'ine yönlendirilmiştir.
Değer 2'nin anlamı: Dahili enkoder değeri p0188 üzerinden 2 numaralı enkoder interface'ine yönlendirilmiştir.
Değer 3'ün anlamı: Dahili enkoder değeri p0189 üzerinden 3 numaralı enkoder interface'ine yönlendirilmiştir.
Gerekirse, dahili enkoder değerlendirmesi p0187, p0188 veya p0189 parametreleri üzerinden bir enkoder interface'ine yönlendirilmelidir.
Gerekirse, aygıt yazılımını yeni bir sürüm ile güncelleyiniz.

201013 <Yer bilgisi>CU: Fanın çalışma süresine ulaşılmıştır veya bu süre aşılmıştır.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Control Unit içerisindeki fanın azami çalışma süresine ulaşılmış veya bu süre aşılmıştır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
0: Fanın azami çalışma süresine 500 saat sonra ulaşılacaktır.
1: Fanın azamı çalışma süresi aşılmıştır (50000 saat).

Çözümü: Control Unit içindeki fanı değiştirin ve çalışma süresi sayacını 0 yapın (p3961 = 0).

201014 <Yer bilgisi>Topoloji: DRIVE-CLiQ bileşeni özelliği değiştirildi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: komponent numarası: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: DRIVE-CLiQ bileşeninin özellikleri temelden değişmiştir.
Arıza değeri (r0949, onaltı tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bileşen numarası.
Çözümü: - DRIVE-CLiQ bileşenini kontrol edin ve gerekirse yenisi ile değiştirin.
- Sıcak çalıştırma yürütün (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

201015 <Yer bilgisi>Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Dahili bir yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.
Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- firmware yazılımını daha yeni bir versiyona yükseltin.
- Technical Support başvurun.

201016 <Yer bilgisi>Aygıt yazılımı değiştirilmiştir.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: En az bir aygıt yazılımına ait dosya, geçici olmayan bellekte (hafıza kartı / cihaz hafızası) teslimat durumundan farklı olacak şekilde izinsiz olarak değiştirildi.
Alarm değeri (r2124, ondalık yorumlama):
0: Bir dosyanın kontrol toplamı yanlış.
1: Dosya eksik.
2: Dosya çok fazla.
3: Aygıt yazılımı sürümü yanlış.
4: Yedekleme dosyasının kontrol toplamı yanlış.
Çözümü: Firmware yükleneceği depolama aygıtında (Hafıza kartı/cihaz hafızası) fabrika ayarları yeniden sağlanmalıdır.
Not:
İlgili dosya r9925 üzerinden okunabilir.
Firmware kontrolünün durumu r9926 üzerinden gösterilir.
Ayrıca bkz: r9925, r9926

201017 <Yer bilgisi>Komponent listesi değiştirildi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Hafıza kartında, / SIEMENS / SINAMICS / DATA veya / ADDON / SINAMICS / DATA dizinindeki bir dosya, fabrika çıkışına göre geçersiz şekilde değiştirildi. Bu dizinde değişiklik yapılmasına izin verilmez.
Alarm değeri (r2124, ondalık yorumlama):
xyz dez: x = sorun, y = dizin, z = dosya adı
x = 1: Dosya mevcut değil.
x = 2: Dosyanın aygıt yazılımı sürümü, yazılım sürümü ile uyuşmuyor.
x = 3: Dosyanın kontrol toplamı uyuşmuyor.
y = 0: Dizin / SIEMENS / SINAMICS / DATA /
y = 1: Dizin / ADDON / SINAMICS / DATA /
z = 0: MOTARM.ACX dosyası
z = 1: MOTSRM.ACX dosyası
z = 2: MOTSLM.ACX dosyası
z = 3: ENCDATA.ACX dosyası
z = 4: FILTDATA.ACX dosyası
z = 5: BRKDATA.ACX dosyası
z = 6: DAT_BEAR.ACX dosyası
z = 7: CFG_BEAR.ACX dosyası
z = 8: ENC_GEAR.ACX dosyası
z = 9: CFG_BRK.ACX dosyası
z = 10: THERMMOTMOD.ACX dosyası
z = 11: MAPPING.ACX dosyası
z = 12: LOADGEAR.ACX dosyası
z = 13: MOTRSM.ACX dosyası

Çözümü: Hafıza kartında bulunan ilgili dosya için fabrika ayarlarına uygun konumun oluşturulması gerekmektedir.

201020 <Yer bilgisi>RAM diske yazma başarısız

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Dahili RAM diskine yazma erişimi başarısız.
Çözümü: Sistem kayıt defterinin dosya boyutunu dahili RAM-diskte uyarlayın (p9930).
Ayrıca bkz: p9930

201023 <Yer bilgisi>Yazılım zaman aşımı dahili

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Dahili bir yazılım zaman aşımı oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):
Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.
Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- firmware yazılımını daha yeni bir versiyona yükseltin.
- Technical Support başvurun.

201030 <Yer bilgisi>Kumanda zirvesinde çalışma sinyali kesintisi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL3 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, STOP2)
Hla: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: PC'de aktif kumanda derecesinde denetim süresi dahilinde yaşam işareti alınmamıştır.
Kumanda derecesi tekrar aktif BICO aktarımına verilmiştir.

Çözümü: Bilgisayardaki izleme süresini daha yükseğe ayarlayın veya gerekirse izleme işlevini tamamen devre dışı bırakın.
İzleme süresi, işletime alma aracı kullanılarak aşağıdaki gibi ayarlanır:
<Sürücü> -> İşletime alma -> Kontrol paneli -> "Ana kumandayı getir" düğmesi -> Milisaniye cinsinden izleme süresini ayarlamak için bir pencere görüntülenir.
Dikkat:
İzleme süresi mümkün olduğunca kısa ayarlanmalıdır. Uzun bir izleme süresi, iletişim kesintisi durumunda geç cevap anlamına gelir!

201031 <Yer bilgisi>AUS in REMOTE'da hayat belirtisi kesintisi.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL3 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, STOP2)
Hla: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Aktif mod "AUS in REMOTE"'da 3 saniye içerisinde hiçbir hayat belirtisi algılanamadı.

Çözümü: - Veri hattın, Control Unit (CU)seri arayüzüne bağlantısı ve panelin kontrol edilmesi.
- Control Unit ile panel arasındaki veri hattını kontrol edin.

201032 <Yer bilgisi>ACX: Tüm parametrelerin kaydedilmesi gerekli

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Münferit bir sürücü nesnesinin parametreleri sürücü sisteminin tüm parametreleri emniyete alınmadığı (p0971 = 1) halde kaydedildi.
Kayıtlı nesne odaklı parametreler bir sonraki çalıştırmada yüklenmiyor.
Başarılı bir çalıştırma için tüm parametreler eksiksiz şekilde emniyete alınmalıdır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Ayrıca bkz: p0971

Çözümü: Tüm parametreleri kaydet (p0977 = 1 veya "RAM'ı ROM'a kopyala").
Ayrıca bkz: p0977

201033 <Yer bilgisi>Birim değişikliği: Referans parametre değeri geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir birim aktarımında referans alınan sunumda gereksiz referans parametresi 0.0 denk olmalıdır.
Arıza değeri (r0949, parametre):
Referans parametresi, 0.0 değerinde
Ayrıca bkz: p0349, p0505

Çözümü: Referans parametresinin değerini 0.0 ayarlayın.
Ayrıca bkz: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201034 <Yer bilgisi>Birim değişikliği: Referans dğr. değişikliğinden sonra parametre değerlerinin hesaplanması başarısız

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Referans parametresinin değişimi, ilgili parametrede ayarlanan değerin baz alınan sunumda yeniden hesaplanamamasına yol açar. Değişiklik ret edilmiştir ve esas parametre değeri tekrar oluşturulacaktır.
Arıza değeri (r0949, parametre):
Değeri yeniden hesaplanamayacak olan parametre.
Ayrıca bkz: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004
Çözümü: - Referans parametresinin değerini ilgili parametrenin baz alındığı sunumda hesaplanacağı şekilde seçin.
- Teknolojik birim seçimi (p0595) referans parametresi değişmeden önce p0596 'i p0595 = 1 olarak ayarlayın

201035 <Yer bilgisi>ACX: Parametre yedekleme dosyaları bozuk

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Control Unit çalıştırılırken parametre yedekleme dosyalarından eksiksiz bir veri kümesi bulunamadı. Parametrelemenin son kaydı eksiksiz yürütülemedi.
Muhtemelen yedekleme işlemi kapatma veya hafıza kartı çıkarıldığı için kesildi.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
ddccbbaa hex:
aa = 01 hex:
Çalıştırma işlemi yedeklemesiz gerçekleşti. Sürücü fabrika ayarındadır.
aa = 02 hex:
Mevcut son yedekleme veri kümesi yüklendi. Parametreleme kontrol edilmelidir. Parametrelemenin yeniden indirilmesi (download) önerilmektedir.
dd, cc, bb:
Sadece siemens dahili hata teşhisleri.
Ayrıca bkz: p0971, p0977
Çözümü: - İşletime alma aracını kullanarak projeyi tekrar yükleyin.
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya "RAM'i ROM'a kopyalayın").
Ayrıca bkz: p0977

201036 <Yer bilgisi>ACX: Parametre yedekleme dosyası eksik

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL2)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Cihaz parametresinin yüklenmesinde bir sürücü objesine yönelik parametre güvenlik dosyası PSxxxyyy.ACX bulunamamaktadır.
Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama)
Bit 1: yyy Dosya adında PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> Nitelik kayıt dosya
yyy = 001 ... 062 --> Sürücü obje numarası
yyy = 099 --> PROFIBUS-Parametre kayıt dosyası
Byte 2, 3, 4:
Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.

Çözümü: Proje verilerinizi işletime alma aracını kullanarak kaydettiyseniz, projeniz için yeni bir yükleme işlemi gerçekleştirin.
"RAM'i ROM'a kopyala" işlevini kullanarak veya p0977 = 1 ile kaydedin.
Bu sayede, parametre dosyaları tamamen geçici olmayan belleğe tekrar yazılır.
Not:
Proje verileri yedeklenmemişse, yeni bir ilk işletime alma gereklidir.

201038 <Yer bilgisi>ACX: Parametre yedekleme dosyasının yüklenmesi başarısız

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL2)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: PSxxxyyy.ACX veya PTxxxyyy.ACX-Dosyalarının kalıcı bellekten yüklenmesi sırasında bir arıza gündeme geldi.
Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama)
Bit 1: yyy Dosya adında PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> Nitelik kayıt dosya
yyy = 001 ... 062 --> Sürücü obje numarası
yyy = 099 --> PROFIBUS-Parametre kayıt dosyası
Bayt 2:
255 = Sürücü obje tipi hatalı
254 = Topoloji kıyaslaması başarısız -> Sürücü obje tipi nitelendirilemedi
Bunun olası nedenleri:
- Güncel topolojide yanlış bileşen tipi
- Bileşenler güncel topolojide mevcut değil
- Bileşenler aktif değil
Başka değerler:
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Bayt 4, 3:
Sadece Siemens dahili hata teşhisi.

Çözümü: - Proje verilerini işletime alma aracını kullanarak kaydettiyseniz, projeyi tekrar yükleyin. "RAM'i ROM'a kopyala" veya p0977 = 1 işlevini kullanarak kaydedin. Bu sayede, parametre dosyaları tamamen geçici olmayan belleğe tekrar yazılır.
- Hafıza kartını veya Control Unit değiştirin.
Bayt 2 = 255 için:
- Sürücü nesnesi tipini düzeltin (bkz. p0107).

201039 <Yer bilgisi>ACX: Parametre yedekleme dosyasına yazma başarısız

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL2)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: En az bir parametre yedekleme dosyasının PSxxxyyy.*** kalıcı belleğe yazılması başarısız oldu.
- /USER/SINAMICS/DATA/ klasöründe, en az bir parametre yedekleme dosyası PSxxxyyy.*** "read only" dosya niteliğine sahiptir ve üzerine yazılamaz.
- Yeterli boş disk alanı mevcut değildir.
- Kalıcı bellek arızalıdır ve tanımlanamamaktadır.

Hata değeri (r0949, onaltılık olarak yorumla):

dcba hex

a = yyy PSxxxyyy.*** dosya adı içerisinde

a = 000 --> Tutarlılığı sağlama dosyası

a = 001 ... 062 --> Sürücü nesnesi numarası

a = 070 --> FEPROM.BIN

a = 080 --> DEL4BOOT.TXT

a = 099 --> PROFIBUS-Parametre yedekleme dosyası

b = xxx PSxxxyyy.*** dosyasındaki

b = 000 --> Yedekleme p0977 = 1 veya p0971 = 1 ile başlatılmıştır.

b = 010 --> Yedekleme p0977 = 10 başlatılmıştır.

b = 011 --> Yedekleme p0977 = 11vbaşlatılmıştır.

b = 012 --> Yedekleme p0977 = 12 ile başlatılmıştır

d, c:

Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.

Çözümü:
- Dosyaların (PSxxxyyy.***, CAxxxyyy.***, CCxxxyyy.***) dosya ibaresini kontrol edin ve gerektiğinde "salt okunur" konumundan "yazdırılabilir" konumuna değiştirin.
- Kalıcı belleğin boş bellek alanını kontrol edin. Sistemde her mevcut tahrik objesi için yaklaşık 80 kBayt boş bellek alanı gereklidir.
- Bellek kartını veya Control Unit değiştirin.

201040 <Yer bilgisi>Parametre ayarlarının saklanması ve POWER ON gerekli

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Parametrenin kaydedilmesini ve sistemin yeniden başlatılmasını gerekli kılan bir parametre değiştirilmiştir.

Çözümü:
- Parametreleri yedekleyin (p0971, p0977).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

Ardından:
- Sürücü cihazını (işletime alma aracı) yükleyin.

201041 <Yer bilgisi>Parametre saklama gerekli

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Yüksek devir sırasında, hafıza kartında hatalı veya eksik dosyalar algılandı.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
1: Kaynak dosya açılamıyor.
2: Kaynak dosya okunamıyor.
3: Hedef klasör oluşturulamıyor.
4: Hedef dosya oluşturulamıyor/açılamıyor.
5: Hedef dosyaya yazılamıyor.
Diğer değerler.
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.

Çözümü: Parametre kaydını uygulayın.
Projeyi yeniden sürücüye yükleyin.
Aygıt yazılımını güncelleyin.
Gerekirse Control Unit ve/veya hafıza kartını değiştirin.

201042 <Yer bilgisi>Projeyi aşağı yükleme sırasında parametre hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Parametre: %1, Endeks: %2, Hata nedeni: %3
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Devreye alma aracı üzerinden bir proje yüklemesi sırasında bir hata tespit edildi (örn. Yanlış parametre değeri). Parametre limitleri diğer parametrelere bağlı olabilir.

Ayrıntılı hata nedeni ilgili hata değeri üzerinden belirlenebilir.

Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):

ccbbaaaa hex

aaaa = Parametre

bb = Dizin

cc = Hata nedeni

0: Parametre numarası geçersiz.

1: Parametre değeri değiştirilemez.

2: Alt veya üst değer sınırı aşıldı.

3: Alt dizin hatalı.

4: Dizi yok, alt dizin yok.

5: Veri türü yanlış.

6: Ayar yapılmasına izin verilmiyor (sadece sıfırlama).

7: Tanımlama elemanı değiştirilemez.

9: Tanımlama verileri mevcut değil.

11: Ana kontrol yok.

15: Metin dizisi yok.

17: Çalışma durumu nedeniyle iş emri yürütülemiyor.

20: Değer geçersiz.

21: Cevap çok uzun.

22: Parametre adresi geçersiz.

23: Format geçersiz.

24: Değer sayısı tutarlı değil.

25: Sürücü nesnesi mevcut değil.

101: Şu anda devre dışı.

104: Değer geçersiz.

107: Ayarlayıcı etkinleştirildiğinde yazma erişimine izin verilmez.

108: Birim bilinmiyor.

109: Sadece enkoder işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 4).

110: Sadece motor işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 3).

111: Sadece güç ünitesi işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 2).

112: Sadece hızlı işletime almada yazma erişimi (p0010 = 1).

113: Sadece Hazır durumunda yazma erişimi (p0010 = 0).

114: Sadece parametre sıfırlaması işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 30).

115: Sadece Safety Integrated işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 95).

116: Sadece teknolojik uygulama/birimler işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 5).

117: Sadece işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 eşit değil 0).

118: Sadece Yükleme işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 29).

119: Parametrenin yazılmasına yükleme sırasında izin verilmez.

120: Sadece sürücü temelinde yapılandırma işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 3).

121: Sadece sürücü tipi belirleme işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 2).

122: Sadece veri kümesi temelinde yapılandırma işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 4).

123: Sadece cihaz yapılandırması işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 1).

124: Sadece cihaz yüklemesi işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 29).

125: Sadece cihaz parametresi sıfırlaması işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 30).

126: Sadece "Cihaz hazır" işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 0).

127: Sadece cihaz işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 eşit değil 0).

129: Parametrenin yazılmasına yükleme sırasında izin verilmez.

130: Ana kontrol devralımı, binektör girişi p0806 üzerinden engellenmiş.

131: İstenen BICO bağlantısı, BICO çıkışı tarafından Float değeri gönderilmediğinden mümkün değil.

132: p0922 üzerinden serbest BICO bağlantısı engellendi.
133: Erişim yöntemi tanımlanmadı.
200: Geçerli değerlerin altında.
201: Geçerli değerlerin üstünde.
202: Basic Operator Panel'den (BOP) erişilemiyor.
203: Basic Operator Panel'den (BOP) okunamıyor.
204: Yazma erişimine izin verilmiyor.

Çözümü: - İşletime alma aracında parametrelemeyi düzeltin ve projeyi tekrar yükleyin.
- Belirtilen parametrede doğru değeri girin.
- Girilen parametrenin sınırlarını kısıtlayan parametreyi tanımlayın.

201043 <Yer bilgisi>Proje aşağı yükleme sırasında ciddi hat

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: İşletime alma aracı üzerinden bir proje yüklemesi sırasında ciddi bir hata tespit edildi.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: Cihaz yüklemesinde cihaz durum değişikliği mümkün değildir (sürücü nesnesi AÇIK?).
2: Sürücü nesnesi numarası yanlış.
3: Önceden silinmiş bir sürücü nesnesi için yeniden silme.
4: Oluşturma sırasında oturum açılan bir sürücü nesnesinin silinmesi.
5: Mevcut olmayan bir sürücü nesnesinin silinmesi.
6: Önceden mevcut olan, silinmemiş bir sürücü nesnesinin oluşturulması.
7: Önceden oluşturma için oturum açılan bir sürücü nesnesi için yeniden oluşturma.
8: Üretilebilecek maksimum sürücü nesnesi sayısı aşıldı.
9: Bir cihaz sürücü nesnesinin oluşturulması sırasında hata.
10: Nominal topoloji parametreleri oluşturulurken hata (p9902 ve p9903).
11: Bir sürücü nesnesi oluşturulurken hata (genel bölüm).
12: Bir sürücü nesnesi oluşturulurken hata (sürücü bölümü).
13: Bilinmeyen sürücü nesnesi tipi.
14: İşletime hazır durumu için sürücü durumu değişikliği mümkün değil (r0947 ve r0949).
15: Sürücü yüklemesi için sürücü durumu değişikliği mümkün değil.
16: İşletime hazır durumu için cihaz durumu değişikliği mümkün değil.
17: Topoloji yüklemesi mümkün değil. Bileşen kabloları, ilgili mesajlar dikkate alınarak kontrol edilmelidir.
18: Yeni bir yükleme ancak, sürücü aygıtı için fabrika ayarları geri yüklendiğinde mümkündür.
19: Opsiyon modülünün yuvası birkaç kez yapılandırıldı (örn. CAN ve COMM BOARD)
20: Yapılandırma tutarsız (örn. Control Unit için CAN, ancak A_INF, SERVO veya VECTOR sürücü nesneleri için hiçbir CAN konfigüre edilmedi).
21: Yükleme parametrelerinin devralınması sırasında hata.
22: Yazılım içi yükleme hatası.
23: Know-how koruması etkinken yükleme mümkün değil.
24: Bir bileşen eklendikten sonra kısmi hızlanma sırasında yükleme mümkün değil.
25: Yapılandırma tutarsız. Know-how koruması ya etkin değil ya da sadece kısmen etkin.
Diğer değerler:
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü: - Güncel sürümlü işletime alma aracını kullanın.
- Çevrim dışı projeyi değiştirin ve yeni bir indirme yapın (örn çevrim dışı projede ve sürücüde sürü nesnelerinin sayısını, motoru, enkoderi, güç ünitesini karşılaştırın).
- Sürücü durumunu değiştirin (bir sürücü dönüyor mu veya bir mesaj mevcut mu?).
- Mevcut diğer mesajları dikkate alın ve bunların hata nedenlerini ortadan kaldırın (örn. yanlış ayarlanmış parametreleri düzeltin).
- Ayar parametreleri için otomatik hesaplama yapın (p0340). Ardından p0010 = 0 olarak ayarlayın.
- Önceden yedeklenmiş dosyalardan çalıştırma (kapatma/açma veya p0976).
- Yeniden indirmeden önce know-how koruması tüm sürücü nesnelerinde etkinleştirilmediyse fabrika ayarını geri yükleyin.

201044 <Yer bilgisi>CU: Tanımlayıcı veriler hatalı.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Kalıcı belleğe yükleme sırasında kayıtlı tanımlama datalarında bir hata algılandı.

Çözümü: Bellek kartını veya Control Unit değiştirin.

201045 <Yer bilgisi>CU: Projelendirme verileri geçersizdir.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Geçici olmayan belleğe kayıtlı PSxxxyyy.ACX, PTxxxyyy.ACX, CAxxxyyy.ACX veya CCxxxyyy.ACXparametre dosyalarının değerlendirilmesi esnasında bir hata tespit edildi. Bazı durumlarda buna bağlı olarak kayıtlı parametre değerleri devralınamamaktadır.
Bkz. ayrıca r9406 - r9408.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık kurulum):
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.

Çözümü: - r9406 ile r9408 arasında görüntülenen parametreleri kontrol edin ve gerekirse bunları düzeltin.
- Fabrika ayarını (p0976 = 1) geri yükleyin ve projeyi tekrar invertöre yükleyin.
Daha sonra "RAM'i ROM'a kopyala" veya p0977 = 1 işlevini kullanarak parametrelemeyi STARTER'e kaydedin. Bu sayede kalıcı bellekteki hatalı parametre dosyalarının üzerine yazılır ve uyarı geri alınır.
Ayrıca bkz: r9406, r9407, r9408

201049 <Yer bilgisi>CU: Dosyaya yazılamıyor

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Yazma emniyetli dosyaya yazmak mümkün değildir (PSxxxxxx.acx). Yazma görevi iptal edildi.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Tahrik obje numarası.

Çözümü: Kalıcı bellek üzerinde .../USER/SINAMICS/DATA/... yolundaki dosyalarda "salt okunur" ibaresinin yer alıp almadığını kontrol edin.
Gerektiğinde ibareyi kaldırın ve kaydetme işlemini tekrarlayın (örn. p0977 = 1 olarak ayarlayın).

201050 <Yer bilgisi>Hafıza kartı ve cihaz uyumsuz.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Hafıza kartı ve cihaz türü birbiriyle uyumlu değil (örneğin SINAMICS S'e ait bir hafıza kartı SINAMICS G'ye takılmış).
Çözümü: - Uygun hafıza kartı takın.
- Uygun Control Unit veya güç birimi kullanın.

201054 <Yer bilgisi>CU: Sistem sınırı aşıldı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: En az bir sistem yükü tespit edildi.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):
1: Hesaplama süresi yükü fazla büyük (r9976[1]).
5: En yüksek yük fazla büyük (r9976[5]).
Not:
Bu hata mevcut olduğu sürece parametre kaydı mümkün değildir (p0971, p0977).
Ayrıca bkz: r9976
Çözümü: Re arıza değeri = 1, 5:
- sürücü ünitenin hesaplama yükünü (r9976[1] ve r9976[5]) % 100 değerinin altına düşürün.
- örnekleme sürelerini kontrol edin ve gerekiyorsa ayarlayın (p0115, p0799, p4099).
- fonksiyon modüllerini devre dışı bırakın.
- sürücü nesnelerini devre dışı bırakın.
- sürücü nesnelerini, topoloji set değerlerinden alın.
- DRIVE-CLiQ- topoloji kurallarına uyun ve gerekiyorsa DRIVE-CLiQ- topolojisini değiştirin.
Drive Control Chart (DCC) veya serbest fonksiyon bloklarının kullanımında (FBLOCKS) geçerlidir:
- bir sürücü öğesi üzerinde, her bir çalıştırma grubunun hesaplama zamanı yükü r21005 (DCC) veya r20005 (FBLOCKS) üzerinden okunabilir.
- gerekiyorsa, çalıştırma grubunun (p21000, p20000) atamasını, örnekleme zamanı artacak şekilde değiştirin (r21001, r20001).
- gerekiyorsa, çevrimsel olarak hesaplanan komponentlerin (DCC) ve/veya fonksiyon bloklarının (FBLOCKS) sayısını azaltın.

201055 <Yer bilgisi>CU: Dahili hata (portun ve uygulamanın SYNO'su aynı değil)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Slave ile bir portta çalışan tüm uygulamalar aynı SYNO çevrimiyle türetilmiş olmalıdır.
Bildirimi bir slave'yi bir porta bağlayan ilk uygulama bu esnada porta atanan SYNO çevrimini belirler.
Hata değeri (r0949, onaltılılık kurulum):
Yöntem ID'si.
Not:
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Çözümü: Technical Support'a başvurun.

201056 <Yer bilgisi>CU:Dahili hata (parametre grubunun çevrimi zaten farklı olarak tahsis edilmiş)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Talep edilen parametre grubu (IREG, NREG, ...) zaten başka bir çevrimde kullanılmaktadır.
Hata değeri (r0949, onaltılılık kurulum):
Yöntem ID'si.
Not:
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Çözümü: Technical Support'a başvurun.

201057 <Yer bilgisi>CU:Dahili hata (Slave için DRIVE-CLiQ tipi farklı)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Talep edilen DRIVE-CLiQ tipi (hps_ps, hps_enc, ...) aynı slave bileşeni için farklılık bildirildi.
Hata değeri (r0949, onaltılılık kurulum):
Yöntem ID'si.
Not:
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Çözümü: Technical Support'a başvurun.

201058 <Yer bilgisi>CU:Dahili hata (slave topolojide yok)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Talep edilen slave bileşenleri topolojide mevcut değil.
Hata değeri (r0949, onaltılılık kurulum):
Yöntem ID'si.
Not:
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Çözümü: Technical Support'a başvurun.

201059 <Yer bilgisi>CU:Dahili hata (port mevcut değil)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Talep edilen slave bileşenlerinin topolojisine göre atanan proje objesi mevcut değil.
Hata değeri (r0949, onaltılı kurulum):
Yöntem ID'si.
Not:
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Çözümü: Technical Support'a başvurun.

201060 <Yer bilgisi>CU:Dahili hata (parametre grubu mevcut değil)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN
Nedeni: Talep edilen parametre grubu (IREG, NREG, ...) bu slave tipi tarafından önerilmiyor.
Hata değeri (r0949, onaltılı kurulum):
Yöntem ID'si.
Not:
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Çözümü: Technical Support'a başvurun.

201061 <Yer bilgisi>CU:Dahili hata (bilinmeyen uygulama)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: TSM'de kayıtlı olmayan bir uygulama registerSlaves()'le oturum açmayı denedi.
Sebebi hatalı bir TSM kaydı veya yanlış bir kayıt sırası olmuş olabilir. RegisterSlaves()'le kullanılmadan önce ilk olarak daima kayıt TSM'de yapılmalıdır.
Hata değeri (r0949, onaltılı kurulum):
Yöntem ID'si.
Not:
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Çözümü: Technical Support'a başvurun.

201063 <Yer bilgisi>CU:Dahili hata (PDM)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bir dahili yazılım hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, onaltılı kurulum):
Yöntem ID'si.
Not:
Sadece Siemens dahili hata teşhisi.
Çözümü: Technical Support'a başvurun.

201064 <Yer bilgisi>CU:Dahili hata (CRC)

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Control Unit belleğinde bir checksum hatası (CRC hatası) oluştu.
Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- firmware yazılımını daha yeni bir versiyona yükseltin.
- Technical Support başvurun.

201068 <Yer bilgisi>CU:Veri belleği hafıza taşması

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir veri depolama alanının kullanımı çok büyük.
Hata değeri (r0949, ikili olarak yorumla):
Bit 0 = 1: Hızlı veri belleği 1 yetersiz.
Bit 1 = 1: Hızlı veri belleği 2 yetersiz.
Bit 2 = 1: Hızlı veri belleği 3 yetersiz.
Bit 3 = 1: Hızlı veri belleği 4 yetersiz.

Çözümü: - Fonksiyon modülünü devre dışı bırakın.
- Sürücü nesnesini devre dışı bırakın.
- Sürücü nesnesini topoloji set değerlerinden alın.

201069 <Yer bilgisi>Parametre güvenliği ve cihaz uyumsuz

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Hafıza kartındaki parametre yedeklemesiyle sürücü aygıtı uyumlu değil.
Yapı grubu fabrika ayarlarıyla çalıştırılır.
Örnek:
A ve B aygıtı uyumlu değil ve parametreleri A aygıtı için yedeklenen bir hafıza kartı B aygıtına takılmıştır.

Çözümü: - Uygun parametre yedeğine sahip hafıza kartı takın ve POWER ON işlemi gerçekleştirin.
- Parametre yedeği içermeyen hafıza kartı takın ve POWER ON işlemi gerçekleştirin.
- Parametre yedeklemesi yapın (p0977 = 1).

201070 <Yer bilgisi>Hafıza kartındaki proje/firmware download çalışıyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Hafıza kartında bir yükseltme (geliştirme) işlemi (proje/ firmware download) başlatıldı.
Bu arıza varken tutarlılık ve uyum açısından kontroller yerine ilgili yükseltme (geliştirme) işlemi yürütülür. Ardından komut seçeneğine göre Control Unit yeniden çalıştırılır (sıfırlanır).
Dikkat:
Yükseltme (geliştirme) işlemi esnasında ve bu arıza varken Control Unit devreden çıkarılmamalıdır.
İşlemin kesintiye uğraması hafıza kartındaki veri sisteminin zarar görmesine yol açabilir. Hafıza kartı bu durumda çalışmaz ve onarılması gerekir.

Çözümü: Gerekli değil.
Yükseltme tamamlandıktan sonra arıza otomatik olarak geri alınır.

201072 <Yer bilgisi>Bellek kartı güvenlik kopyasından tekrar oluşturuldu.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bellek kartına yazma erişimi sırasında Control Unit kapatıldı. Bu nedenle görülür bölümleme bozuldu.
Devreye alım sonrasında veriler görülemez bölümden (Güvenlik kopyası) görülür bölüme yazıldı.

Çözümü: Firmware ve parametre kaydının güncelliğini kontrol edin.

201073 <Yer bilgisi>Hafıza kartındaki yedek kopya için POWER ON gerekli

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Hafıza kartının görünen bölümündeki parametreleme değişti.
Görünmeyen kısımdaki yedek kopyanın güncellenmesi için, Control Unit yönelik bir POWER ON işlemi veya donanım sıfırlaması (p0972) gereklidir.
Not:
Bu uyarı üzerinden yeni bir POWER ON işlemi talep edilebilir (örn. p0971 = 1 ile kaydedildikten sonra).
Çözümü: -Control Unit için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Bir donanım sıfırlaması gerçekleştirin (RESET düğmesi, p0972).

201082 <Yer bilgisi>Veri yedeklemesinden başlatma sırasında parametre hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Parametre: %1, Endeks: %2, Hata nedeni: %3
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Parametrelendirme hataları tespit edildi (örn. Yanlış parametre değeri). Parametre limitleri, diğer parametrelere bağlı olabilir.
Ayrıntılı hat nedeni, hata değeri üzerinden belirlenebilir.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
ccbbaaaa hex
aaaa = Parametre
bb = Dizin
cc = Hata nedeni
0: Parametre numarası geçersiz.
1: Parametre değeri değiştirilemez.
2: Alt veya üst değer sınırı aşıldı.
3: Alt dizin hatalı.
4: Dizi yok, alt dizin yok.
5: Veri türü yanlış.
6: Ayar yapılmasına izin verilmez (sadece sıfırlama).
7: Tanımlama elemanı değiştirilemez.
9: Tanımlama verileri mevcut değil.
11: Ana kontrol yok.
15: Metin dizisi mevcut değil.
17: İşletim durumu nedeniyle iş emri yürütülemiyor.
20: Değer geçersiz.
21: Cevap çok uzun.
22: Parametre adresi geçersiz.
23: Format geçersiz.
24: Değer sayısı tutarlı değil.
25: Sürücü nesnesi mevcut değil.
101: Şu anda devre dışı.
104: Değer geçersiz.
107: Ayarlayıcı etkinleştirildiğinde yazma erişimine izin verilmez.
108: Birim bilinmiyor.
109: Sadece enkoder işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 4).
110: Sadece motor işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 3).
111: Sadece güç ünitesi işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 2).
112: Sadece hızlı işletime almada yazma erişimi (p0010 = 1).
113: Sadece Hazır durumunda yazma erişimi (p0010 = 0).
114: Sadece parametre sıfırlaması işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 30).
115: Sadece Safety Integrated işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 95).
116: Sadece teknolojik uygulama / birimler işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 5).
117: Sadece işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 eşit değil 0).
118: Sadece Yükleme işletime alma durumunda yazma erişimi (p0010 = 29).
119: Yükleme sırasında parametrenin yazılmasına izin verilmez.
120: Sadece sürücü temelinde yapılandırma işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 3).
121: Sadece sürücü tipi belirlemesi işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 2).
122: Sadece veri kümesi temelinde yapılandırma işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 4).
123: Sadece cihaz yapılandırması işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 1).
124: Sadece cihaz yüklemesi işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 29).
125: Sadece cihaz parametre sıfırlaması işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 30).
126: Sadece "Cihaz hazır" işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 = 0).
127: Sadece cihaz işletime alma durumunda yazma erişimi (Cihaz: p0009 eşit değil 0).
129: Yükleme sırasında parametrenin yazılmasına izin verilmez.
130: Ana kontrolün devralımı, p0806 binektör girişi üzerinden engellendi.
131: BICO çıkışı Float değeri göndermediğinden, istenen BICO bağlantısı mümkün değil.

132: Serbest BICO bağlantısı, p0922 üzerinden engellendi.
133: Erişim yöntemi tanımlanmadı.
200: Geçerli değerlerin altında.
201: Geçerli değerlerin üstünde.
202: Basic Operator Panel'den (BOP) erişilemiyor.
203: Basic Operator Panel'den (BOP) okunamıyor.
204: Yazma erişimine izin verilmiyor.

Çözümü: - İşletime alma aracında parametrelemeyi düzeltin ve projeyi tekrar yükleyin.
- Belirtilen parametrede doğru değeri girin.
- Girilen parametrenin sınırlarını kısıtlayan parametreyi tanımlayın.

201097 <Yer bilgisi>NTP sunucusuna erişilemiyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ayarlanan NTP sunucusuna (p3105[0...3]) erişilemiyor. Zaman senkronizasyonu yapılamıyor.
Not:
NTP: Network Time Protocol

Çözümü: NTP sunucusunun IP adresini doğru olarak ayarlayın ve NTP sunucusuna bağlantıyı kontrol edin.

201099 <Yer bilgisi>UTC senkronizasyon toleransı ihlal edildi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: UTC senkronizasyonu için ayarlanan tolerans (p3109) ihlal edildi.
Not:
UTC: Universal Time Coordinates
Ayrıca bkz: p3109

Çözümü: Senkronizasyon aralığını daha kısa seçin, böylece saat ana ünitesi ile sürücü sistemi arasındaki sapma tolerans dahilinde kalır.
Not:
Senkronizasyondaki sapma r3107'de gösterilir.
Ayrıca bkz: r3107

201100 <Yer bilgisi>CU:Hafıza kartı çıkartıldı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Hafıza kartı (sabit bellek) işletim sırasında çıkartılmıştır.
Dikkat:
Hafıza kartı, enerji varken çıkartılmamalı veya takılmamalıdır.

Çözümü: - Sürücü sistemini kapatın.
- Çekilen ve tesise uygun olan hafıza kartını tekrar takın.
- Sürücü sistemini tekrar açın.

201105 <Yer bilgisi>CU:Yetersiz bellek

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Bu Control Unit çok fazla fonksiyon yapılandırıldı (örn. çok fazla sürücü, fonksiyon modülü, veri kümesi, Technology Extensions, modüller, vb.).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Çözümü: - Bu Control Unit konfigürasyonu değiştirin (örn. daha az sürücü, fonksiyon modülü, veri kümesi, Technology Extensions, modül vb.).
- Başka bir Control Unit kullanın.

201106 <Yer bilgisi>CU:Yetersiz bellek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Yeterince boş alan yok.
Çözümü: Gerekli değil

201107 <Yer bilgisi>CU:Bellek kartına kaydetme işlemi başarısız

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bir kalıcı hafızaya yedekleme işlemi başarısız olmuştur.
- Kalıcı hafıza arızalıdır.
- Kalıcı hafızada yeterince boş alan yoktur.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.
Çözümü: - Kayıt işlemini yeniden deneyin.
- Bellek kartını veya Control Unit değiştirin.

201110 <Yer bilgisi>CU:Bir Control Unit birden fazla SINAMICS G

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit ile SINAMICS G tipinde birden fazla güç parçası işletilmektedir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
İkinci tahriki SINAMICS G tipinde güç parçası ile numarası
Çözümü: Sadece SINAMICS G tipi tahrik işletimine izin verilmektedir.

201111 <Yer bilgisi>CU:Sürücü cihazlarına karma işletimi yasaktır.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in birinde, izinsiz bir şekilde çeşitli sürücü aygıtları kullanılmaktadır:
SINAMICS S, SINAMICS G ile birlikte.
SINAMICS S, SINAMICS S Value veya Combi ile birlikte.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Farklılık gösteren güç birimi tipine sahip birinci sürücü objesinin numarası.

Çözümü: Sadece bir tahrik tipinin güç cihazlarını bir Control Unit çalıştırın.

201112 <Yer bilgisi>CU:Güç modülü geçersiz

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bağlı bulunan güç parçası bu Control Unit ile birlikte çalıştırılamaz.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
1: Güç parçası desteklenmez (örn. PM240).
2: CU310 alanında DC/AC güç parçasına izin verilmemektedir.
3: Güç parçasına (S120M) vektör kumandası için izin verilmemektedir.

Çözümü: İzin verilmeyen güç parçasını izin verilen bileşenler ile değiştirin.

201120 <Yer bilgisi>Terminalin başlangıç durumuna getirilmesi başarısız

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal fonksiyonlarının kurulumunda bir dahili yazılım hatası gündeme geldi.
Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama):
Sadece Siemens dahili hata teşhisi.

Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- firmware yazılımını daha yeni bir versiyona yükseltin.
- Technical Support'e başvurun.
- Control Unit değiştirin.

201122 <Yer bilgisi>Ölçüm probu girişindeki frekans çok yüksek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Ölçüm tuşu girişinde Impals frekansları fazla yüksek.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: DI/DO 9 (X122.8)
2: DI/DO 10 (X122.10)
4: DI/DO 11 (X122.11)
8: DI/DO 13 (X132.8)
16: DI/DO 14 (X132.10)
32: DI/DO 15 (X132.11)
64: DI/DO 8 (X122.7)
128: DI/DO 12 (X132.7)

Çözümü: Puls'ların frekansı ölçüm butonu girişinde düşürülmelidir.

201122 <Yer bilgisi>Ölçüm probu girişindeki frekans çok yüksek

Sürücü nesnesi: CU_NX_828, CU_NX_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Ölçüm tuşu girişinde Impals frekansları fazla yüksek.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: DI/DO 9 (X122.8)
2: DI/DO 10 (X122.10)
4: DI/DO 11 (X122.11)
64: DI/DO 8 (X122.7)
Çözümü: Puls'ların frekansı ölçüm butonu girişinde düşürülmelidir.

201123 <Yer bilgisi>Güç parçası dijital girişleri/çıkışları desteklemiyor

Sürücü nesnesi: SERVO_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç parçası etkinleştirilmiş "dijital girişler/çıkışlar" fonksiyon modülünü desteklemiyor.
Çözümü: Fonksiyon modülünü devreden çıkarın.

201150 <Yer bilgisi>CU: Sürücü nesne tipinin birim sayısı aşıldı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Sürücü obje tipi: %1, Sayı onaylı: %2, Sayı güncel: %3
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bir sürücü nesnesi türüne ait izin verilen azami örnek sayısı aşılmıştır.
Sürücü nesnesi türü:
İzin verilen azami olay sayısı aşılan sürücü nesnesi türü (p0107).
İzin verilen sayı:
İzin verilen azami örnek sayısı aşılmış sürücü nesnesi türü (p0107)
Güncel sayı:
bb: Bu sürücü nesnesi türüne ait azami örnek sayısı.
Bildirim değerine ilişkin not:
Bütün bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
ddccbbaa hex: aa = Sürücü nesnesi türü, bb = izin verilen sayı, cc = güncel sayı, dd = anlamsız
Çözümü: - Cihazı kapatın.
- Takılan bileşenlerin sayısını azaltarak sürücü nesne tipindeki örneklerin sayısını uygun şekilde kısıtlayın.
- Cihazı tekrar devreye alın.

201151 <Yer bilgisi>CU: Bir kategoriye ait sürücü nesnelerinin sayısı aşılmıştır.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Sürücü obje kategorisi: %1, Sayı onaylı: %2, Sayı güncel: %3
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir kategoriye ait, izin verilen azami sürücü nesnelerinin sayısı aşılmıştır.
Sürücü nesnesi kategorisi.
Bir sürücü nesnesi türüne ait izin verilen azami örnek sayısı aşılmıştır.
İzin verilen sayı:
Bu sürücü nesnesi kategorisi için izin verilen azami sayı.
Güncel sayı:
Bu sürücü nesnesi kategorisine ait güncel sayısı.
Bildirim değerine ilişkin not:
Bütün bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
ddccbbaa hex: aa = Sürücü nesnesi türü, bb = izin verilen sayı, cc = güncel sayı, dd = anlamsız
Çözümü: - Cihazı kapatın.
- Takılan bileşenlerin sayısını azaltarak, belirtilen kategorideki sürücü nesnelerinin sayısını uygun şekilde kısıtlayın.
- Cihazı tekrar devreye alın.

201152 <Yer bilgisi>CU: Sürücü obje tipleri grubu geçersiz

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: POWER ON
Nedeni: SERVO, VECTOR ve HLA sürücü obje tiplerinin eş zamanlı çalışması mümkün değil.
Bu obje tiplerinden maksimum 2'si bir Control Unit ile çalıştırılabilir.
Çözümü: - Cihazı kapatın.
- Sürücü nesne tipi SERVO, VECTOR, HLA kullanımını maksimum 2 ile sınırlayın.
- Cihazı tekrar devreye alın.

201200 <Yer bilgisi>CU: Zaman diski yönetimi dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Bir zaman dilimi yönetimi hatası oluştu.
Algılama süreleri geçersiz ayarlanmış olabilir.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
998:
Teknoloji fonksiyonları tarafından meşgul edilen çok fazla zaman dilimi mevcut (ör. DCC).
999:
Temel sistem tarafından meşgul edilen çok fazla zaman dilimi mevcut. Çok fazla farklı algılama süresi ayarlanmış olabilir.
Ek değerler:
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Çözümü: - Algılama süreleri ayarını kontrol edin (p0112, p0115, p4099, p9500, p9511).
- Technical Support ile iletişim kurun.

201205 <Yer bilgisi>CU: Zaman dilimi fazlalığı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Mevcut topoloji için hesaplama süresi yeterli değil.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.

Çözümü: - Tahriklerin sayısını düşürün.
- Tarama zamanlarını büyültün.

201221 <Yer bilgisi>CU:Temel takt çok küçük

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Ayarlama / Denetim ön görülen devrede tutulamaz.
Ayarlamanın/ denetimin çalışma süresi ön görülen devre için fazla uzun veya sistemde kalan hesaplama süresi ayarlama / denetim için yeterli değil.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.
Çözümü: DRIVE-CLiQ-İletişiminin temel devresini yükseltin.
Ayrıca bkz: p0112

201222 <Yer bilgisi>CU:Temel çevrim az (iletişim için hesaplama süresi yok)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Talepleri karşılayan bir zaman penceresi tanımlanmadı.
Alternatif periyodik çevrime uyulamadığından dolayı port düzgün çalıştırılamamaktadır.
Hata değeri (r0949, onaltılı yorumla):
Yöntem ID'si.
Not:
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Çözümü: Technical Support'a başvurun.

201223 <Yer bilgisi>CU: Örnekleme süresi tutarsız

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir algılama süresinin değiştirilmesi sırasında (p0115[0], p0799 veya p4099), döngüler arasında bir tutarsızlık tespit edildi.
Alarm değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1: Değer, minimum değerden daha düşük.
2: Değer, maksimum değerden daha yüksek.
3: Değer, 1.25 µs'nin bir katı değil.
4: Değer, senkron döngülü PROFIBUS işletimine uymuyor.
5: Değer, 125 µs'nin bir katı değil.
6: Değer, 250 µs'nin bir katı değil.
7: Değer, 375 µs'nin bir katı değil.
8: Değer, 400 µs'nin bir katı değil.
10: Sürücü nesnesinin özel kısıtlaması ihlal edildi.
20: 62.5 µs'lik algılama süresine sahip bir SERVO'da, aynı DRIVE-CLiQ dizininde ikiden fazla sürücü nesnesi veya SERVO türünden farklı bir sürücü nesnesi tespit edildi (en fazla iki SERVO tipi sürücü nesnesine izin verilir).
21: Değer, sistemdeki bir servo veya vektör sürücüsünün akım regülatörü algılama süresinin bir katı değil (örn. TB30 için, tüm indekslerin değerleri dikkate alınmalıdır).
30: Değer, 31.25 µs'den küçük.
31: Değer, 62.5 µs'den küçük (SMC10, SMC30, SMI10 ve Double Motor Module için 31.25 µs desteklenmiyor).
32: Değer, 125 µs'den küçük.
33: Değer, 250 µs'den küçük.
40: DRIVE-CLiQ dizininde, algılama sürelerinin en yüksek ortak paydası 125 µs'den küçük olan katılımcılar tespit edildi. Ayrıca katılımcıların hiçbiri, 125 µs'den küçük bir algılama süresine sahip değil.
41: DRIVE-CLiQ dizininde katılımcı olarak bir şasi cihazı tespit edildi. Ayrıca dizinde bulunan tüm katılımcıların algılama sürelerinin en yüksek ortak paydası 250 µs'den küçük.
42: DRIVE-CLiQ dizininde katılımcı olarak bir Active Line Module tespit edildi. Ayrıca dizinde bulunan tüm katılımcıların algılama sürelerinin en yüksek ortak paydası, 125 µs'den küçük.
43: DRIVE-CLiQ dizininde katılımcı olarak bir Voltage Sensing Module (Voltaj Algılama Modülü) (VSM) tespit edildi. Ayrıca dizinde bulunan tüm katılımcıların algılama sürelerinin en yüksek ortak paydası, VSM'nin sürücü nesnesinin akım regülatörü algılama süresine eşit değildir.
44: DRIVE-CLiQ dizininde bulunan tüm bileşenlerin algılama sürelerinin en yüksek ortak paydası, bu sürücü nesnesinin tüm bileşenleri için aynı değildir (örn. farklı en yüksek ortak paydaların oluşturulduğu farklı DRIVE-CLiQ dizinlerinde bileşenler mevcuttur).
45: DRIVE-CLiQ dizininde katılımcı olarak bir şasi paralel cihazı tespit edildi. Ayrıca dizinde bulunan tüm katılımcıların algılama sürelerinin en yüksek ortak paydası 162.5 µs veya 187.5 µs'den daha küçüktür (2'li veya 3'lü paralel bağlantı için).
46: DRIVE-CLiQ dizininde; algılama süresi, bu dizindeki en küçük algılama süresinin bir katı olmayan bir katılımcı tespit edildi.
52: DRIVE-CLiQ dizininde, algılama sürelerinin en yüksek ortak paydası 31.25 µs'den küçük olan katılımcılar tespit edildi.
54: DRIVE-CLiQ dizininde, algılama sürelerinin en yüksek ortak paydası 62.5 µs'den küçük olan katılımcılar tespit edildi.
56: DRIVE-CLiQ dizininde, algılama sürelerinin en yüksek ortak paydası 125 µs'den küçük olan katılımcılar tespit edildi.
58: DRIVE-CLiQ dizininde, algılama sürelerinin en yüksek ortak paydası 250 µs'den küçük olan katılımcılar tespit edildi.
99: Sürücü nesnesini aşan bir tutarsızlık tespit edildi.
116: r0116[0...1]'da önerilen döngü.
Genel not:
DRIVE-CLiQ kablo bağlantısı sırasında topoloji kuralları dikkate alınmalıdır (bkz. ilgili ürün dokümantasyonu).
Otomatik hesaplamalarda, algılama sürelerinin parametreleri de değiştirilebilir.
En yüksek ortak payda için örnek: 125 µs, 125 µs, 62.5 µs --> 62.5 µs

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- hatlarını kontrol edin.
- Geçerli tarama sürelerini ayarlayın.
Ayrıca bkz: p0115, p0799, p4099

201224 <Yer bilgisi>CU:Pals frekansı tutarsız

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Minimum pals frekansının (p0113) değiştirilmesi sırasında, pals frekansları arasında tutarsızlık tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1: Değer, minimum değerden daha küçük.
2: Değer, maksimum değerden daha büyük.
3: Sonuçtaki algılama süresi, 1.25 µs'nin bir katı değil.
4: Değer, senkron döngülü PROFIBUS işletimi ile eşleşmiyor.
10: Sürücü nesnesinin özel kısıtlaması ihlal edildi.
99: Sürücü nesnesini aşan tutarsızlık tespit edildi.
116: r0116[0...1]'de önerilen döngü.

Çözümü: Geçerli Puls frekanslarını ayarlayın.
Ayrıca bkz: p0113

201250 <Yer bilgisi>CU: CU-EEPROM read-only (yalnız okunabilir) veriler hatalı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL2)

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Control Unit EEPROM Salt okunur verilerinin okunmasında hata
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Control Unit değiştirin.

201251 <Yer bilgisi>CU: CU-EEPROM read-write (okunabilir-yazılabilir) veriler hatalı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Control Unit EEPROM Okunur- yazılır verilerinin okunmasında hata
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.

Çözümü: r2124 < 256 uyarı değeri için aşağıdakiler geçerlidir:
- POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
-Control Unit değiştirin.
r2124 >= 256 uyarı değeri için aşağıdakiler geçerlidir:
- Bu uyarıyı içeren sürücü nesnesinde ilgili arıza hafızasını silin (p0952 = 0).
- Alternatif olarak, tüm sürücü nesnelerinde ilgili arıza hafızasını silin (p2147 = 1).
-Control Unit'i değiştirin.

201255 <Yer bilgisi>CU: Opsiyon kartı EEPROM salt okunur verileri hatalı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL2)

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Opsiyon kartında EEPROM Salt okunur verilerinin okunmasında hata
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Control Unit değiştirin.

201256 <Yer bilgisi>CU: Opsiyon kartı EEPROM okunur yazılır verileri hatalı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Option Board'da EEPROM'un okuma-yazma verilerinin okunması sırasında hata.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Control Unit değiştirin.

201260 <Yer bilgisi>SW onaylanmadı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL1
Servo: KPL3
Hla: KPL3
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Runtime-Yazılımı (RT-SW) onaylanmadı.
Çözümü: Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.

201275 <Yer bilgisi>Donanım tanımı hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2
Servo: KPL3
Hla: KPL3
Onaylama: POWER ON
Nedeni: CompactFlash Card üzerindeki donanım açıklama dosyasına erişim sırasında bir hata oluştu.
Dizin ve dosya adı: ADDON/SINAMICS/DATA/HW_DESC/<DOType>/DESC0000
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):
22: Dosya bulunamadı.
24: Dosya okuma girişimi hatası.
26: Format hatası.
28: Sürüm hatası.
30: Reader dahili hatası.
40: İçerik hatası.
45: Donanım açıklaması tutarlı değil.
60: Tutarsızlık: Power Stack Adapter (PSA) sayısı.
61: Tutarsızlık: Sensor Module Cabinet (SMC) sayısı.
62: Tutarsızlık: Voltage Sensing Module (VSM) sayısı.
63: Tutarsızlık: Terminal Module (TM) sayısı.
64: Tutarsızlık: Terminal Board (TB) sayısı.
Çözümü: Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.

201276 <Yer bilgisi>Donanım tanımı tamamen uyumlu değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Hardware tanım dosyası gömülü yazılıma gerekli olandan fazla dosya içeriyor.
Çözümü: Gerekli değil

201302 <Yer bilgisi>Komponent izleme hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Komponent izleme sürecinde bir arıza oluştu.
Bildirim aşağıdaki durumlarda görünür:
-Trace datalarını yükleme (p7792 = 1).
- Fabrika ayarlarını (p7790, p7791) eksik özellikler olduğunda değiştir "Komponent izle" (r0193.1 = 0).
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumla):
1: DRIVE-CLiQ-Komponentleri komponent izlemeyi desteklemiyor (r0193.1 = 0).
101: İz 1 dataları okunamıyor.
102: İz 2 dataları okunamıyor.
103: İz 3 dataları okunamıyor.
104: İz 4 dataları okunamıyor.
105: İz 5 dataları okunamıyor.
Çözümü: Uyarı değeri = 1:
İlgili DRIVE-CLiQ Komponentleri Firmware yükseltme.

201303 <Yer bilgisi>Komponentler talep edilen fonksiyonu desteklemiyor

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit tarafından talep edilen bir işlev, bir DRIVE-CLiQ bileşeni tarafından desteklenmiyor.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: Bileşen, devre dışı bırakmayı desteklemiyor.
101: Motor Module dahili bir bobin kısa devresini desteklemiyor.
102: Motor Module devre dışı bırakmayı desteklemiyor.
201: Sensor Module, dönüşüm için bir Hall sensörü (p0404.6 = 1) kullanımında gerçek değer ters çevirmeyi (p0410.0 = 1) desteklemiyor.
202: Sensor Module, park / park iptal işlemini desteklemiyor.
203: Sensor Module devre dışı bırakmayı desteklemiyor.
204: Bu terminal modülü 15'in (TM15) aygıt yazılımı, TM15DI / DO uygulamasını desteklemiyor.
205: Sensor Module, seçilen sıcaklık değerlendirmesini desteklemiyor (r0458, r0459).
206: Bu terminal modülü TM41 / TM31 / TM15'in aygıt yazılımı çok eski. Sorunsuz bir işletim için aygıt yazılımının sürümü mutlaka yükseltilmelidir.
207: Bu donanım sürümüne sahip güç ünitesi, 380 V'den daha düşük cihaz bağlantı gerilimine sahip işletimi desteklemiyor.
208: Sensor Module, sıfır işaretli dönüştürme seçim iptalini (p0430.23 üzerinden) desteklemiyor.
211: Sensor Module, tek iz enkoderini desteklemiyor (r0459.10).
212: Sensor Module, LVDT sensörlerini desteklemiyor (p4677.0).
213: Sensor Module, karakteristik eğrisi tipini desteklemiyor (p4662).
214: Güç ünitesi, PT1000 üzerinden sıcaklık değerlendirmesini desteklemiyor (r0193).
215: Terminal Module, PT1000 üzerinden sıcaklık değerlendirmesini desteklemiyor.
216: Voltage Sensing Module (VSM) (Gerilim algılama modülü) bir PT1000 sıcaklık sensörü ile işletimi desteklemiyor.

Çözümü: İlgili DRIVE-CLiQ bileşeninin yazılımını yükseltin.
Hata değeri = 205, 214, 215 için:
- p0600 ve p0601 parametrelerini kontrol edin ve gerekirse uyarlayın.
Hata değeri = 207 için:
- Güç ünitesini değiştirin veya gerekirse cihaz bağlantı gerilimini daha yüksek ayarlayın (p0210).
Hata değeri = 208 için:
- p0430.23 parametresini kontrol edin ve gerekirse sıfırlayın.
Hata değeri = 216 için:
- Sensör tipinin ayarını kontrol edin (p3665).
- PT1000 ile işletimi destekleyen bir Voltage Sensing Module kullanın (MLFB ...- xxx1).

201304 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Bileşenlerinin gömülü yazılım versiyonu güncel değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Kalıcı hafızada, bağlı bulunan DRIVE-CLiQ bileşenine göre daha yeni bir firmware sürümü bulunmaktadır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
İlgili DRIVE-CLiQ bileşeninin bileşen numarası.
Çözümü: Aygıt yazılımını güncelleyin (p7828, p7829 veya işletime alma aracı).

201305 <Yer bilgisi>Topoloji: Komponent numarası eksik

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Topolojiden alınan komponent numarası parametrelenmemiş (p0121 (güç ünitesi için, bkz. p0107), p0131 (Servo-/Vektor sürücüler için, bkz p0107), p0141, p0151, p0161).
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Data grubu numarası.
Not:
Arıza enkoder yansıtıldığında (p0187 ... p0189), ancak bunlar için komponent numarası var olmadığında da görüntülenir.
Arıza değeri bu durumda sürücü data grubu numarasını ek olarak 100 * enkoder numarasını içerir (örn. 3xx, enkoder 3 (p0189) için p0141 alanında komponent numarası kayıtlı olmadığında)
Ayrıca bkz: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189
Çözümü: - Eksik komponent numarasını kaydedin.
- Gerektiğinde komponentleri sökün ve devreye alımı yeniden başlatın.
Ayrıca bkz: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

201306 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Bileşenlerinde gömülü yazılım güncellemesi çalışıyor.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ bileşenine yönelik gömülü yazılım güncelleme aktif.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
DRIVE-CLiQ-Bileşenlerinin bileşen numarası.
Çözümü: Gerekli değil.
Bu uyarı, aygıt yazılımı güncellemesi tamamlandıktan sonra otomatik olarak geri çekilir.

201314 <Yer bilgisi>Topoloji: Bileşen mevcut olmamalıdır

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1, to %2, %3, bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir bileşende "devre dışı bırak ve mevcut değil" ayarlanmıştır ve buna rağmen bu bileşen topolojide mevcuttur.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık olarak yorumla):
ddccbbaa hex:
aa = Bileşen numarası
bb = Bileşenin bileşen sınıfı
cc = Bağlantı numarası
Bilgi:
Bileşen numarası ve bağlantı numarası F01375'te açıklanmıştır.

Çözümü: - İlgili bileşeni kaldırın.
- "Devre dışı bırak ve mevcut değil" ayarını değiştirin.
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında daha iyi bir teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).
Ayrıca bkz: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201317 <Yer bilgisi>Aktifliği kaldırılmış komponentler yeniden mevcut

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Set topolojisinin bileşenlerinden biri aktif tahrik objesinde takılı olduğunda ve ilgili bileşenlerin parametresi "devre dışı" konumunda durduğunda (p0125, p0145, p0155, p0165).
Not:
Bu devre dışı bir bileşende görüntülenen tek bildirimdir.

Çözümü: Uyarı, aşağıdaki işlemlerde otomatik olarak çekilir:
- İlgili bileşeni etkinleştirin (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1).
- İlgili bileşeni tekrar geri çekin.
Ayrıca bkz: p0125, p0145, p0155, p0165

201318 <Yer bilgisi>BICO: Aktifliği kaldırılmış bağlantılar mevcut

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bu uyarı, aşağıdaki durumlarda verilir:
- Aktif olmayan/işletmeye hazır olmayan bir sürücü nesnesi tekrar aktif/işletmeye hazır.
- BI/CI parametrelerine ait liste boş değil (r9498[0...29], r9499[0...29]).
- BI/CI parametrelerine ait listede kayıtlı BICO devreleri gerçekten de değiştirilmiş (r9498[0...29], r9499[0...29]).

Çözümü: Uyarıyı geri al:
- p9496 = 1 veya 2 ayarlayın.
veya
- Sürücü nesnesini yeniden aktif hale getirin.

201319 <Yer bilgisi>Takılan komponent başlangıç durumuna getirilmedi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Takılı en az bir bileşen için, bir yeniden başlatma gereklidir.
Bu, tüm sürücü nesnelerindeki darbe koruması aktif haldeyken mümkündür.

Çözümü: Tüm sürücü nesneleri için darbe korumasını aktif hale getirin.

201320 <Yer bilgisi>Topoloji: Sürücü nesne numarası konfigürasyonda eksik

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: p0978 alanında tahrik obje numarası eskitir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
p0101 endeksi, eksik tahrik obje numarasının tespit edilebileceği

Çözümü: p0009 = 1 belirleyin ve p0978 değiştirin.
Kurallar:
- p0978 tüm tahrik numaralarını içermelidir (p0101).
- Herhangi bir tahrik obje numarası tekrarlamamalıdır
- Bir 0 girilmesi ile PZD ile tahrik objeleri sahip olmayanlardan ayrılır
- Sadece 2 parça listesine izin verilmektedir. İkinci 0 sonrasında tüm değerler 0 olmalıdır.
- Bilinmeyen tahrik obje numaralarına (255) sadece birinci parça listesinde izin verilmektedir.

201321 <Yer bilgisi>Topoloji: Sürücü nesne numarası konfigürasyonda mevcut değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: p0978 mevcut olmayan bir tahrik obje numarası içermektedir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
p0978 endeksi, eksik tahrik obje numarasının tespit edilebileceği

Çözümü: p0009 = 1 belirleyin ve p0978 değiştirin.
Kurallar:
- p0978 tüm tahrik numaralarını içermelidir (p0101).
- Herhangi bir tahrik obje numarası tekrarlamamalıdır
- Bir 0 girilmesi ile PZD ile tahrik objeleri sahip olmayanlardan ayrılır
- Sadece 2 parça listesine izin verilmektedir. İkinci 0 sonrasında tüm değerler 0 olmalıdır.
- Bilinmeyen tahrik obje numaralarına (255) sadece birinci parça listesinde izin verilmektedir.

201322 <Yer bilgisi>Topoloji: Sürücü nesne numarası konfigürasyonda iki kere mevcut

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: p0978 alanında bir tahrik obje numarası bir kezden fazla mevcut.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
p0978 endeksi, altında ilgili tahrik obje numarası yer almaktadır.

Çözümü: p0009 parametresini = 1 olarak ayarlayın ve p0978'i değiştirin:
Kurallar:
- p0978 tüm sürücü nesnesi numaralarını içermelidir (p0101).
- Hiçbir sürücü nesnesi numarası tekrarlanmamalıdır.
- PZD'li sürücü nesneleri, 0 değeri girilerek, onlardan ayrılırlar.
- Sadece 2 tane parça listesine izin verilmektedir. İkinci 0'dan sonra, tüm değerler 0 olmalıdır.

Dummy sürücü nesnesi numaralarına (255) sadece birinci parça listesinde izin verilmektedir.

201323 <Yer bilgisi>Topoloji: İkiden fazla parça listesi yaratıldı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: p0978 alanında parça listeleri iki kezden fazla yer almaktadır. İkinci 0 sonrasında tümü 0 olmalıdır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
p0978 endeksi, altında izin verilmeyen değer yer almaktadır.
Çözümü: p0009 = 1 belirleyin ve p0978 değiştirin.
Kurallar:
- p0978 tüm tahrik numaralarını içermelidir (p0101).
- Herhangi bir tahrik obje numarası tekrarlamamalıdır
- Bir 0 girilmesi ile PZD ile tahrik objeleri sahip olmayanlardan ayrılır
- Sadece 2 parça listesine izin verilmektedir. İkinci 0 sonrasında tüm değerler 0 olmalıdır.
- Bilinmeyen tahrik obje numaralarına (255) sadece birinci parça listesinde izin verilmektedir.

201324 <Yer bilgisi>Topoloji: Yapay sürücü nesnesi numarası yanlış yaratıldı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: p0978 alanında bilinmeyen tahrik obje numaralarına (255) sadece birinci parça listesinde izin verilmektedir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
p0978 endeksi, altında izin verilmeyen değer yer almaktadır.
Çözümü: p0009 = 1 belirleyin ve p0978 değiştirin.
Kurallar:
- p0978 tüm tahrik numaralarını içermelidir (p0101).
- Herhangi bir tahrik obje numarası tekrarlamamalıdır
- Bir 0 girilmesi ile PZD ile tahrik objeleri sahip olmayanlardan ayrılır
- Sadece 2 parça listesine izin verilmektedir. İkinci 0 sonrasında tüm değerler 0 olmalıdır.
- Bilinmeyen tahrik obje numaralarına (255) sadece birinci parça listesinde izin verilmektedir.

201325 <Yer bilgisi>Topoloji: Bileşen numarası hedef topolojide mevcut değil.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: komponent numarası: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bir parametre (örneğin p0121, p0131, ...) içerisinde yapılandırılmış bileşen hedef topolojide mevcut değil.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Hedef topolojide olmayan yapılandırılmış bileşen numarası.
Çözümü: Topoloji ve DO yapılandırmasının tutarlılığını sağlayın.

201330 **<Yer bilgisi>Topoloji: Hızlı devreye alma olanaklı değil**

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Ek bilgi: %2, Geçici bileşenler numarası: %3
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Hızlı işletime alma yürütülemiyor. Mevcut gerçek topoloji gereksinimleri karşılamıyor.
Alarm değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
ccccbbaa hex: cccc = Geçici bileşen numarası, bb = Ek bilgi, aa = Hata nedeni
aa = 01 hex = 1 dez:
Bir bileşende izin verilmeyen bağlantılar tespit edildi.
- bb = 01 hex = 1 dez: Bir Motor Module'de, DRIVE-CLiQ içeren birden fazla motor tespit edildi.
- bb = 02 hex = 2 dez: DRIVE-CLiQ'li bir motorda ilgili DRIVE-CLiQ kablosu bir Motor Module'de bağlı değil.
aa = 02 hex = 2 dez:
Topoloji, belirli bir türde çok fazla bileşen içeriyor.
- bb = 01 hex = 1 dez: Birden fazla Master Control Unit mevcut.
- bb = 02 hex = 2 dez: 1'den fazla besleme mevcut (paralel bağlantıda 8).
- bb = 03 hex = 3 dez: 10'dan fazla Motor Modules mevcut (paralel bağlantıda 8).
- bb = 04 hex = 4 dez: 9'dan fazla enkoder mevcut.
- bb = 05 hex = 5 dez: 8'den fazlaTerminal Modules mevcut.
- bb = 07 hex = 7 dez: Bileşen tipi bilinmiyor.
- bb = 08 hex = 8 dez: 6'dan fazla Drive-Slaves mevcut.
- bb = 09 hex = 9 dez: Drive-Slaves bağlantısına izin verilmiyor.
- bb = 0a hex = 10 dez: Drive-Master mevcut değil.
- bb = 0b hex = 11 dez: Paralel balantıda birden fazla DRIVE-CLiQ'li motor mevcut.
- bb = 0c hex = 12 dez: Paralel bağlantıda farklı güç üniteleri mevcut.
- cccc: Kullanılmıyor.
aa = 03 hex = 3 dez:
Control Unit'in DRIVE-CLiQ soketinde 16'dan fazla bileşen bağlı.
- bb = 0, 1, 2, 3, örn. DRIVE-CLiQ soketinde X100, X101, X102, X103 tespit edildi.
- cccc: Kullanılmıyor.
aa = 04 hex = 4 dez:
Arka arkaya bağlanan bileşenlerin sayısı 125'ten büyük.
- bb: Kullanılmıyor.
- cccc = İlk bulunan ve hataya neden olan bileşenin geçici bileşen numarası.
aa = 05 hex = 5 dez:
Bileşene SERVO için izin verilmez.
- bb = 01 hex = 1 dez: SINAMICS G mevcut.
- bb = 02 hex = 2 dez: Şasi mevcut.
- cccc = İlk bulunan ve hataya neden olan bileşenin geçici bileşen numarası.
aa = 06 hex = 6 dez:
Bir bileşende izin verilmeyen EEPROM verileri tespit edildi. Sistem çalışmaya devam etmeden önce bunlar düzeltilmelidir.
- bb = 01 hex = 1 dez: Değiştirilen güç ünitesinin ürün numarası [MLFB] bir yer tutucu içeriyor. Yer tutucular (*) doğru karakterlerle değiştirilmelidir.
- cccc = Geçersiz EEPROM verilerine sahip bileşenin geçici bileşen numarası.
aa = 07 hex = 7 dez:
Gerçek topoloji, bileşenlerin izin verilmeyen bir kombinasyonunu içeriyor.
- bb = 01 hex = 1 dez: Active Line Module (ALM) ve Basic Line Module (BLM).
- bb = 02 hex = 2 dez: Active Line Module (ALM) ve Smart Line Module (SLM).
- bb = 03 hex = 3 dez: SIMOTION kontrolü (örn. SIMOTION D445) ve SINUMERIK bileşeni (örn. NX15).
- bb = 04 hex = 4 dez: SINUMERIK kontrolü (örn. SINUMERIK 730.net) ve SIMOTION bileşeni (örn. CX32).
- cccc: Kullanılmıyor.
aa = 08 hex = 8 dez:
Motor tamamen bağlı değil.
- bb: Kullanılmıyor.
- cccc: Kullanılmıyor.
Not:
Bağlantı tipi ve bağlantı numarası F01375'te açıklanmıştır.

Ayrıca bkz: p0097, r0098, p0099

Çözümü: - Gerçek topolojiyi izin verilen gereksinimlere uyarlayın.
- İşletime alma aracını kullanarak cihazı devreye alın.
- DRIVE-CLiQ'li motorlarda, güç ve DRIVE-CLiQ kablosunu aynı Motor Module'ye bağlayın (Tek Motor Module: DRIVE-CLiQ -> X202, Çift Motor Module: DRIVE-CLiQ Motor 1 (X1) -> X202, Motor 2 (X2) -> X203).

aa = 06 hex = 6 dez ve bb = 01 hex = 1 dez için:

Ürün numarasını, işletime alma aracı üzerinden devreye alma ile düzeltin.

Ayrıca bkz: p0097, r0098, p0099

201331 <Yer bilgisi>Topoloji: En az bir komponent sürücü nesnesine tayin edilmedi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: komponent numarası: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: En az bir bileşen hiçbir tahrik objesine düzenlenmemiştir.
- Devreye alım sırasında bir bileşen otomatik olarak bir tahrik objesine düzenlenemez.
- Veri grupları için parametre doğru ayarlanmıştır.

Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):

Düzenlenmemiş bileşenlerin bileşen numarası

Çözümü: Bu bileşenleri bir tahrik objesine düzenleyin.

Veri grupları parametresini kontrol edin.

Örnekler:
- Güç parçası (p0121).
- Motor (p0131, p0186).
- Enkoder interface (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- Enkoder (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminal Module (p0151).
- Opsiyon kartı (p0161).

201340 <Yer bilgisi>Topoloji: Bir hat üzerinden çok fazla komponent

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen numarası veya bağlantı numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Ayarlanan iletişim devresi için fazla DRIVE-CLiQ-bileşeni Control Unit bir hattına bağlanmıştır.

Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama):

xyy hex: x = Arıza nedeni, yy = Bileşen numarası ve bağlantı numarası

1yy:

DRIVE-CLiQ-Bağlantısının iletişim devresi Control Unit'de tüm okuma transferleri için yeterli değil.

2yy:

DRIVE-CLiQ-Bağlantısının iletişim devresi Control Unit'de tüm yazım transferleri için yeterli değil.

3yy:

Döngüsel iletişim fazla yük altındadır.

4yy:

DRIVE-CLiQ-döngüsü aplikasyonun en erken sonundan önce başlamaktadır. Düzenlemede ek ölü süre kaçınılmazdır. Devrede işareti hataları oluşabilir.

Akım ayar süresi 31.25 µs ile işletim için koşullar yerine getirilmedi.

5yy:

Bir DRIVE-CLiQ-bağlantısında kullanım verilerinde dahili buffer fazlalığı

6yy:

Bir DRIVE-CLiQ-bağlantısında alım verilerinde dahili buffer fazlalığı

7yy:

Bir DRIVE-CLiQ-bağlantısında gönderim verilerinde dahili buffer fazlalığı

8yy:

Bileşen dosyaları birbiri ile kombine edilemiyor.

900:

Sistemdeki ortak çoklu devrelerin en küçüğü tespit edilmek için fazla büyük.

901:

Sistemdeki ortak çoklu devrelerin en küçüğü donanım ile oluşturulamıyor.

Çözümü: DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin.

- İlgili DRIVE-CLiQ hattındaki bileşenlerin sayısını azaltın ve bunları Control Unit'in diğer DRIVE-CLiQ soketlerine dağıtın. Bu, iletişimin birden çok hat üzerinde eşit olarak dağıtılmasını sağlar.

Hata değeri = 1yy - 4yy için ek olarak:

- Algılama sürelerini arttırın (p0112, p0115, p4099). Gerekirse DCC veya FBLOCKS için iş akışı grubunun (p21000, p20000) atanmasını, ilgili algılama süresi artacak şekilde değiştirin (r21001, r20001).
- Gerekirse periyodik hesaplanan modüllerin (DCC) veya fonksiyon bloklarının (FBLOCKS) sayısını azaltın.
- Fonksiyon modüllerini azaltın (r0108).
- 31.25 µs akım regülatörü algılama süresi ile işletime yönelik koşulları oluşturun (DRIVE-CLiQ hattında bu algılama süresi ile sadece Motor Module ve Sensor Module çalıştırın ve sadece izin verilen bir Sensor Module kullanın (örn. SMC20, yani ürün numarasının son basamağında 3 olmalıdır)).
- Bir NX'de, olası mevcut ikinci bir ölçüm sistemine yönelik ilgili Sensor Module, NX'in boştaki bir DRIVE-CLiQ soketine bağlanmalıdır.

BSR Motor Modülleri için, aşağıdakiler geçerlidir: Safety Extended Functions seçeneğinin etkin olması ve DRIVE-CLiQ dizininde 6 eksenin çalıştırılmış olması halinde, fiilî değer toplama döngüsünün şu şekilde ayarlanması gerekir: p9511 >= 8 * akım regülatörü algılama süresi (p0115[0]).

Hata değeri = 8yy için ek olarak:

- Döngü ayarlarını (p0112, p0115, p4099) kontrol edin. DRIVE-CLiQ hattındaki döngüler, birbirinin mükemmel tamsayılı katları olmalıdır. Bir hat üzerindeki döngü olarak, önceden bahsedilen parametrelerdeki tüm sürücü nesnelerinin tüm döngüleri geçerlidir, bunlar ilgili hattaki bileşenlere sahiptir.

Hata değeri = 9yy için ek olarak:

- Döngü ayarlarını (p0112, p0115, p4099) kontrol edin. İki döngü arasındaki sayısal değer farkı ne kadar düşükse, en küçük ortak katı o kadar büyük olur. Döngülerin sayısal değerleri ne kadar büyük olursa, bu yöntemin etkisi de o kadar artar.

201341 <Yer bilgisi>Topoloji: Azami DRIVE-CLiQ bileşen sayısı aşıldı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Mevcut topolojide çok fazla DRIVE-CLiQ bileşenleri algılanıyor.
Not:
İmpuls onayı geri alınıyor ve engelleniyor.

Çözümü: - DRIVE-CLiQ-Donanım kontrolü.
- İlgili DRIVE-CLiQ grubunun komponent sayısını maksimum miktar donanımını korumak için düşürün.

201354 <Yer bilgisi>Topoloji: Güncel topoloji uyumsuz bileşenler gösteriyor

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Bileşen numarası: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güncel topoloji en az bir uyumsuz bileşen gösteriyor.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
yyxx hex: yy = Bileşen numarası, xx = Nedeni.
xx = 1: Bu Control Unit parçalar onaylanmaz.
xx = 2: Diğer parçalar ile kombinasyon halinde olan parçalara izin verilmez.
Not:
Darbe onayı engellenir.

Çözümü: Uyumsuz parçaları çıkartın ve sistemi yeniden başlatın.

201355 <Yer bilgisi>Topoloji: Aktüel topoloji değiştirildi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Cihazın nominal topolojisi (p0099), cihazın gerçek topolojisine (r0098) karşılık gelmiyor.
Hata sadece, topoloji, otomatik dahili cihaz mekanizması kullanılarak devreye alınmışsa ve devreye alma aleti kullanılmamışsa ortaya çıkar.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Ayrıca bkz: r0098, p0099

Çözümü: Topoloji tespitinde herhangi bir hata ortaya çıkmadıysa, aşağıdaki çözüm önlemlerinden biri seçilebilir:

İşletime alma hala tamamlanmamışsa:

- Otomatik kendi kendine işletime almayı yürütün (p0009 = 1'den başlayarak).

Genel olarak:

p0099 = r0098 değerini ayarlayın, p0009 = 0 değerini ayarlayın: Bu, mevcut Motor Module'lerde, servo sürücülerin otomatik olarak oluşturulmasına neden olur (p0107).

Servo sürücülerin oluşturulması: p0097 = 1 değerini ayarlayın, p0009 = 0 değerini ayarlayın.

Vektör sürücülerinin oluşturulması: p0097 = 2 değerini ayarlayın, p0009 = 0 değerini ayarlayın.

Paralel devreli vektör sürücülerinin oluşturulması: p0097 = 12 değerini ayarlayın, p0009 = 0 değerini ayarlayın.

p0108'de yapılandırmaları ayarlamak için, p0009 = 0'ı ayarlamadan önce ilk olarak p0009 = 2 ayarlanabilir ve p0108 değiştirilebilir. Dizin, sürücü nesnesine karşılık gelir (p0107).

İşletime alma işlemi önceden tamamlanmışsa:

- Eski kablo bağlantılarını yeniden kurun ve Control Unit gerilim beslemesini sağlayın.
- Komple cihaz (tüm sürücüler) için fabrika ayarını geri yükleyin ve tekrar otomatik kendi kendine işletime almaya izin verin.
- Cihaz parametrelerini, kablo bağlantıları ile eşleşecek şekilde değiştirin (sadece işletime alma aracı üzerinden mümkündür).

Dikkat:

Bu hatanın oluşturulmasına neden olan topoloji değişiklikleri, cihazdaki otomatik işlev tarafından devralınamaz, aksine işletime alma aracı ve parametre yüklemesi üzerinden aktarılmalıdır. Cihazdaki otomatik fonksiyon sadece sabit topoloji ile çalışmaya izin verir. Aksi takdirde, topoloji değiştirildiğinde, önceki parametre ayarlarının tümü, fabrika ayarları nedeniyle kaybolur.

Ayrıca bkz: r0098

201356 <Yer bilgisi>Topoloji: Arızalı DRIVE-CLiQ bileşenleri var.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Arıza nedeni: %1, Bileşen numarası: %2, Bağlantı numarası: %3

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güncel topoloji, en az bir tane arızalı DRIVE-CLiQ bileşenine işaret ediyor.

Hata değeri (r0949, onaltılık olarak):

zzyyxx hex:

zz = Arızalı bileşene ait önceki bileşenin bağlantı numarası

yy = Arızalı bileşene ait önceki bileşenin bileşen numarası

xx = Hata nedeni

xx = 1: Bu Control Unit'teki bileşenler geçersiz.

xx = 2: İletişim arızası olan bileşenler.

Not:

İmpuls izni geri çekildi ve engellendi.

Çözümü: Arızalı bileşenleri değiştirin ve sistemi yeniden başlatın.

201357 <Yer bilgisi>Topoloji: DRIVE-CLiQ kablo demetinde iki Control Unit saptandı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşenler numarası: %1, Bağlantı numarası: %2

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Gerçek topolojide, 2 Control Unit DRIVE-CLiQ aracılığıyla birbirine bağlanmıştır.
Prensip olarak, buna izin verilmez.
Bu duruma sadece, Technology Extension OALINK'in her iki Control Unit'de önceden kurulmuş ve çevrim içi olarak devreye alınmış olması durumunda izin verilir.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyxx hex:
yy = İkinci Control Unit bağlı olduğu Control Unit bağlantı numarası
xx = İkinci Control Unit bağlı olduğu Control Unit bileşen numarası
Not:
Pals etkinleştirmesi geri çekilir ve engellenir.

Çözümü: Genel olarak:
- İkinci Control Unit bağlantıyı kaldırın ve yeniden başlatın.
- S120M bileşeni DRIVE-CLiQ uzantısında hibrit kabloyu değiştirin (IN / OUT).
OALINK kullanımı mevcutsa:
- DRIVE-CLiQ bağlantısını kaldırın, sistemleri yeniden başlatın.
- Her iki Control Unit'e OALINK kurulumunu yapın ve etkinleştirin.
- OALINK'deki DRIVE-CLiQ soketlerinin konfigürasyonunu kontrol edin.

201358 <Yer bilgisi>Topoloji: Kablo demeti ayırma yok

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: CU Bağlantı numarası: %1, Bileşenler numarası: %2, Bağlantı numarası: %3

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Dağılımlı sürücü ile en az bir kablo demeti bağlı değil. Kablo demetindeki son katılımcı bir kablo ayırma konnektörüyle ayrılmalıdır.
Böylelikle dağılımlı sürücülerin koruma türü doğrulanır.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
zzyyxx hex:
zz = Eksik ayırma konnektörlü dağılımlı sürücünün bağlantı numarası
yy = Bileşen numarası
xx = CU bağlantı numarası

Çözümü: Kablo ayırma konnektörü son dağılımlı sürücüye monte edin.

201359 <Yer bilgisi>Topoloji: DRIVE-CLiQ-Performansı yeterli değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: DRIVE-CLiQ-peformansı takılı bileşenleri algılamak için grupta yeterli değil.
Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama):
Sadece Siemens dahili hata teşhisi.

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Bileşenleri birden çok DRIVE-CLiQ hattına dağıtın.
Not:
Bu topolojide işletim sırasında hiçbir bileşeni çekip takmayın.

201360 <Yer bilgisi>Topoloji: Aktüel topoloji geçersiz

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Geçici bileşen numarası: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Algılanan güncel topolojiye izin verilmemektedir.
Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama):
ccccbbaa hex:
cccc = Geçici parametre numarası, bb = Anlamsız, aa = Arıza nedeni
aa = 01 hex 0 1 dez:
Control Unit'de çok sayıda bileşen tespit edilmiştir. Maksimum izin verilen bileşen sayısı 199.
aa = 02 hex = 2 dez:
Bir bileşenin bileşen tipi bilinmemektedir.
aa = 03 hex = 3 dez:
ALM ve BLM kombinasyonuna izin verilmemektedir.
aa = 04 hex = 4 dez:
ALM ve SLM kombinasyonuna izin verilmemektedir.
aa = 05 hex = 5 dez:
BLM ve SLM kombinasyonuna izin verilmemektedir.
aa = 06 hex = 6 dez:
Bir CX32 doğrudan onaylanan Control Unit'e bağlanmamıştır.
aa = 07 hex = 7 dez:
Bir NX10 veya NX15 doğrudan onaylanan Control Unit'e bağlanmamıştır.
aa = 08 hex = 8 dez:
Bir bileşen bunun için onaylanmamış Control Unit'e bağlanmıştır.
aa = 09 hex = 9 dez:
Bir bileşen eski Firmware yer alan bir Control Unit'e bağlanmıştır.
aa = 0A hex = 10 dez:
Belirli bir tipten çok sayıda bileşen algılandı.
aa = 0B hex = 11 dez:
Belirli bir tipten çok sayıda bileşen tek bir grupta algılandı
Not:
Sürücü sisteminin yüksek devri durdurulmaktadır. Bu konumda sürücü ayarı onaylanamaz.

Çözümü: Hata nedeni = 1:
Yapılandırmayı değiştirin. Control Unit'e 199 adetten daha az bileşen bağlayın.
Hata nedeni = 2:
Bilinmeyen bileşen türüne ait bileşeni kaldırın.
Arıza değeri = 3, 4, 5:
Geçerli bir kombinasyon oluşturun.
Hata nedeni = 6, 7:
Genişletme modülünü doğrudan, onaylı bir Control Unit'e bağlayın.
Hata nedeni = 8:
Bileşeni kaldırın veya onaylı bir bileşen kullanın.
Hata nedeni = 9:
Control Unit'in firware'ini daha yeni bir sürüm ile güncelleyin.
Hata nedeni = 10, 11:
Bileşenlerin sayısını düşürün.

201361 <Yer bilgisi>Topoloji: Aktüel topoloji SINUMERIK ve SIMOTION komponentleri içeriyor

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Tespit edilen güncel topoloji SINUMERIK ve SIMOTION bileşenler içeriyor.
Sürücü sisteminin çalıştırılması durduruldu. Bu duruma, sürücü ayarlamasına izin verilemez.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık olarak):
ddccbbaa hex: cc = hata nedeni, bb = güncel topolojinin bileşen sınıfı, aa = bileşenin bileşen numarası
cc = 01 hex = 1 dec:
Bir NX10 veya NX15 bir SIMOTION kontrolüne bağlandı.
cc = 02 hex = 2 dec:
Bir CX32 bir SINUMERIK kontrolüne bağlandı.

Çözümü: Uyarı değeri = 1:
Tüm NX10 veya NX15'leri bir CX32 ile değiştirin.
Uyarı değeri = 2:
Tüm CX32'leri NX10 veya NX15'le değiştirin.

201362 <Yer bilgisi>Topoloji: Topoloji kural(lar)ına uyulmadı.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: SINAMICS S120 Combi için en az bir topoloji kuralına uyulmamıştır.

Bir arıza durumunda sürücü sisteminin hızlandırılması durdurulur ve sürücü kontrolü etkinleşmez.

Alarm değeri (r2124, ondalık yorumlama):

Alarm değeri hangi kuralın ihlal edildiğini gösterir.

1: S120 Combi, sadece DRIVE-CLiQ soketi X200 aracılığıyla NCU üzerindeki X100'e bağlanabilir.

2: NCU üzerindeki DRIVE-CLiQ soketi X101'e sadece X200 üzerinden bir Single Motor Module (SMM), X200 üzerinden bir Double Motor Module (DMM), X500 üzerinden bir Terminal Module 54F (TM54F) veya X500 üzerinden bir DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20)bağlanabilir.

3: NCU üzerindeki DRIVE-CLiQ soketi X102'ye sadece X500 üzerinden bir Terminal Module 54F (TM54F), X500 üzerinden bir DRIVE-CLiQ Hub Module (Hub) veya X100 üzerinden bir NX15 bağlanabilir.

4: S120 Combi üzerindeki DRIVE-CLiQ soketleri X201 ila X203'e (3 eksen) veya X204'e (4 eksen) sadece Sensor Modules bağlanabilir.

5: DRIVE-CLiQ soketi X205'e (3 eksen olduğunda X204 bulunmaz) sadece Sensor Module SMC / SME ve DRIVE-CLiQ enkoderi bağlanabilir.

6: Eğer ilk genişletme ekseni olarak bir Single Motor Module kullanılıyorsa bu bileşenin üzerindeki DRIVE-CLiQ soketi X201'e sadece X200 üzerinden bir tane daha Single Motor Module, X500 üzerinden bir Terminal Module 54F (TM54F) veya X500 üzerinden bir DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) bağlanabilir.

7: Varsa mevcut Single Motor Module üzerindeki DRIVE-CLiQ soketi X202'e sadece Sensor Module veya DRIVE-CLiQ enkoderi bağlanabilir.

8: İkinci bir Single Motor Module veya Double Motor Module olduğunda X201'e X500 üzerinden bir Terminal Module 54F (TM54F) veya bir DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) bağlanabilir.

9: Eğer genişletme eksenleri olarak bir Double Motor Module kullanılıyorsa X202 ve X203'e sadece Sensor Module bağlanabilir.

10: Bir Terminal Module 54F (TM54F) konfigürasyonu yapılmışsa DRIVE-CLiQ soketi X500 üzerinden sadece bir DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20), TM54F Module üzerindeki X501'e bağlanabilir. Bu durumda mevcut Hub Module başka hiçbir yere bağlanmış olmamalıdır.

11: DRIVE-CLiQ Hub Module kullanılıyorsa X501 ila X505'e sadece Sensor Modules (SMC, SME) ve DRIVE-CLiQ enkoderi bağlanabilir.

12: Genişletme eksenleri için sadece belirli Motor Modules kullanılabilir.

13: 3 eksenli bir S120 Combi kullanılıyorsa DRIVE-CLiQ Hub Module üzerinde X503'e hiçbir şey bağlanmamalıdır.

14: En fazla bir Terminal Module 54F'ye (TM54F) izin verilir.

15: En fazla bir DRIVE-CLiQ Hub Module'e (DMC20, DME20) izin verilir.

16: NX15 üzerindeki DRIVE-CLiQ soketi X100, X102 üzerinden NCU'ya bağlanmış olmalıdır.

17: S120 Combi, sadece DRIVE-CLiQ soketi X200 üzerinden NX15 üzerindeki X101'e bağlanabilir.

18: NX15 üzerindeki DRIVE-CLiQ soketi X102'ye sadece X200 üzerinden bir Single Motor Module (SMM), X200 üzerinden bir Double Motor Module (DMM), X500 üzerinden bir Terminal Module 54F (TM54F)veya X500 üzerinden bir DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) bağlanabilir.

19: NX15 üzerindeki DRIVE-CLiQ soketi X103'e hiçbir şey bağlanmamalıdır.

Çözümü: İkaz değerini değerlendirin ve ilgili topoloji kuralına uyun.

201375 <Yer bilgisi>Topoloji: İki komponent arasındaki bağlantı çift

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Komponentler: %1, %2, Bağlantı: %3

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güncel topoloji kontrolünde dairesel bir bağlantı algılandı.
Arıza değeri daire içinde yer alan komponentleri tanımlar.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
ccbbaaaa hex:
cc = Bağlantı numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aaaa = Geçici komponent numarası (%1)
Komponent sınıfı:
0: Komponent bilinmiyor
1:Control Unit
2: Motor Module
3: Hat modülü
4: Sensör modülü
5: Voltaj algılama modülü
6: Terminal Module
7: DRIVE-CLiQ Hub modülü
8: Kontrolör uzantısı
9: Filtre modülü
10: Hydraulic Module
49: DRIVE-CLiQ-Komponentler
50: Opsiyon Slot
60: Enkoder
70: DRIVE-CLiQ-Motor
71: Hidrolik silindir
72: Hidrolik valf
80: Motor
Bağlantı numarası:
0: Port 0, 1: Port 1, 2: Port 2, 3: Port 3, 4: Port 4, 5: Port 5
10: X100, 11: X101, 12: X102, 13: X103, 14: X104, 15: X105
20: X200, 21: X201, 22: X202, 23: X203
50: X500, 51: X501, 52: X502, 53: X503, 54: X504, 55: X505

Çözümü: Hata değerini okuyun ve belirtilen bağlantıyı kaldırın.
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş bir teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201380 <Yer bilgisi>Topoloji: Güncel toğoloji EEPROM arızalı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: ön komponent numarası: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Güncel topoloji algılamasında arızalı EEPROM bulunan bir komponent algılandı.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
bbbbaaaa hex:
bbbb = Reserve
aaaa = Arızalı komponentin geçici komponent numarası
Çözümü: Arıza değerini okuyun ve arızalı bileşeni çıkartın.

201381 <Yer bilgisi>Topoloji: Line Module yanlış takılmış

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Topoloji karşılaştırmasında, gerçek topolojide ilgili nominal topolojiye yanlış takılmış bir Line Module tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (% 4)
cc = Bileşen numarası (% 3)
bb = Bileşen sınıfı (% 2)
aa = Yanlış takılan bileşenin bileşen numarası (% 1)
Not:
İlgili bileşenin yanlış takıldığı bileşen dd, cc ve bb'de açıklanmıştır.
Bileşen sınıfı ve bağlantı numarası F01375'te açıklanmıştır.
Sürücü sisteminin çalıştırılması durdurulur. Bu durumda, sürücü kontrolü etkinleştirilemez.
Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
- Topoloji hatasını otomatik olarak kaldırın (p9904).
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201381 <Yer bilgisi>Topoloji: Gün ünitesi yanlış takılı

Sürücü nesnesi: CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine yanlış takılı bir güç ünitesi tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Yanlış takılı komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin yanlış takıldığı komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.
Sürücü sisteminin yükselmesi durdurulur. Bu durumda sürücü kontrolü onaylanamaz.
Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
- Topoloji hatasını otomatik olarak kaldırın (p9904).
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201381 <Yer bilgisi>Topoloji: Motor Module yanlış takılmış

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji karşılaştırmasında, gerçek topolojide ilgili nominal topolojiye yanlış takılmış bir Motor Module tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (% 4)
cc = Bileşen numarası (% 3)
bb = Bileşen sınıfı (% 2)
aa = Yanlış takılan bileşenin bileşen numarası (% 1)
Not:
İlgili bileşenin yanlış takıldığı bileşen dd, cc ve bb'de açıklanmıştır.
Bileşen sınıfı ve bağlantı numarası F01375'te açıklanmıştır.
Sürücü sisteminin çalışması durdurulur. Bu durumda, sürücü kontrolü etkinleştirilemez.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
- Topoloji hatasını otomatik olarak kaldırın (p9904).

Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201382 <Yer bilgisi>Topoloji: Sensor Module yanlış takılı.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine yanlış takılı bir sensör modülü tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Yanlış takılı komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin yanlış takıldığı komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.
Sürücü sisteminin yükselmesi durdurulur. Bu durumda sürücü kontrolü onaylanamaz

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
- Topoloji hatasını otomatik olarak kaldırın (p9904).

Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201383 <Yer bilgisi>Topoloji: Terminal Module yanlış takılı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine yanlış takılı bir Terminal Module tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Yanlış takılı komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin yanlış takıldığı komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.
Sürücü sisteminin yükselmesi durdurulur. Bu durumda sürücü kontrolü onaylanamaz.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
- Topoloji hatasını otomatik olarak kaldırın (p9904).

Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201384 <Yer bilgisi>Topoloji: DRIVE-CLiQ Hub modülü yanlış takılı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine yanlış takılı bir DRIVE-CLiQ Hub modülü tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Yanlış takılı komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin yanlış takıldığı komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.
Sürücü sisteminin yükselmesi durdurulur. Bu durumda sürücü kontrolü onaylanamaz

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
- Topoloji hatasını otomatik olarak kaldırın (p9904).

Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201385 <Yer bilgisi>Topoloji: Kontrolör uzantısı yanlış takılı.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine yanlış takılı bir kontrolör uzantısı 32 (CX32) tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Yanlış takılı komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin yanlış takıldığı komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.
Sürücü sisteminin yükselmesi durdurulur. Bu durumda sürücü kontrolü onaylanamaz.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
- Topoloji hatasını otomatik olarak kaldırın (p9904).

Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201386 <Yer bilgisi>Topoloji: DRIVE-CLiQ-Komponentleri yanlış takılı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine yanlış takılı bir DRIVE-CLiQ komponenti tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Yanlış takılı komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin yanlış takıldığı komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.
Sürücü sisteminin yükselmesi durdurulur. Bu durumda sürücü kontrolü onaylanamaz

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
- Topoloji hatasını otomatik olarak kaldırın (p9904).

Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201389 <Yer bilgisi>Topoloji: DRIVE-CLiQ özellikli motor yanlış takılı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine yanlış takılı bir DRIVE-CLiQ özellikli motor tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Yanlış takılı komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin yanlış takıldığı komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.
Sürücü sisteminin yükselmesi durdurulur. Bu durumda sürücü kontrolü onaylanamaz.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
- Topoloji hatasını otomatik olarak kaldırın (p9904).

Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201416 <Yer bilgisi>Topoloji: komponentler ek olarak takılı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1, to %2, %3, bağlantı: %4
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisinde belirtilmemiş bir komponent tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Komponent sınıfı (%2)
cc = Bağlantı numarası (%4)
bb = Ek komponentlerin komponent sınıfı (%1)
aa = Komponent numarası (%3)
Not:
bb alanında ek komponentlerin komponent sınıfı yer almaktadır.
dd, cc ve aa alanında ek komponentin yanlış takıldığı komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlave bileşeni kaldırın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).

Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201420 <Yer bilgisi>Topoloji: Komponentler farklı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen: %1, Nominal: %2, Gerçek: %3, Fark: %4
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji karşılaştırması sırasında, bir bileşenin elektronik tip plakasında, gerçek topoloji ile nominal topoloji arasında farklar tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
ddccbbaa hex: aa = Bileşen numarası (% 1), bb = Nominal topolojinin bileşen sınıfı (% 2), cc = Gerçek topolojinin bileşen sınıfı (% 3), dd = Fark (% 4)
dd = 01 hex = 1 dez:
Farklı bileşen tipi.
dd = 02 hex = 2 dez:
Farklı ürün numarası.
dd = 03 hex = 3 dez:
Farklı üretici.
dd = 04 hex = 4 dez:
Çok bileşenli slave'de yanlış bir alt bileşen (dizin) bağlanmış (örn. X200 yerine Double Motor Module X201) veya çok bileşenli slave'in yalnızca bir bölümü "devre dışı bırak ve mevcut değil" olarak ayarlanmış.
dd = 05 hex = 5 dez:
CX32 yerine NX10 veya NX15 kullanılıyor.
dd = 06 hex = 6 dez:
NX10 veya NX15 yerine CX32 kullanılıyor.
dd = 07 hex = 7 dez:
Farklı bağlantı sayısı.
Not:
Bileşen sınıfı F01375'te açıklanmıştır.
Sürücü sisteminin çalışması durdurulur. Bu durumda, sürücü kontrolü etkinleştirilemez.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- Beklenen bileşeni bağlayın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (hedef topolojiyi düzeltin).
Topoloji karşılaştırması - Gerekirse karşılaştırma kademesini ayarlayın:
- Tüm bileşenlerin topoloji karşılaştırmasını parametreleyin (p9906).
- Bir bileşenin topoloji karşılaştırmasını parametreleyin (p9907, p9908).
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201425 <Yer bilgisi>Topoloji: Seri numarası farklı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Komponentler: %1, %2, Farklar: %3

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel ve set topolojisi arasında bir komponentde farklar tespit edildi. Seri numarası farklıdır.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Reserve
cc = Fark sayısı (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Komponent numarası (%1)
Not:
Komponent sınıfı F01375 alanında açıklanmıştır.
Sürücü sisteminin yükselmesi durdurulur. Bu durumda sürücü kontrolü onaylanamaz.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- Nominal topolojiye uyacak şekilde gerçek topolojiyi değiştirin.
- Gerçek topolojiyle (işletime alma aracı) eşleşen hedef topolojiyi yükleyin.

Bayt cc için:

cc = 1 --> p9904 veya p9905 üzerinden onaylanabilir.

cc > 1 --> p9905 üzerinden onaylanabilir ve p9906 veya p9907 / p9908 üzerinden devre dışı bırakılabilir.

Not:

İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

Ayrıca bkz: p9904, p9905, p9906, p9907, p9908

201428 <Yer bilgisi>Topoloji: Yanlış bağlantı kullanıldı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Komponentler: %1, %2, Bağlantı (Güncel): %3, Bağlantı (Set): %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel ve set topolojisi arasında bir komponentde farklar tespit edildi. Bir komponentde başka bir bağlantı kullanıldı.

Uyarı değerinde komponentlerin farklı bağlantıları açıklanır.

Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):

ddccbbaa hex:

dd = Set topolojisinde bağlantı numarası (%4)

cc = Güncel topolojide bağlantı numarası (%3)

bb = Komponent sınıfı (%2)

aa = Komponent numarası (%1)

Not:

Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.

Sürücü sisteminin yükselmesi durdurulur. Bu durumda sürücü kontrolü onaylanamaz.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- DRIVE-CLiQ kablosunu tekrar bileşene takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
- Topoloji hatasını otomatik olarak kaldırın (p9904).

Not:

İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

Ayrıca bkz: p9904

201451 <Yer bilgisi>Topoloji: Hedef topoloji geçersiz

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Hedef topolojisinde bir hata bulundu.
Hedef toplojisi geçersizdir.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
ccccbbaa hex: cccc = Endeks hatalıdır, bb = Bileşen numarası, aa = Hata nedeni
aa = 1B hex = 27 dec: Hata tanımlanmamıştır.
aa = 1C hex = 28 dec: Değer geçersizdir.
aa = 1D hex = 29 dec: Hatalı ID.
aa = 1E hex = 30 dec: Hatalı ID uzunluğu.
aa = 1F hex = 31 dec: Yetersiz içerik.
aa = 20 hex = 32 dec: Bileşen Control Unit'e bağlı değil.

Çözümü: İşletime alma aracını kullanarak nominal topolojiyi tekrar yükleyin.

201481 <Yer bilgisi>Topoloji: Güç ünitesi bağlı değil

Sürücü nesnesi: CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine yönelik mevcut olmayan bir güç ünitesi tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Takılı olmayan komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin eksik olduğu komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).

Donanımı kontrol edin:
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kesinti ve temas problemleri bakımından kontrol edin.
- Bileşenin fonksiyon durumunu kontrol edin.

Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201481 <Yer bilgisi>Topoloji: Line Module bağlı değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji karşılaştırmasında, gerçek topolojide, nominal topolojiye göre eksik olan bir Line Module tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (% 4)
cc = Bileşen numarası (% 3)
bb = Bileşen sınıfı (% 2)
aa = Takılmamış bileşenin bileşen numarası (% 1)
Not:
İlgili bileşenin eksik olduğu bileşen dd, cc ve bb'de açıklanmıştır.
Bileşen sınıfı ve bağlantı numarası F01375'te açıklanmıştır.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
Donanımı kontrol edin:
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kesinti ve temas problemleri bakımından kontrol edin.
- Bileşenin fonksiyon durumunu kontrol edin.
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201481 <Yer bilgisi>Topoloji: Motor Module bağlı değil

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji karşılaştırmasında, gerçek topolojide, nominal topolojiye göre eksik olan bir Motor Module tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (% 4)
cc = Bileşen numarası (% 3)
bb = Bileşen sınıfı (% 2)
aa = Takılmamış bileşenin bileşen numarası (% 1)
Not:
İlgili bileşenin eksik olduğu bileşen dd, cc ve bb'de açıklanmıştır.
Bileşen sınıfı ve bağlantı numarası F01375'te açıklanmıştır.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
Donanımı kontrol edin:
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kesinti ve temas problemleri bakımından kontrol edin.
- Bileşenin fonksiyon durumunu kontrol edin.
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201482 <Yer bilgisi>Topoloji: Sensor Module bağlı değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine yönelik mevcut olmayan bir Sensor Module tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Takılı olmayan komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin eksik olduğu komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
Donanımı kontrol edin:
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kesinti ve temas problemleri bakımından kontrol edin.
- Bileşenin fonksiyon durumunu kontrol edin.
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201483 <Yer bilgisi>Topoloji: Terminal Module bağlı değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine yönelik mevcut olmayan bir Terminal Module tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Takılı olmayan komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin eksik olduğu komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
Donanımı kontrol edin:
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kesinti ve temas problemleri bakımından kontrol edin.
- Bileşenin fonksiyon durumunu kontrol edin.
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201484 <Yer bilgisi>Topoloji: DRIVE-CLiQ Hub Module bağlı değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine yönelik mevcut olmayan bir DRIVE-CLiQ Hub modülü tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Takılı olmayan komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin eksik olduğu komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.
Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
Donanımı kontrol edin:
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kesinti ve temas problemleri bakımından kontrol edin.
- Bileşenin fonksiyon durumunu kontrol edin.
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201485 <Yer bilgisi>Topoloji: Controller Extension bağlı değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine mevcut olmayan bir kontrolör uzantısı (CX32) tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Takılı olmayan komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin eksik olduğu komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.
Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
Donanımı kontrol edin:
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kesinti ve temas problemleri bakımından kontrol edin.
- Bileşenin fonksiyon durumunu kontrol edin.
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201486 <Yer bilgisi>Topoloji: DRIVE-CLiQ bileşeni bağlı değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine mevcut olmayan bir DRIVE-CLiQ komponenti tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Takılı olmayan komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin eksik olduğu komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.
Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
Donanımı kontrol edin:
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kesinti ve temas problemleri bakımından kontrol edin.
- Bileşenin fonksiyon durumunu kontrol edin.
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201487 <Yer bilgisi>Topoloji: Opsiyon slot komponenti takılı değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine mevcut olmayan bir opsiyon slot komponenti tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Takılı olmayan komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin eksik olduğu komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.
Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).
Donanımı kontrol edin:
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kesinti ve temas problemleri bakımından kontrol edin.
- Bileşenin fonksiyon durumunu kontrol edin.
Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201489 <Yer bilgisi>Topoloji: DRIVE-CLiQ'li motor bağlı değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen: %1, -> %2, %3, Bağlantı: %4

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Topoloji kıyaslamasında güncel topolojide set topolojisine mevcut olmayan bir DRIVE-CLiQ özellikli motor tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex:
dd = Bağlantı numarası (%4)
cc = Komponent numarası (%3)
bb = Komponent sınıfı (%2)
aa = Takılı olmayan komponentlerin komponent numarası (%1)
Not:
dd, cc ve bb alanında ilgili komponentin eksik olduğu komponentler tanımlanır.
Komponent sınıfı ve bağlantı numarası F01375 alanında açıklanmıştır.

Çözümü: Topolojilerin uyarlanması:
- İlgili bileşeni doğru bağlantıya takın (gerçek topolojiyi düzeltin).
- Projeyi / Parametrelemeyi ilgili işletime alma aracında uyarlayın (nominal topolojiyi düzeltin).

Donanımı kontrol edin:
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kesinti ve temas problemleri bakımından kontrol edin.
- Bileşenin fonksiyon durumunu kontrol edin.

Not:
İşletime alma aracı "Topoloji --> Topoloji görünümü" altında iyileştirilmiş teşhis sunabilir (örneğin nominal / gerçek değer karşılaştırması).

201507 <Yer bilgisi>BICO: Aktif olmayan nesnelere bağlantılar mevcut

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir sürücü objesinin pasif / çalışmaya hazır olmayan BICO aktarımları mevcuttur.
İlgili BI/CI parametreleri r9498 alanında listelenmektedir.
İlgili BO/CO parametreleri r9499 alanında listelenmektedir.
Devre dışı bırakılan sürücü objesinin r9491 ve r9492 alanında BICO aktarımlarının listesi diğer sürücü objeleri görüntülenir.
Not:
r9498 ve r9499 ancak p9495 0'a denk olmadığında tanımlanmaktadır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Bulunan BICO aktarımlarının aktif olmayan sürücü objelerine yönelik sayısı

Çözümü: - Tüm açık BICO aktarımlarını p9495 = 2 ile merkezi olarak fabrika ayarlarına getirin.
- Çalışmayan tahrik objelerini tekrar aktif/çalışır kılmak için (bileşenlerin tekrar takılması veya etkinleştirilmesi)

201508 <Yer bilgisi>BICO: Devre dışı olan objelerin aktarımları aşıldı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: BICO aktarımlarının maksimum sayısı (sinyal düşüşleri) tahrik objesinin devre dışı bırakılması sırasında aşılmıştır.
Tahrik objesinin devre dışı bırakılmasında tüm BICO aktarımları (sinyal düşüşleri) aşağıdaki parametrelerde listelenmektedir.
- r9498[0...29]: İlgili BI/CI parametrelerinin listelenmesi
- r9499[0...29]: İlgili BO/CO parametrelerinin listelenmesi

Çözümü: Gerekli değil.
Bu uyarı, r9498[29] ve r9499[29]'da hiçbir BICO ara bağlantısı girilmediği sürece otomatik olarak geri çekilir (değer = 0).
Dikkat:
Sürücü nesnesinin tekrar aktifleştirilmesi sırasında, tüm BICO ara bağlantıları kontrol edilmeli ve gerekirse yeniden oluşturulmalıdır.

201510 <Yer bilgisi>BICO: Sinyal kaynağı geçici tip değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: İstenilen konektör çıkışı doğru veri tipine sahiptir. Bu aktarım uygulanmamaktadır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Aktarılacak olan parametre numarası (Konektör çıkışı)
Çözümü: Bu konektör girişini Float veri tipine sahip bir konnektör çıkışı ile aktarın.

201511 <Yer bilgisi>BICO: Farklı normlar ile aktarım

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: İstenen BICO aktarımı oluşturulmuştur. BICO çıkışı ve BICO girişi arasında referans değerleri üzerinden bir hesaplama gerçekleşecektir.
- BICO çıkışı BICO girişinden farklı bir standart birime sahiptir.
- Bildirim sadece bir tahrik objesi dahilinde aktarımlarda

Örnek:
BCO çıkışı standart birim olarak gerilime sahiptir ve BICO girişi akıma sahiptir.
BICO çıkışı ve BICO girişi arasında p2002/p2001 faktörü hesaplanır.
p2002: Akım referans değeri içerir
p2001: Gerilim referans değeri içerir
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
BICO girişinin parametre numarası (Sinyal düşüşü)
Çözümü: Gerekli değil

201512 <Yer bilgisi>BICO: Normalleştirme mevcut değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (KPL1)
Servo: KPL2
Hla: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Mevcut olmayan standartlama için hesaplama faktörünü tespit denenmiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Birim (örn. HIZA yönelik) bir faktör tespit etme denenilen
Çözümü: Standardı belirleyin veya aktarım değerini kontrol edin.

201513 <Yer bilgisi>BICO: Farklı normlara sahip DO ağırlıklı aktarım

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Parametre: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: İstenen BICO aktarımı oluşturulmuştur. BICO çıkışı ve BICO girişi arasında referans değerleri üzerinden bir hesaplama gerçekleşecektir.

Farklı sürücü objeleri arasında aktarılacak ve BICO çıkışı BICO girişinden farklı bir standart birimine sahip olacaktır ya da aynı standart birim farklı referans değerlerine sahiptir.

Örnek 1:

Gerilim norm üniteli BICO-çıkışı, Akım norm üniteli BICO-girişi, BICO çıkışı ve BICO girişi farklı sürücü objelerinde yer alıyor. BICO çıkışı ve BICO girişi arasında p2002/p2001 faktörü hesaplanır.

p2002: Akım referans değeri içerir

p2001: Gerilim referans değeri içerir

Örnek 2:

Sürücü objesi 1'de (DO1) gerilim norm üniteli BICO çıkışı, Sürücü objesi 2'de (DO2) gerilim norm üniteli BICO girişi Her iki sürücü objesinin gerilim referans değerleri (p2001) farklı değerlere sahiptir. BICO çıkışı ve BICO girişi arasında p2001(DO1)/ p2001 (DO2) faktörü hesaplanır.

p2001: Sürücü objesi 1, 2 gerilim referans değeri içerir

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

BICO girişinin parametre numarası (Sinyal düşüşü)

Çözümü: Gerekli değil

201514 <Yer bilgisi>BICO: Yeniden bağlantı sırasında yazmada hata

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Parametre: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Yeniden bağlantı süreci sırasında (örn. Yüksek devir veya Download sırasında ancak aynı zamanda normal modda da gerçekleşebilir) bir parametre yazılamadı.

Örnek:

Bir BICO çift kelime formatlı giriş alanına yazım sırasında ikinci endekste bellek alanları üst üste gelecektir (örn. p8861) Parametre bu işlem sonrasında fabrika ayarlarına geri alınır.

Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):

BICO girişinin parametre numarası (Sinyal düşüşü)

Çözümü: Gerekli değil

201515 <Yer bilgisi>BICO: Master kontrol aktif olduğu için parametre yazmaya izin verilmiyor

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: CDS sayısının değiştirilmesi sırasında veya CDS kopyalanması sırasında kumanda seviyesi aktiftir.

Çözümü: Gerektiğinde kumanda seviyesini geri alın ve süreci tekrarlayın.

201590 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor bakım aralığı geçti

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bu motor için ayarlanan bakım aralığına erişilmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Motor veri grubu numarası.
Ayrıca bkz: p0650, p0651

Çözümü: Bakımı uygulayın ve bakım aralığını yeniden ayarlayın (p0651)

201600 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): STOP A başlatıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Control Unit (CU) üzerindeki sürücüye entegre "Safety Integrated" fonksiyonu bir hata tespit etti ve bir STOP A başlattı (Control Unit güvenli kapatma yolu üzerinden STO).
-Control Unit güvenli kapatma yolunun zorunlu dinamikleştirmesi (test durdurması) başarısız oldu.
- F01611 arızası müteakip reaksiyonu (bir izleme kanalında arıza).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
0: İzleme kanalı 2'den durdurma talebi.
1005: Hiçbir STO seçilmemiş olmasına ve hiçbir dahili STOP A bulunmamasına rağmen STO aktif.
1010: STO seçilmiş olmasına veya dahili bir STOP A bulunmasına rağmen STO aktif değil.
9999: F01611 arızası müteakip reaksiyonu.

Çözümü: - Güvenli kapatılan tork seçin ve tekrar kaldırın.
- İlgili Hydraulic Moduleünü değiştirin.
Arıza değeri = 9999:
- Mevcut arızada F01611 teşhis uygulayın.
Not:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Güvenli kapatılan tork) / SH: Safe standstill (Güvenli durma)

201600 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): STOP A başlatıldı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Control Unit (CU) üzerindeki sürücüye entegre "Safety Integrated" fonksiyonu bir hata tespit etti ve bir STOP A başlattı (Control Unit güvenli kapatma yolu üzerinden STO).
-Control Unit güvenli kapatma yolunun zorunlu dinamikleştirmesi (test durdurması) başarısız oldu.
- F01611 arızası müteakip reaksiyonu (bir izleme kanalında arıza).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
0: İzleme kanalı 2'den durdurma talebi.
1005:
- Hiçbir STO seçilmemiş olmasına ve hiçbir dahili STOP A bulunmamasına rağmen STO aktif.
- "Power Module'de terminaller üzerinden STO" (STO_A / STO_B) bulunan bir Power Module'de bu terminaller etkin (DIP şalteri "ON" konumunda). Fakat "Power Module'deki terminaller üzerinden STO" işlevi etkinleştirilmemiş (p9601.7 = p9801.7 = 0).
1010: STO seçilmiş olmasına veya dahili bir STOP A bulunmasına rağmen STO aktif değil.
1015: Paralel bağlı Motor Module'ler için STO geri bildirimi farklı.
9999: F01611 arızası müteakip reaksiyonu.

Çözümü: - Güvenli tork kapatmayı seçin ve seçimini kaldırın.
- İlgili Motor Module'yi değiştirin.
Hata değeri = 1005 için:
- Power Module'deki STO_A / STO_B terminallerini devre dışı bırakın (her iki DIP şalterini "OFF" konumuna getirin) veya "Power Module'deki terminaller üzerinden STO" işlevini etkinleştirin.
Hata değeri = 9999 için:
- Mevcut F01611 arızası için teşhis yapın.
Not:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma) / SH: Safe standstill (Güvenli durma)

201611 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Denetim kanalında arıza

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: İşlemci 1'deki "Safety Integrated" fonksiyonu, iki izleme kanalı arasındaki çapraz veri karşılaştırmasında bir hata tespit etti ve bir STOP F başlattı.

Bu hatanın bir sonucu olarak, parametrelenen geçiş süresi dolduğunda (p9658), F01600 hatası (SI CU:STOP A başlatıldı) ortaya çıkar.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

0: Diğer izleme kanalından durdurma talebi.

1 ... 999:

Bu hatayla sonuçlanan çapraz karşılaştırılan verilerin sayısı. Bu sayı ayrıca r9795'te görüntülenir.

1: SI izleme döngüsü (r9780, r9880).

2: SI güvenlik fonksiyonları onayı (p9601, p9801). Çapraz veri karşılaştırması sadece desteklenen bitler için yürütülür.

3: SI SGE değişimi uyumsuzluk süresi (p9650, p9850).

4: SI geçiş süresi STOP F -> STOP A (p9658, p9858).

6: Güvnli fonksiyonlar için SI Motion onayı (p9501, dahili değer).

7: Safe Stop 1 için STO'nun SI gecikme süresi (p9652, p9852).

8: SI PROFIsafe adresi (p9610, p9810).

9: STO/SBC/SS1 için SI arıza giderme süresi (p9651, p9851).

10: ESR'de STO'yu başlatmak için SI gecikme süresi (p9697, p9897).

11: SI HLA kapatma valfi geri besleme kontağı yapılandırması (p9626, p9826).

12: SI HLA kapatma valfi için açma bekleme süresi (p9625[0], p9825[0]).

13: SI HLA kapatma valfi için kapatma bekleme süresi (p9625[1], p9825[1]).

14: SI PROFIsafe telegram seçimi (p9611, p9811).

15: SI PROFIsafe veri yolu kesinti reaksiyonu (p9612, p9812).

1000: Kontrol zamanlayıcısının süresi doldu.

Yaklaşık 5 x p9650 süresi içinde alternatif olarak aşağıdaki belirleme yapıldı:

- Uyumsuzluk süresinden küçük ve eşit zaman aralıkları ile Hydraulic Module STO terminalinde sürekli sinyal değişiklikleri ortaya çıktı (p9650 / p9850).

- Uyumsuzluk süresinden küçük ve eşit zaman aralıkları ile PROFIsafe/TM54F üzerinden sürekli STO (müteakip cevap olarak da) seçimi yapıldı ve iptal edildi (p9650 / p9850).

1001, 1002: Değişiklik zamanlayıcısı/Kontrol zamanlayıcısı başlangıç ayarı hatası.

1900: SAFETY sektöründe CRC hatası.

1901: ITCM sektöründe CRC hatası.

1902: İşletim sırasında ITCM sektöründe aşırı yükleme meydana geldi.

1903: CRC hesaplamasında dahili parametreleme hatası.

1950: Modül sıcaklığı izin verilen sıcaklık aralığının dışında.

1951: Modül sıcaklığı uygun değil.

2000: Her iki izleme kanalında STO seçiminin durumu farklı.

2001: Her iki izleme kanalında STO kapatması geri bildirimi farklı.

2002: Her iki izleme kanalında SS1 gecikme zamanlayıcısı durumu farklı (p9650 / p9850'deki zamanlayıcının durumu).

2003: Her iki izleme kanalında STO terminalinin durumu farklı.

6000 ... 6999:

PROFIsafe kumandasında hata.

Bu hata değerlerinde Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır. "PROFIsafe iletişiminin kesilmesinden sonra STOP B" (p9612) parametrelenmişse, Failsafe Values aktarımı ertelenir.

6000: PROFIsafe iletişiminde ciddi bir hata ortaya çıktı.

6064 ... 6071: F parametresi değerlendirmesinde hata oluştu. Aktarılan F parametrelerinin değerleri, PROFIsafe sürücüsündeki beklenen değerler ile uyuşmuyor.

6064: Hedef adres ve PROFIsafe adresi farklı (F_Dest_Add).

6065: Hedef adres geçerli değil (F_Dest_Add).

6066: Kaynak adres geçerli değil (F_Source_Add).

6067: Watchdog saati geçerli değil (F_WD_Time).

6068: Yanlış SIL seviyesi (F_SIL).

6069: Yanlış F-CRC uzunluğu (F_CRC_Length).

6070: Yanlış F parametre sürümü (F_Par_Version).

6071: F parametreleri için CRC hatası (CRC1). F parametrelerinin aktarılan CRC değeri, PROFIsafe sürücüsünde hesaplanan değerle eşleşmiyor.

6072: F parametrelemesi tutarsız.

6165: PROFIsafe telegramının alınması sırasında bir iletişim hatası tespit edildi. Bu hata, Control Unit'in kapatılıp açılmasından veya PROFIBUS/PROFINET kablosunun prize takılmasından sonra, tutarsız veya güncel olmayan bir PROFIsafe telegramının alınması durumunda da meydana gelebilir.

6166: PROFIsafe telegramının alınması sırasında bir zaman izleme hatası tespit edildi.

Çözümü: Hata değeri = 1 ... 5 ve 7 ... 999 için:
- STOP F ile sonuçlanan çapraz veri karşılaştırmasını kontrol edin.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 6 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 1000 için:
- Hydraulic Module'deki STO terminalinin kablo bağlantısını kontrol edin (temas sorunları).
- PROFIsafe: PROFIBUS-Master/PROFINET kontrol birimindeki temas sorunlarını/arızalarını giderin.
- TM54F'deki hata emniyetli girişlerin kablolarını kontrol edin (temas sorunları).
- Uyumsuzluk süresini kontrol edin ve gerekirse değeri arttırın (p9650/p9850).

Hata değeri = 1001, 1002 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 1900, 1901, 1902 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.
-Control Unitni değiştirin.

Hata değeri = 2000, 2001, 2002, 2003 için:
- Uyumsuzluk süresini kontrol edin ve gerekirse değeri arttırın (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Güvenlikle ilgili girişlerin (SGE) kablolarını kontrol edin (temas sorunları).
- r9772'deki STO seçiminin nedenlerini kontrol edin. SMM fonksiyonları aktif olduğunda (p9501 = 1), STO seçimi bu işlevler kullanılarak da yapılabilir.
- İlgili Hydraulic Module değiştirin.

Not:
Hata nedeni giderildikten ve STO'nun doğru seçimi / seçim iptali yapıldıktan sonra bu arıza onaylanabilir.

Hata değeri = 6000 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İki izleme kanalı arasında DRIVE-CLiQ iletişim arızaları olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi yürütün.
- İzleme döngülerini artırın (p9500, p9511).
- Aygıt yazılımını üst sürüme yükseltin.
- Technical Support ile irtibat kurun.
-Control Unitni değiştirin.

Hata değeri = 6064 için:
- PROFIsafe-Slave'de F_Dest_Add F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin.
-Control Unitnin (p9610) ve Hydraulic Module'nin (p9810) PROFIsafe adresinin ayarını kontrol edin.

Hata değeri = 6065 için:
- PROFIsafe-Slave'de F_Dest_Add F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. Hedef adresin 0 veya FFFF olmasına izin verilmez!

Hata değeri = 6066 için:
- PROFIsafe-Slave'de F_Source_Add F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. Kaynak adresin 0 veya FFFF olmasına izin verilmez!

Hata değeri = 6067 için:
- PROFIsafe-Slave'de F_WD_Time F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. Watchdog süresinin 0 olmasına izin verilmez!

Hata değeri = 6068 için:
- PROFIsafe-Slave'de F_SIL F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. SIL seviyesi SIL2'ye uygun olmalıdır!

Hata değeri = 6069 hata değeri için:

- PROFIsafe-Slave'de F_CRC_Length F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. CRC2 uzunluğunun ayarı V1 modunda 2 bayt CRC ve V2 modunda 3 bayt CRC'dir!

Hata değeri = 6070 için:

- PROFIsafe-Slave'de F_Par_Version F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. F parametre versiyonunun değeri V1 modunda 0 ve V2 modunda 1'dir!

Hata değeri = 6071 için:

- PROFIsafe-Slave'de F parametrelerinin ve hesaplanan F parametresi CRC (CRC1) değerlerinin ayarlarını kontrol edin ve gerekirse güncelleyin.

Hata değeri = 6072 için:

- F parametreleri değerlerinin ayarlarını kontrol edin ve gerekirse düzeltin.

F_CRC_Length ve F_Par_Version F parametreleri için aşağıdaki kombinasyonlara izin verilir:

F_CRC_Length = 2 bayt CRC ve F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = 3 bayt CRC ve F_Par_Version = 1

Hata değeri = 6165 için:

-Control Unit devreye girdikten sonra veya PROFIBUS/PROFINET kablosunun fişi takıldıktan sonra arıza meydana gelirse, arızayı onaylayın.

- PROFIsafe-Slave'de planlamayı ve iletişimi kontrol edin.

- PROFIsafe-Slave'de F_WD_Time F parametresi değerinin ayarını kontrol edin ve gerekirse artırın.

- İki izleme kanalı arasında DRIVE-CLiQ iletişim arızaları olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi yürütün.

- Sürücünün tüm F parametrelerinin, F-Host'un F parametrelerine uygun olup olmadığını kontrol edin.

Hata değeri = 6166 için:

- PROFIsafe-Slave'de planlamayı ve iletişimi kontrol edin.

- PROFIsafe-Slave'de F_WD_Time F parametresi değerinin ayarını kontrol edin ve gerekirse artırın.

- F-Host'taki teşhis bilgilerini değerlendirin.

- PROFIsafe bağlantısını kontrol edin.

- Sürücünün tüm F parametrelerinin, F-Host'un F parametrelerine uygun olup olmadığını kontrol edin.

Not:

CU: Control Unit

EP: Pulsları etkinleştir (pals onayı)

ESR: Extended Stop and Retract (Genişletilmiş durdurma ve geri çekme)

MM: Motor Module

SGE: Güvenlikle ilgili giriş

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring

SS1: Safe Stop 1 (EN60204'e göre durdurma kategorisi 1'e karşılık gelir)

STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma) / SH: Safe standstill (Güvenli durdurma)

201611 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Denetim kanalında arıza

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: İşlemci 1'deki "Safety Integrated" fonksiyonu, iki izleme kanalı arasındaki çapraz veri karşılaştırmasında bir hata tespit etti ve bir STOP F başlattı.

Bu hatanın bir sonucu olarak, parametrelenen geçiş süresi dolduğunda (p9658), F01600 hatası (SI CU:STOP A başlatıldı) ortaya çıkar.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

0: Diğer izleme kanalından durdurma talebi.

1 ... 999:

Bu hatayla sonuçlanan çapraz karşılaştırılan verilerin sayısı. Bu sayı ayrıca r9795'te görüntülenir.

1: SI İzleme döngüsü (r9780, r9880).

2: SI güvenlik fonksiyonları onayı (p9601, p9801). Çapraz veri karşılaştırması sadece desteklenen bitler için yürütülür.

3: SI SGE değişimi uyumsuzluk süresi (p9650, p9850).

4: SI geçiş süresi STOP F -> STOP A (p9658, p9858).

5: SI güvenli fren kumandası onayı (p9602, p9802).

6: Güvenlik fonksiyonları için SI Motion onayı (p9501, dahili değer).

7: Safe Stop 1 için STO'nun SI gecikme süresi (p9652, p9852).

8: SI PROFIsafe adresi (p9610, p9810).

9: STO/SBC/SS1 için SI arıza giderme süresi (p9651, p9851).

10: ESR'de STO'yu başlatmak için gerekli SI gecikme süresi (p9697, p9897).

11: SI Safe Brake Adapter modu, BICO bağlantısı (p9621, p9821).

12: SI Safe Brake Adapter rölesi açma süresi (p9622[0], p9822[0]).

13: SI Safe Brake Adapter rölesi kapatma süresi (p9622[1], p9822[1]).

14: SI PROFIsafe telegram seçimi (p9611, p9811).

15: SI PROFIsafe veri yolu kesinti reaksiyonu (p9612, p9812).

1000: Kontrol zamanlayıcısının süresi doldu.

Yaklaşık 5 x p9650 süresi içinde alternatif olarak aşağıdaki belirleme yapıldı:

- Uyumsuzluk süresinden küçük ve eşit zaman aralıkları ile Motor Module'nin EP terminalinde sürekli sinyal değişimi (p9650 / p9850) ortaya çıktı.

- Uyumsuzluk süresinden küçük ve eşit zaman aralıkları ile PROFIsafe/TM54F üzerinden sürekli STO (müteakip cevap olarak da) seçildi ve seçimi iptal edildi (p9650 / p9850).

- Uyumsuzluk süresinden küçük ve eşit zaman aralıkları ile sürekli güvenli pals iptali (r9723.9 - müteakip cevap olarak da) seçildi ve seçimi kaldırıldı (p9650 / p9850).

1001, 1002: Değişiklik zamanlayıcısı/Kontrol zamanlayıcısı başlangıç ayarı hatası.

1900: SAFETY sektöründe CRC hatası.

1901: ITCM sektöründe CRC hatası.

1902: İşletim sırasında ITCM sektöründe aşırı yükleme meydana geldi.

1903: CRC hesaplamasında dahili parametreleme hatası.

1950: Modül sıcaklığı izin verilen sıcaklık aralığının dışında.

1951: Modül sıcaklığı uygun değil.

2000: Her iki izleme kanalı için STO seçiminin durumu farklı.

2001: Her iki izleme kanalındaki STO kapatması geri bildirimi farklı. Bu değer daha sonra diğer arızaların bir sonucu olarak da ortaya çıkabilir.

2002: Her iki izleme kanalındaki SS1 gecikme zamanlayıcısı durumu farklı (p9650 / p9850'deki zamanlayıcının durumu).

2003: Her iki izleme kanalındaki STO terminalinin durumu farklı.

2004: Paralel bağlı Motor Module'lerdeki için STO seçiminin durumu farklı.

2005:Control Unit'deki ve paralel bağlı Motor Module'lerdeki güvenli pals iptali geri bildirimi farklı.

6000 ... 6999:

PROFIsafe kumandasında hata.

Bu hata değerlerinde, Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır. "PROFIsafe iletişiminin kesilmesinden sonra STOP B" (p9612) parametrelenmişse, Failsafe Values aktarımı ertelenir.

6000: PROFIsafe iletişiminde ciddi bir hata ortaya çıktı.

6064 ... 6071: F parametresinin değerlendirilmesi sırasında hata. Aktarılan F parametrelerinin değerleri, PROFIsafe sürücüsündeki beklenen değerler ile uyuşmuyor.

6064: Hedef adres ve PROFIsafe adresi farklı (F_Dest_Add).

6065: Hedef adres geçerli değil (F_Dest_Add).

6066: Kaynak adres geçerli değil (F_Source_Add).

6067: Watchdog saati geçerli değil (F_WD_Time).

6068: Yanlış SIL seviyesi (F_SIL).

6069: Yanlış F-CRC uzunluğu (F_CRC_Length).

6070: Yanlış F parametre sürümü (F_Par_Version).

6071: F parametreleri için CRC hatası (CRC1). F parametrelerinin aktarılan CRC değeri, PROFIsafe sürücüsünde hesaplanan değerle eşleşmiyor.

6072: F parametrelemesi tutarsız.

6165: PROFIsafe telegramının alınması sırasında bir iletişim hatası tespit edildi. Bu hata, Control Unit'in kapatılıp açılmasından veya PROFIBUS/PROFINET kablosunun prize takılmasından sonra, tutarsız veya güncel olmayan bir PROFIsafe telegramının alınması durumunda da meydana gelebilir.

6166: PROFIsafe telegramının alınması sırasında bir zaman izleme hatası tespit edildi.

Çözümü: Hata değeri = 1 ... 5 ve 7 ... 999 için:
- STOP F ile sonuçlanan çapraz veri karşılaştırmasını kontrol edin.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Motor Module Software'ını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 6 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Motor Module Software'ını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 1000 için:
- Motor Module'deki EP terminali kablo bağlantısını kontrol edin (temas sorunları).
- PROFIsafe: PROFIBUS-Master/PROFINET-Control Unit'teki temas sorunlarını/arızalarını giderin.
- TM54F'deki hata emniyetli girişlerin kablolarını kontrol edin (temas sorunları).
- Uyumsuzluk süresini kontrol edin ve gerekirse değeri arttırın (p9650/p9850).

Hata değeri = 1001, 1002 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Motor Module'deki yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 1900, 1901, 1902 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.
-Control Unit'i değiştirin.

Hata değeri = 2000, 2001, 2002, 2003, 2004, 2005 için:
- Uyumsuzluk süresini kontrol edin ve gerekirse değeri arttırın (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Güvenlikle ilgili girişlerin (SGE) kablolarını kontrol edin (temas sorunları).
- r9772'deki STO seçiminin nedenlerini kontrol edin. SMM fonksiyonları aktif olduğunda (p9501 = 1), STO seçimi bu işlevler kullanılarak da yapılabilir.
- İlgili Motor Module değiştirin.
- Diğer mevcut arızaları teşhis edin ve nedenlerini ortadan kaldırın.

Not:

Bu hata nedeni giderildikten ve STO'nun doğru seçimi / seçim iptali yapıldıktan sonra bu arıza onaylanabilir.

Hata değeri = 6000 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İki izleme kanalı arasında DRIVE-CLiQ iletişim arızaları olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi yürütün.
- İzleme döngülerini artırın (p9500, p9511).
- Aygıt yazılımını üst sürüme yükseltin.
- Technical Support ile irtibat kurun.
-Control Unit'i değiştirin.

Hata değeri = 6064 için:
- PROFIsafe-Slave'de F_Dest_Add F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin.
-Control Unit'in (p9610) ve Motor Module'nin (p9810) PROFIsafe adres ayarını kontrol edin.

Hata değeri = 6065 için:
- PROFIsafe-Slave'de F_Dest_Add F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. Hedef adresin 0 veya FFFF olmasına izin verilmez!

Hata değeri = 6066 için:
- PROFIsafe-Slave'de F_Source_Add F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. Kaynak adresin 0 veya FFFF olmasına izin verilmez!

Hata değeri = 6067 için:
- PROFIsafe-Slave'de F_WD_Time F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. Watchdog süresinin 0 olmasına izin verilmez!

Hata değeri = 6068 için:
- PROFIsafe-Slave'de F_SIL F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. SIL seviyesi SIL2'ye uygun olmalıdır!

Hata değeri = 6069 için:

- PROFIsafe-Slave'de F_CRC_Length F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. CRC2 uzunluğunun ayarı V1 modunda 2 bayt CRC ve V2 modunda 3 bayt CRC'dir!

Hata değeri = 6070 için:

- PROFIsafe-Slave'de F_Par_Version F parametresindeki değerin ayarını kontrol edin. F parametre versiyonunun değeri V1 modunda 0 ve V2 modunda 1'dir!

Hata değeri = 6071 için:

- PROFIsafe-Slave'de F parametrelerinin ve hesaplanan F parametresi CRC (CRC1) değerlerinin ayarlarını kontrol edin ve gerekirse güncelleyin.

Hata değeri = 6072 için:

- F parametreleri değerlerinin ayarlarını kontrol edin ve gerekirse düzeltin.

F_CRC_Length ve F_Par_Version F parametreleri için aşağıdaki kombinasyonlara izin verilir:

F_CRC_Length = 2 bayt CRC ve F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = 3 bayt CRC ve F_Par_Version = 1

Hata değeri = 6165 için:

-Control Unit devreye girdikten sonra veya PROFIBUS/PROFINET kablosunun fişi takıldıktan sonra arıza meydana gelirse, arızayı onaylayın.

- PROFIsafe-Slave'deki planlamayı ve iletişimi kontrol edin.

- PROFIsafe-Slave'deki F_WD_Time F parametresi değerinin ayarını kontrol edin ve gerekirse artırın.

- İki izleme kanalı arasında DRIVE-CLiQ iletişim arızaları olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi yürütün.

- Sürücünün tüm F parametrelerinin, F-Host'un F parametrelerine uygun olup olmadığını kontrol edin.

Hata değeri = 6166 için:

- PROFIsafe-Slave'deki planlamayı ve iletişimi kontrol edin.

- PROFIsafe-Slave'deki F_WD_Time F parametresi değerinin ayarını kontrol edin ve gerekirse artırın.

- F-Host'taki teşhis bilgilerini değerlendirin.

- PROFIsafe bağlantısını kontrol edin.

- Sürücünün tüm F parametrelerinin, F-Host'un F parametrelerine uygun olup olmadığını kontrol edin.

Not:

CU: Control Unit

EP: Pulsları etkinleştir (pals onayı)

ESR: Extended Stop and Retract (Genişletilmiş durdurma ve geri çekme)

MM: Motor Module

SGE: Güvenlikle ilgili giriş

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring

SS1: Safe Stop 1 (Güvenli Stop 1)

STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma) / SH: Safe standstill (Güvenli durdurma)

201612 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Paralel devreye alınan güç parçalarında STO girişleri farklıdır

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Control Unit'teki (CU) sürücüye entegre edilmiş “Safety Integrated” fonksiyonu, paralel bağlantılı güç ünitelerindeki AND bağlantılı STO girişlerinde birbirinden farklı durumlar tespit etti ve STOP F’yi tetikledi.

Bu arızanın sonucu olarak, parametrelendirilmiş geçiş zamanından (p9658) sonra F01600 (SI CU:STOP A tetiklendi) arızası verilir.

Hata değeri (r0949, ikili olarak):

Control Unit'in, “Güvenilir bir şekilde kapatılmış moment” fonksiyonunun sinyal kaynağı olarak kullanılan dijital girişlerinin ikili gösterimi.

Çözümü: - SGE aktarımı tolerans süresini kontrol edin ve olası değeri büyültün (p9650).
- Güvenliğe yönelik girişlerin (SGE) kablo donanımını kontrol edin (temas sorunları)
Not:
CU: Control Unit
SGE: Güvenliğe yönelik giriş
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Güvenli kapatılan tork) / SH: Safe standstill (Güvenli duruş)

201620 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Güvenli kapatılmış tork aktif

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Temel fonksiyonun "Güvenli durdurulan tork" fonksiyonu (STO) Control Unit'de (CU) giriş terminali üzerinden seçilir ve etkindir.
Not:
Bu bildiri güvenli durma etkisine neden olmaz.
Bu mesaj STO seçiminde gelişmiş fonksiyonlar ile verilmez.
Çözümü: Gerekli değil
Not:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Güvenli kapatılan tork) / SH: Safe standstill (Güvenli duruş)

201621 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Güvenli Stop 1 aktif

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: "Safe Stop 1" (SS1) fonksiyonu Control Unit'de (CU) seçilir ve etkindir.
Not:
Bu bildiri güvenli durma etkisine neden olmaz.
Çözümü: Gerekli değil
Not:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (Güvenli Stop 1)

201625 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Güvenli data uygulaması hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Control Unit'de (CU) sürücü entegreli "Safety Integrated" fonksiyonu her iki denetim kanalı arasında güvenli dataların geçerlilik işaretinde bir hata algıladı ve STOP A tetikledi.
- DRIVE-CLiQ-İletişimi sorunlu veya devre dışı.
- Güvenli yazılımın zaman dilimi aşımı gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.

Çözümü: - STO'yu seçin ve ardından seçimi kaldırın.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İki izleme kanalı arasında bir DRIVE-CLiQ iletişim hatası olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Gerekli olmayan tüm sürücü fonksiyonlarını kaldırın.
- Sürücü sayısını azaltın.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.

Not:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma)

201630 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Fren kumandası hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Control Unit (CU) üzerindeki sürücüye entegre "Safety Integrated" fonksiyonu bir fren kontrol hatası tespit etti ve bir STOP A başlattı.
- Motor kablosu blendajı doğru değil.
- Motor Module'nin fren kontrol devresinde arıza.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
10, 11:
"Freni aç" işleminde hata.
- p1278 parametresi yanlış ayarlanmış.
- Fren bağlı değil veya kablo kopması mevcut (p1278 = 1 ve p9602 / p9802 = 0 (SBC kapalı) için frenin açılıp açılmadığını kontrol edin).
- Fren kablosunda topraklama hatası.

20:
"Fren açık" durumunda hata.
- Fren sargısında kısa devre.

30, 31:
"Freni kapat" işleminde hata.
- Fren bağlı değil veya kablo kopması mevcut (p1278 = 1 ve p9602 / p9802 = 0 (SBC kpalı) için frenin açılıp açılmadığını kontrol edin).
- Fren sargısında kısa devre.

40:
"Fren kapalı" durumunda hata.

50:
Control Unit'in fren kontrol devresinde hata veya Control Unit ile Motor Module arasında iletişim arızası (fren kontrolü teşhisi).

80:
Safe Brake Adapter.
Control Unit'in fren kontrol devresinde hata veya Control Unit ile Motor Module arasında iletişim arızası (fren kontrolü teşhisi).

90:
Fren, servis amacıyla havalandırıldı (X4).

Çözümü:
- Parametre p1278 kontrol edin (SBC ile sadece p1278 = 0 onaylıdır).
- Paralel bağlantıda tutma freninin kumandası için güç parçası veri grubunun ayarını kontrol edin (p7015).
- Safe Torque Off seçin ve tekrar kaldırın.
- Motor durdurma freni bağlantısını kontrol edin
- Motor durdurma freni fonksiyonunu kontrol edin
-Control Unit ve ilgili Motor Module arasında yer alan DRIVE-CLiQ-iletişiminde arızalar olup olmadığını kontrol edin ve gerektiğinde ilgili arızalarda teşhis işlemini uygulayın.
- EMV mevzuatına uygun devre dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin (örn. motor kablosu ve fren kontaktör izolasyonunu perdeleme sacı ile bağlayın ya da motor soketini gövdeye vidalayın).
- İlgili Motor Module'ü değiştirin

Safe Brake Module ya da Safe Brake Adapter ile işletim:
- Safe Brake Module ya da Safe Brake Adapter bağlantısını kontrol edin.
- Safe Brake Modle ya da Safe Brake Adapter'i değiştirin.

Not:
CU: Control Unit
SBC: Safe Brake Control (Güvenli frenleme kumandası)
SI: Safety Integrated

201631 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Motor freni/ SBC konfigürasyonu mantıksız

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Motor durdurma freni ve SBC için mantıklı bir konfigürasyon algılanmadı.
Aşağıdaki konfigürasyonlar bu bildirime neden olabilir:
- "Motor durdurma freni mevcut değil" (p1215 = 0) ve "SBC" onayı (p9602 = 1).
- "Süreç kumandası, BICO üzerinden bağlantı gibi motor durdurma freni" (p1215 = 3) ve "SBC" onayı (p9602 = 1).

Çözümü: Motor durdurma freni parametresini ve SBC kontrol edin ve doğrulayın.
Not:
SBC: Safe Brake Control (Güvenli frenleme kumandası)
Ayrıca bkz: p1215, p9602, p9802

201632 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Kesme valfı kumandası/Geri bildirimi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Control Unit'de (Denetim kanalı 1) sürücü entegreli "Safety Integrated" fonksiyonu kesme valfı kumandası/geri bildiriminde bir hata algıladı ve STOP A tetikledi.
Olası nedenler:
- Kesme valfı takılı değil veya doğru takılı değil (X272).
- Kesme valfı geri bildirimi yok veya doğru takılı değil (X281/X282).
- Kesme valfı geri bildirimi hatalı ayarlı (p9626/p9826).
- Kesme valfı arızalı.
- Hydraulic Module arızalı.

Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
10, 11:
"Kesme valfı açma" sürecinde hata
20:
"Kesme valfı açık" durumunda hata
30, 31:
"Kesme valfı kapama" sürecinde hata
40:
"Kesme valfı kapalı" durumunda hata
50, 80:
Kesme valfının kumandasında/geri bildiriminde hata veya Control Unit ve Hydraulic Module arasındaki iletişimde bozukluk

Çözümü:
- Kesme valfı bağlantısını kontrol edin (X272).
- Kesme valfı geri bildirimleri bağlantısını kontrol edin (X281, X282).
- Kesme valfı geri bildirimleri konfigürasyonunu kontrol edin (p9626/p9826).
- EMV uygun panel yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin (örn. izole kablolar kullanın ve izolasyon ekleyin).
- Gerektiğinde kesme valfını değiştirin.
- Gerektiğinde Hydraulic Moduleü değiştirin.

Ayrıca bkz: p9626, p9826

201640 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Komponent değişimi algılandı ve onaylama/kaydetme gerekli

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: "Safety Integrated", bir bileşenin değiştirildiğini tespit etti.
İlgili sürücünün hatasız işletimi artık mümkün değildir.
Güvenlik işlevleri aktif olduğunda, bir bileşen değiştirildikten sonra kısmi bir kabul testi yapılmalıdır.
Hata değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0 = 1:
Control Unit'in değiştirildiği tespit edildi.
Bit 1 = 1:
Motor Module/Hydraulic Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 2 = 1:
Power Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 3 = 1:
Kanal 1 Sensor Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 4 = 1:
Kanal 2 Sensor Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 5 = 1:
Kanal 1 sensörünün değiştirildiği tespit edildi.
Bit 6 = 1:
Kanal 2 sensörünün değiştirildiği tespit edildi.

Çözümü: - Bileşen değişimini onaylayın (p9702 = 29).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya p0971 = 1 veya "RAM'i ROM'a kopyalayın").
- Arızayı onaylayın (örn. binektör girişi p2103).
Not:
Arızaya ek olarak, r9776.2 ve r9776.3 teşhis biti ayarlanır.
Ayrıca bkz: p9702, r9776

201640 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Komponent değişimi algılandı ve onaylama/kaydetme gerekli

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: "Safety Integrated", bir bileşenin değiştirildiğini tespit etti.
Bileşen değişimi, "Güvenlikle ilgili donanım"ın "Genel kontrol toplamı"nın değişmesine neden olur. İlgili sürücünün hatasız işletimi artık mümkün değildir.
Güvenlik işlevleri aktif olduğunda, bir bileşen değiştirildikten sonra kısmi bir kabul testi yapılmalıdır.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0 = 1:
Control Unit'in değiştirildiği tespit edildi.
Bit 1 = 1:
Motor Module/Hydraulic Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 2 = 1:
Power Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 3 = 1:
Kanal 1 Sensor Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 4 = 1:
Kanal 2 Sensor Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 5 = 1:
Kanal 1 sensörünün değiştirildiği tespit edildi.
Bit 6 = 1:
Kanal 2 sensörünün değiştirildiği tespit edildi.
Çözümü: - Bileşen değişimini onaylayın (p9702 = 29).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya p0971 = 1 veya "RAM'i ROM'a kopyalayın").
- Arızayı onaylayın (örn. binektör girişi p2103).
Not:
Arızaya ek olarak, r9776.2 ve r9776.3 teşhis biti ayarlanır.
Ayrıca bkz: p9702, r9776

201641 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Bileşen değişimi algılandı ve kaydetme gerekli.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: "Safety Integrated", bir bileşenin değiştirildiğini tespit etti.
Başka hiçbir hata reaksiyonu tetiklenmedi ve bu nedenle ilgili sürücünün işletimi kısıtlanmadı.
Güvenlik işlevleri aktif olduğunda, bir bileşen değiştirildikten sonra kısmi bir kabul testi yapılmalıdır.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0 = 1:
Control Unit'in değiştirildiği tespit edildi.
Bit 1 = 1:
Motor Module/Hydraulic Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 2 = 1:
Power Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 3 = 1:
Kanal 1 Sensor Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 4 = 1:
Kanal 2 Sensor Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 5 = 1:
Kanal 1 Sensor Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 6 = 1:
Kanal 2 sensörünün değiştirildiği tespit edildi.

Çözümü: - Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya p0971 = 1 veya "RAM'i ROM'a kopyalayın").
- Arızayı onaylayın (örn. binektör girişi p2103).
Ayrıca bkz: r9776

201641 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Bileşen değişimi algılandı ve kaydetme gerekli.

Sürücü nesnesi: TM54F_MA
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Sürücü entegreli fonksiyon “Safety Integrated” terminal modülü 54F (TM54F) değişimi algıladı.
Çözümü: - Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya p0971 = 1 veya "RAM'i ROM'a kopyalayın").
- Arızayı onaylayın (örn. binektör girişi p2103).
Ayrıca bkz: r9776

201641 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Bileşen değişimi algılandı ve kaydetme gerekli.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: "Safety Integrated", bir bileşenin değiştirildiğini tespit etti.
Bileşen değişimi, "Güvenlikle ilgili donanım"ın "Genel kontrol toplamı"nı değiştirmez. Başka hiçbir hata reaksiyonu tetiklenmedi ve bu nedenle ilgili sürücünün işletimi kısıtlanmadı.
Güvenlik işlevleri aktif olduğunda, bir bileşen değiştirildikten sonra kısmi bir kabul testi yapılmalıdır.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0 = 1:
Control Unit'in değiştirildiği tespit edildi.
Bit 1 = 1:
Motor Module/Hydraulic Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 2 = 1:
Power Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 3 = 1:
Kanal 1 Sensor Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 4 = 1:
Kanal 2 Sensor Module'nin değiştirildiği tespit edildi.
Bit 5 = 1:
Kanal 1 sensörünün değiştirildiği tespit edildi.
Bit 6 = 1:
Kanal 2 sensörünün değiştirildiği tespit edildi.

Çözümü: - Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya p0971 = 1 veya "RAM'i ROM'a kopyalayın").
- Arızayı onaylayın (örn. binektör girişi p2103).
Ayrıca bkz: r9776

201649 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Control Safety Integrated yazılımda dahili bir hata oluştu.
Not:
Bu arıza onaylanamaz bir STOP A neden olmaktadır.
Arıza değeri (r0949, onaltılık oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.
Çözümü: - Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- "Safety Integrated" işlevini yeniden devreye alın ve POWER ON işlemini yürütün.
-Control Unit yazılımını sonraki bir sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
-Control Unit'i değiştirin.
Not:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201650 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Kabul testi gerekli

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü entegreli fonksiyon “Safety Integrated” denetim kanalında 1 kabul testi gerektiriyor.
Not:
Bu arıza onaylanabilir STOP A neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
130: Denetim kanalı 2 güvenli parametresi mevcut değil.
Not:
Bu arıza daima Safety Integrated ilk kullanıma alımında oluşur.
1000: Denetim kanalı 1'de Set ve güncel kontrol toplamı benzer değil (Yükselme).
- Akım regülatörünün değişen tarama süresi nedeniyle (p0115[0]) Safety Integrated Basic Functions (r9780) devir süresi adapte edilmiştir.
- En az bir kontrol tutarı denetlenmiş data hatalıdır.
- Safety-Parametresi offline ayarlandı ve Control Unit'e yüklendi.
2000: Denetim kanalı 1'de Set ve güncel kontrol toplamı benzer değil (çalıştırma modu).
- Denetim kanalında 1 set kontrol toplamı doğru kayıtlı değil (p9799 eşit değildir r9798).
- Güvenlik fonksiyonlarının devre dışı bırakılmasında p9501 veya p9503 silinmedi.
2001: Denetim kanalı 2'de Set ve güncel kontrol toplamı benzer değil (çalıştırma modu).
- Denetim kanalında 2 set kontrol toplamı doğru kayıtlı değil (p9899 eşit değildir r9898).
- Güvenlik fonksiyonlarının devre dışı bırakılmasında p9501 veya p9503 silinmedi.
2002: Her iki denetim kanalı arasındaki güvenli fonksiyon onayı farklı (p9601 eşit değildir p9801).
2003: Safety parametresi değişimi nedeniyle kabul testi gerekli.
2004: Onaylanan Safety fonksiyonları ile bir projenin yüklenmesi nedeniyle kabul testi gereklidir.
2005: Safety kayıt defteri bir işlevsel güvenli kontrol toplamının değiştiğini tespit etti. Kabul testi gereklidir.
2010: Her iki denetim kanalı arasındaki güvenli fren kumanda onayı farklı (p9602 eşit değildir p9802).
2020: Denetim kanalı 2 için güvenli parametre kaydedilmesinde hata.
3003: Hardware bazlı Safety parametresi değişimi nedeniyle kabul testi gerekli.
3005: Safety kayıt defteri bir Hardware bazlı güvenli kontrol toplamının değiştiğini tespit etti. Kabul testi gereklidir.
9999: Devir yükselmesinde gündeme gelen başka güvenlik arızasının kabul onayı gerektiren ardıl reaksiyonu

Çözümü: Hata değeri = 130 için:
- Güvenli işletime alma yürütün.

Hata değeri = 1000 için:
- Safety Integrated Basic Functions (r9780) için takt süresini kontrol edin ve nominal kontrol toplamını ayarlayın (p9799).
- Tekrar güvenli işletime alma yürütün.
- Hafıza kartını veya Control Unit'i değiştirin.
- STARTER kullanarak ilgili sürücü için güvenlik parametrelerini etkinleştirin (ayarları değiştirin, parametreleri kopyalayın, ayarları etkinleştirin).

Hata değeri = 2000 için:
- İzleme kanalı 1'deki güvenlik parametrelerini kontrol edin ve nominal kontrol toplamını ayarlayın (p9799).

Hata değeri = 2001 için:
- İzleme kanalı 2'deki güvenlik parametrelerini kontrol edin ve nominal kontrol toplamını ayarlayın (p9899).

Hata değeri = 2002 için:
- Her iki izleme kanalında güvenli fonksiyon onayını kontrol edin (p9601 = p9801).

Hata değeri = 2003, 2004, 2005 için:
- Bir kabul testi yürütün ve bir kabul raporu oluşturun.

Kabul testi prosedürü ve kabul raporu örneği aşağıdaki literatürde yer almaktadır:
SINAMICS S120 Fonksiyon el kitabı Safety Integrated
Not:
Hata değeri 2005 olan arıza sadece "STO" fonksiyon seçimi kaldırıldığında onaylanabilir.

Hata değeri = 2010 için:
- Her iki izleme kanalında da güvenli fren kumandası onayını kontrol edin (p9602 = p9802).

Hata değeri = 2020 için:
- Tekrar güvenli işletime alma yürütün.
- Hafıza kartını veya Control Unit'i değiştirin.

Hata değeri = 3003 için:
- Değiştirilen donanım için fonksiyon kontrolleri yürütün ve bir kabul raporu oluşturun.

Kabul testi prosedürü ve kabul raporu örneği aşağıdaki literatürde yer almaktadır:
SINAMICS S120 Fonksiyon el kitabı Safety Integrated

Hata değeri = 3005 için:
- Değiştirilen donanım için fonksiyon kontrolleri yürütün ve bir kabul raporu oluşturun.

Hata değeri 3005 olan arıza sadece "STO" fonksiyon seçimi kaldırıldığında onaylanabilir.

Hata değeri = 9999 için:
- Diğer mevcut güvenlik arızasında teşhis gerçekleştirin.

Not:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off
Ayrıca bkz: p9799, p9899

201650 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Kabul testi gerekli

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü entegreli fonksiyon “Safety Integrated” denetim kanalında 1 kabul testi gerektiriyor.
Not:
Bu arıza onaylanabilir STOP A neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
130: Denetim kanalı 2 güvenli parametresi mevcut değil.
Not:
Bu arıza daima Safety Integrated ilk kullanıma alımında oluşur.
1000: Denetim kanalı 1’de Set ve güncel kontrol toplamı benzer değil (Yükselme).
- Akım regülatörünün değişen tarama süresi nedeniyle (p0115[0]) Safety Integrated Basic Functions (r9780) devir süresi adapte edilmiştir.
- En az bir kontrol tutarı denetlenmiş data hatalıdır.
- Safety-Parametresi offline ayarlandı ve Control Unit'e yüklendi.
2000: Denetim kanalı 1’de Set ve güncel kontrol toplamı benzer değil (çalıştırma modu).
- Denetim kanalında 1 set kontrol toplamı doğru kayıtlı değil (p9799 eşit değildir r9798).
- Güvenlik fonksiyonlarının devre dışı bırakılmasında p9501 veya p9503 silinmedi.
2001: Denetim kanalı 2’de Set ve güncel kontrol toplamı benzer değil (çalıştırma modu).
- Denetim kanalında 2 set kontrol toplamı doğru kayıtlı değil (p9899 eşit değildir r9898).
- Güvenlik fonksiyonlarının devre dışı bırakılmasında p9501 veya p9503 silinmedi.
2002: Her iki denetim kanalı arasındaki güvenli fonksiyon onayı farklı (p9601 eşit değildir p9801).
2003: Safety parametresi değişimi nedeniyle kabul testi gerekli.
2004: Onaylanan Safety fonksiyonları ile bir projenin yüklenmesi nedeniyle kabul testi gereklidir.
2005: Safety kayıt defteri bir işlevsel güvenli kontrol toplamının değiştiğini tespit etti. Kabul testi gereklidir.
2020: Denetim kanalı 2 için güvenli parametre kaydedilmesinde hata.
3003: Hardware bazlı Safety parametresi değişimi nedeniyle kabul testi gerekli.
3005: Safety kayıt defteri bir Hardware bazlı güvenli kontrol toplamının değiştiğini tespit etti. Kabul testi gereklidir.
9999: Devir yükselmesinde gündeme gelen başka güvenlik arızasının kabul onayı gerektiren ardıl reaksiyonu

Çözümü: Arıza değeri = 130 için:
- güvenli devreye alma işlemlerini uygulayın.

Arıza değeri = 1000 için:
- Safety Integrated Basic Functions (r9780) kontrol edin ve referans checksum değerini (p9799) uyarlayın.
- güvenli devreye alma işlemlerini yeniden uygulayın.
- bellek kartını veya Kontrol Ünitesini değiştirin.
- STARTER kullanarak, ilgili sürücü için güvenlik parametrelerini aktifleştirin (ayarları değiştirin, parametreyi kopyalayın, ayarları aktifleştirin).

Arıza değeri = 2000 için:
- İzleme kanalı 1 üzerinde güvenlik parametrelerini kontrol edin ve referans checksum değerini (p9799) uyarlayın.

Arıza değeri = 2001 için:
- İzleme kanalı 2 üzerinde güvenlik parametrelerini kontrol edin ve referans checksum değerini (p9899) uyarlayın.

Arıza değeri = 2002 için:
- her iki izleme kanalı üzerinde güvenlikle-ilişkili fonksiyonların enable edildiğini kontrol edin (p9601 = p9801).

Arıza değeri = 2003, 2004, 2005 için:
- Kabul testi uygulayın ve bir kabul protokolü oluşturun.

Kabul testinin yapılması sırasında uyulacak protokol ile kabul testinin bir örneği aşağıdaki dokümanda verilmiştir:
SINAMICS S120 Fonksiyon Kılavuzu Safety Integrated
Arıza değeri 2005 ile arıza sadece "STO" fonksiyonu seçimi kaldırıldığı zaman onaylanabilir.

Arıza değeri = 2020 için:
- güvenli devreye alma işlemlerini yeniden uygulayın.
- bellek kartını veya Kontrol Ünitesini değiştirin.

Arıza değeri = 3003 için:
- düzenlenen donanım için fonksiyonel kontrolleri uygulayın ve bir kabul raporu oluşturun.

Kabul testinin yapılması sırasında uyulacak protokol ile kabul testinin bir örneği aşağıdaki dokümanda verilmiştir:
SINAMICS S120 Fonksiyon Kılavuzu Safety Integrated

Arıza değeri = 3005 için:
- düzenlenen donanım için fonksiyonel kontrolleri uygulayın ve bir kabul raporu oluşturun.

Arıza değeri 3005 ile arıza sadece "STO" fonksiyonu seçimi kaldırıldığı zaman onaylanabilir.

Arıza değeri = 9999 için:
- mevcut olan diğer güvenlikle-ilişkili arıza için arıza-tespit işlemlerini uygulayın.

Not:
CU:Kontrol Ünitesi
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma)
Ayrıca bkz: p9799, p9899

201651 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Güvenli zaman dilimi senkronizasyonu başarısız

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: "Safety Integrated" fonksiyonu her iki denetim kanalı aynı zamanda Control Unit ve atanan kumanda arasında güvenli zaman dilimleri senkronizasyonunu gerektirir Bu senkronizasyon başarısız olmuştur.

Not:

Bu arıza onaylanamayan STOP A neden olur.

Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):

121:

- Onaylanan SINUMERIK Safety Integrated uygulamasında CU/NX de sürücü tarafından sıcak çalışma uygulanmıştır.
- Onaylanan SINUMERIK Safety Integrated fonksiyonunda KÜ sürücü objesinde "Fabrika ayarlarına dön" seçeneği seçilmiş ve sürücü tarafından sıcak çalıştırma tetiklenmiştir.

150:

- PROFIBUS-Master senkronizasyonunda arıza

Tüm diğer değerler:

- Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.

Ayrıca bkz: p9510

Çözümü: Hata değeri = 121 için:

- Üst seviye kontrol ve SINAMICS için ortak bir POWER ON /Sıcak çalıştırma gerçekleştirin.

Hata değeri = 150 için:

- p9510 (SI Motion senkronize taktlı PROFIBUS-Master) ayarını kontrol edin ve gerekirse düzeltin.

Genel:

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Motor Modules/Hydraulic Modules yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.
- Üst seviye kumanda yazılımını yükseltin.

Not:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

201652 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): İzleme taktı geçersiz

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Bir Safety Integrated denetim devrine izin verilmez.
- Sürücü entegreli denetim devri sistemde istenen iletişim koşulları nedeniyle yerine getirilemez.
- Güvenli hareket denetimleri için denetim devrine izin verilmez (p9500).
- Güvenli hareket denetimleri için güncel değer tespit devrine izin verilmez (p9511).
- Akım ayarı tarama süresi desteklenemiyor (p0112, p0115[0]).

Not:
Bu arıza onaylanamayan STOP A neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Onaylanmayan hareket denetimlerinde (p9601.2 = p9801.2 = 0, p9501 = 0) geçerli olan:
- Denetim devrinin minimum ayarı (µs).

Onaylanan hareket denetimlerinde (p9601.2 = p9801.2 = 1 ve/ veya p9501 > 0) geçerli olan:
100:
- Uygun denetim devri bulunamadı.
- S120M için izin verilmeyen güncel değer tespit devri ayarlandı (p9511)

101:
- Denetim devri güncel değer tespit devrinin tam sayılı kat sayısı değildir.

102:
- Güncel değer tespit devrinin Hydraulic Modulee aktarımında bir hata oluştu.

103:
- Güncel değer tespit devrinin sensör modülüne aktarımında bir hata oluştu.

104, 105:
-Akım ayarının tarama süresinin dört misli (p0115[0]) devre senkron PROFIBUS çalışmasında 1ms den büyüktür.
-Akım ayarının tarama süresinin dört misli (p0115[0]) devre senkron PROFIBUS çalışmasında DP devrinden büyüktür.
- DP devri akım ayarı tarama süresinin tam sayılı kat sayısı değildir (p0115[0]).

106:
- Denetim devri TM54F denetim devir ile benzer değil.

107:
- Güncel değer tespit devri (p9511) akım ayarı tarama süresinin dört mislinden daha küçüktür (p0115[0]).
- Güncel değer tespit devri (p9511) akım ayarı tarama süresinin tam sayılı kat sayısı değildir (p0115[0]).

108:
- Parametrelenen güncel değer tespit devri bu komponentlere ayarlanamaz.

111:
- Denetim devri akım ayarı tarama süresinin tam sayılı kat sayısı değildir (p0115[0]).

112:
- Güncel değer tespit devri p9511 = 0 mevcut konfigürasyonda onaylanmaz.

202:
- Akım ayarının tarama süresi sıfır ayarlıdır (p0115[0]).

Çözümü: Onaylanmış sürücüye entegre SI izleme için (p9601 / p9801> 0):

-Control Unit yazılımını yeni bir sürüme yükseltin.

Onaylanmış hareket izleme için (p9501> 0):

- İzleme döngüsünü düzeltin (p9500) ve POWER ON işlemini yürütün.

Hata değeri = 100 için:

- S120M için fiili değer algılama döngüsünü p9511 = 0 olarak ayarlayın.

Hata değeri = 101 için:

- Fiili değer algılama döngüsü, konum ayarlayıcı döngüsüne/DP döngüsüne (fabrika ayarı) karşılık gelir.

- Sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları için (p9601 / p9801bit 2 = 1), fiili değer algılama döngüsü doğrudan p9511 / p9311'de parametrelenebilir.

Hata değeri = 104, 105 için:

- p9511'de ayrı bir fiili değer algılama döngüsü ayarlayın.

- İşletimi en fazla iki vektör sürücüsüne sınırlayın. p0112, p0115'teki standart ayar için akım regülatörü algılama zamanı otomatik olarak 250 µs'ye düşürülür. Standart değerler değiştirildiyse, akım regülatörü algılama zamanı (p0112, p0115) uygun şekilde ayarlanmalıdır.

- DP döngüsünü, senkronize taktlı PROFIBUS ile işletim sırasında, DP döngüsü ile akım regülatörü algılama zamanı arasında en az 4: 1'lik bir tamsayılı döngü oranı olacak şekilde artırın. En az 8: 1'lik bir döngü oranı önerilir.

- Aygıt yazılımı sürümü 2.5 için sürücüde p9510 = 1 parametresinin ayarlandığından emin olun (senkronize taktlı işletim).

Hata değeri = 106 için:

- İzleme döngülerinin parametrelerini aynı olarak ayarlayın (p10000 ve p9500 / p9300).

Hata değeri = 107 için:

- Akım regülatörü döngüsüne uygun bir fiili değer algılama döngüsünü ayarlayın (p9511> = 4 * p0115[0], 8 * p0115[0] önerilir).

Not:

Çok düşük ayarlanmış bir fiili değer algılama döngüsü (p9511) ara sıra C01711/C30711 güvenlik mesajlarının, mesaj değeri 1020 veya 1021 ile tetiklenmesine neden olabilir.

Hata değeri = 108 için:

- p9511'de uygun bir fiili değer algılama döngü ayarlayın.

- DP döngüsü, senkronize taktlı PROFIBUS ile işletim sırasında fiili değer algılama döngüsü olarak kullanılıyorsa (p9511 = 0), uygun bir DP döngüsü planlanmalıdır. Bu, 8 ms'den daha küçük olacak şekilde ayarlanmalıdır. Bu mümkün değilse, p9511 istenen fiili değer algılama döngüsüne (<8 ms) ayarlanmalıdır.

- SIMOTION D410-2 için, DP döngüsünün uygun bir katı (örn. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10) parametrelenmelidir. Aksi takdirde, döngü 8 ms'den daha küçük olacak şekilde ayarlanmalıdır.

Hata değeri = 111 için:

- İzleme döngüsünü p9500'de, akım regülatörü algılama zamanının bir tamsayılı katı olarak (p0115[0]) ayarlayın.

Hata değeri = 112 için:

- Fiili değer algılama döngüsünü p9511 istediğiniz bir değere (sıfıra eşit değil) ayarlayın.

Hata değeri = 202 için:

- Akım regülatörü algılama süresini mantıklı bir değere ayarlayın (p0115[0]).

Not:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

201652 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): İzleme taktı geçersiz

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Safety Integrated izleme döngülerinden biri geçersiz.

- Sistemde gerekli olan iletişim koşulları nedeniyle, sürücüye entegre izleme döngüsüne uyulamıyor.
- Güvenli hareket izlemeleri için izleme döngüsü geçersiz (p9500).
- Güvenli hareket izlemeleri için fiili değer algılama döngsü geçersiz (p9511).
- Akım regülatörünün algılama zamanı desteklenemiyor (p0112, p0115[0]).

Not:

Bu arıza, onaylanamayan bir STOP A ile sonuçlanır.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

Onaylanmamış hareket izleme için (p9601.2 = p9801.2 = 0, p9501 = 0) aşağıdakiler geçerlidir:

- İzleme döngüsü için minimum ayar (µs cinsinden).

Onaylanmış hareket izlemesi için (p9601.2 = p9801.2 = 1 ve/veya p9501 > 0) aşağıdakiler geçerlidir:

100:

- Eşleşen izleme döngüsü bulunamadı.
- S120M için geçersiz bir fiili değer algılama döngüsü ayarlandı (p9511).

101:

- İzleme döngüsü, fiili değer algılama döngüsünün bir tamsayılı katı değil.
- SINAMICS S120M: İzleme döngüsü (p9500) 2 ms'nin bir tam sayılı katı değil.

102:

- Fiili değer algılama döngüsünün Motor Module aktarılması sırasında bir hata oluştu.

103:

- Fiili değer algılama döngüsünün Sensor Module'ye aktarılması sırasında bir hata oluştu.

104, 105:

- Akım regülatörü algılama süresinin dört katı (p0115[0]), senkronize taktlı olmayan bir PROFIBUS ile işletim sırasında 1 ms'den daha büyüktür.
- Akım regülatörü algılama süresinin dört katı (p0115[0]), senkronize taktlı bir PROFIBUS ile işletim sırasında DP döngüsünden daha büyüktür.
- DP döngüsü, akım regülatörü algılama zamanının bir tamsayılı katı değildir (p0115[0]).

106:

- İzleme döngüsü, TM54F'nin izleme döngüsüyle uyuşmuyor.

107:

- Fiili değer algılama döngüsü (p9511), akım regülatörü algılama süresinin dört katından daha küçüktür (p0115[0]).
- Fiili değer algılama döngüsü (p9511), akım regülatörü algılama zamanının tam sayılı katı değildir (p0115[0]).

108:

- Bu bileşende, parametrelenen fiili değer algılama döngüsü ayarlanamaz

109:

- Hareket izleme fonksiyonları enkodersiz olarak parametrelenmişse (p9506), fiili değer algılama döngüsü (p9511) ve akım regülatörü döngüsü (p0115[0]) aynı olmalıdır.
- SINAMICS S110: Hareket izleme fonksiyonları enkodersiz olarak parametrelenmişse (p9506), fiili değer algılama döngüsü p9511 = 250 µs olmalıdır.

110:

- Fiili değer algılama döngüsü (p9511), enkoder (p9506 = 0) ile güvenlik için bu Control Unit'de (örn. CU305) 2 ms'den küçüktür.

111:

- İzleme döngüsü, akım regülatörü algılama zamanının tam sayılı katı değildir (p0115[0]).

112:

- Mevcut konfigürasyonda, bir çift Motor Module'nin sürücü nesnesinde, fiili değer algılama döngüsü için p9511 = 0'a izin verilmez.

200, 201:

- S120M: İzleme döngüsüne, sistemde gerekli olan koşullar nedeniyle uyulamıyor.

202:

- Akım regülatörü algılama zamanı sıfır olarak ayarlandı (p0115[0]).

Çözümü: Onaylanmış sürücüye entegre SI izleme için (p9601 / p9801> 0):

-Control Unit yazılımını yeni sürüme yükseltin.

Onaylanmış hareket izleme için (p9501> 0):

- İzleme döngüsünü düzeltin (p9500) ve POWER ON işlemini yürütün.

Hata değeri = 100 için:

- S120M için fiili değer algılama döngüsünü p9511 = 0 olarak ayarlayın.

Hata değeri = 101 için:

- Fiili değer algılama döngüsü, konum ayarlayıcısı döngüsüne/DP döngüsüne (fabrika ayarı) karşılık gelir.

- Sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları için (p9601 / p9801bit 2 = 1), fiili değer algılama döngüsü doğrudan p9511 / p9311'de parametrelenebilir.

- SINAMICS S120M: İzleme döngüsünü (p9500) 2 ms'nin tamsayılı bir katına ayarlayın.

Hata değeri = 104, 105 için:

- p9511'de ayrı bir fiili değer algılama döngüsü ayarlayın.

- İşletimi en fazla iki vektör sürücüsüne sınırlayın. p0112, p0115'teki standart ayar için akım regülatörünün algılama zamanı otomatik olarak 250 µs'ye düşürülür. Standart değerler değiştirildiyse, akım regülatörü algılama zamanı (p0112, p0115) uygun şekilde ayarlanmalıdır.

- DP döngüsünü, senkronize taktlı PROFIBUS ile işletim sırasında, DP döngüsü ile akım regülatörü algılama zamanı arasında en az 4: 1'lik bir tamsayılı döngü oranı olacak şekilde artırın. En az 8: 1'lik bir döngü oranı önerilir.

- Aygıt yazılımı sürümü 2.5 için sürücüde p9510 = 1 parametresinin ayarlandığından emin olun (senkronize taktlı işletim).

Hata değeri = 106 için:

- İzleme döngülerinin parametrelerini aynı olarak ayarlayın (p10000 ve p9500 / p9300).

Hata değeri = 107 için:

- Akım regülatörü döngüsüne uygun bir fiili değer algılama döngüsünü ayarlayın (p9511> = 4 * p0115[0], 8 * p0115[0] önerilir).

Not:

Çok düşük ayarlanmış bir fiili değer algılama döngüsü (p9511), ara sıra C01711/C30711 güvenlik mesajlarının, mesaj değeri 1020 veya 1021 ile tetiklenmesine neden olabilir.

Hata değeri = 108 için:

- p9511'de uygun bir fiili değer algılama döngüsü ayarlayın.

- DP döngüsü, senkronie taktlı PROFIBUS ile işletim sırasında fiili değer algılama döngüsü olarak kullanılıyorsa (p9511 = 0), uygun bir DP döngüsü planlanmalıdır. Bu, 8 ms'den daha küçük olacak şekilde ayarlanmalıdır. Bu mümkün değilse, p9511 istenen fiili değer algılama döngüsüne (<8 ms) ayarlanmalıdır.

- SIMOTION D410-2 için DP döngüsünün uygun bir katı (örn. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10) parametrelenmelidir. Aksi takdirde, döngü 8 ms'den küçük olacak şekilde ayarlanmalıdır.

Hata değeri = 109 için:

- p9511'de fiili değer algılama döngüsünü, akım regülatörü döngüsü ile aynı değere (p0115[0]) ayarlayın.

- SINAMICS S110: Fiili değer algılama döngüsünü p9511 = 250 µs olarak ayarlayın.

Hata değeri = 110 için:

- Fiili değer algılama döngüsünü p9511'de büyük veya eşit 2 ms olarak ayarlayın.

Hata değeri = 111 için:

- İzleme döngüsünü p9500'de, akım regülatörü algılama zamanının bir tamsayılı katı olarak (p0115[0]) ayarlayın.

Hata değeri = 112 için:

- Fiili değer algılama döngüsünü p9511 istediğiniz bir değere (sıfıra eşit değil) ayarlayın.

Hata değeri = 200, 201 için:

- Akım regülatörü algılama süresini arttırın (p0115[0]).

- Gerekirse, ilgili DRIVE-CLiQ dizilimine bağlı bileşenlerin sayısını azaltın veya bileşenleri birden çok DRIVE-CLiQ kovanına dağıtın.

Hata değeri = 202 için:

- Akım regülatörü algılama süresini mantıklı bir değere ayarlayın (p0115[0]).

Not:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

201653 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): PROFIBUS/PROFINET projelendirme hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Üst düzey kumandaya (SINUMERIK veya F-PLC) sahip Safety Integrated izleme fonksiyonları işletimi için PROFIBUS/PROFINET planlaması hatalı.

Not:

Bu arıza, onaylanan güvenlik fonksiyonlarında onaylanamayan bir STOP A ile sonuçlanır.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

200: Kumanda sisteminden alınan veriler için hiçbir güvenlik yuvası yapılandırılmamış.

210, 220: Kumanda sisteminden alınan veriler için yapılandırılmış güvenlik yuvası bilinmeyen bir formata sahip.

230: F-PLC'den alınan veriler için yapılandırılmış güvenlik yuvası yanlış uzunluğa sahip.

231: F-PLC'den alınan veriler için yapılandırılmış güvenlik yuvası yanlış uzunluğa sahip.

240: SINUMERIK'ten alınan veriler için yapılandırılmış güvenlik yuvası yanlış uzunluğa sahip.

250: Üst düzey F kumandasında bir PROFIsafe yuvası yapılandırılmış, ancak PROFIsafe sürücüde onaylanmamış.

300: Kumanda sistemine gönderilen veriler için hiçbir güvenlik yuvası yapılandırılmamış.

310, 320: Kumanda sistemine gönderilen veriler için yapılandırılmış güvenlik yuvası bilinmeyen bir formata sahip.

330: F-PLC'ye gönderilen veriler için yapılandırılmış güvenlik yuvası yanlış uzunluğa sahip.

331: F-PLC'ye gönderilen veriler için yapılandırılmış güvenlik yuvası yanlış uzunluğa sahip.

340: SINUMERIK'e gönderilen veriler için yapılandırılmış güvenlik yuvası yanlış uzunluğa sahip.

400: F-PLC'deki telegram numarası, sürücüdeki parametreleme ile eşleşmiyor.

Çözümü: Genel geçerli olan:

- Safety-Slotlarının PROFIBUS/PROFINET-Projelenmesini Master alanında kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin.

-Control Unit yazılımını yükseltin.

Arıza değeri = 250:

- Atanan F-kumandasında PROFIsafe projelendirmesini kaldırın veya PROFIsafe sürücüsünü onaylayın.

Arıza değeri = 231, 331:

- F-PLC ayarına yönelik sürücüde ve ayar için p60022 uyumlu PROFIsafe telegramı parametrelendirin (p9611/p9811).
- F-PLC alanında parametrelendirmeye (p9611/p9811) uyumlu PROFIsafe telegramını konfigüre edin.

201654 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): PROFIsafe- Projelendirme farklı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir PROFEsafe telegramının projelendirilmesi üst kumanda biriminde (F-PLC) sürücüdeki parametrelendirmeye uymamaktadır.

Not:

Bu bildirim safety stop reaksiyonuna neden olmaz.

Uyarı değeri (r2124, ondalıklı yorumla):

1:

Üst kumanda biriminde bir PROFIsafe telegramı projelendirilmiştir, ancak sürücüde PROFIsafe seçilir kılınmamıştır (p9601.3).

2:

Sürücüde PROFIsafe parametrelenmiştir, ancak üst kumanda biriminde PROFIsafe telegramı yapılandırılmamıştır.

Çözümü: Genel olarak şu geçerlidir:
- Üst kumanda birimindeki PROFIsafe projelendirmesini kontrol edin ve gerekirse düzeltin.
Uyarı değeri = 1:
- Üst F kumanda biriminde PROFIsafe yapılandırmasını temizleyin veya sürücüde PROFIsafe'yi seçişlir kılın.
Uyarı değeri = 2:
- Üst seviye F kumandasında parametrelendirmeye uygun PROFIsafe veri paketini yapılandırın.

201655 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Denetim fonksiyonları kıyaslaması

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: İki denetim kanalının Safety Integrated denetim fonksiyonlarının eşitlenmesi sırasında bir hata oluştu. Desteklenen SI denetim fonksiyonlarına yönelik ortak bir grup tespit edilemedi.
- DRIVE-CLiQ-İletişimi sorunlu veya devre dışı.
-Control Unit'in ve Motor Module/ Hydraulic Module Safety Integrated yazılım versiyonları uyumlu değil.
Not:
Bu arıza onaylanamayan STOP A neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.
Çözümü: - Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Motor Module/Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
Not:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201656 <Yer bilgisi>SI CU:Denetim kanalı 2 parametresi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Uçucu olmayan bellekte izleme kanalı 2 için Safety Integrated parametrelerine erişim sırasında bir hata oluştu.
Not:
Bu arıza onaylanabilir bir STOP A ile sonuçlanır.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
129:
- İzleme kanalı 2'nin güvenlik parametreleri bozuk.
- Onaylanmış güvenlik fonksiyonlarına sahip sürücü, devreye alma aracı ile muhtemelen çevrimdışı kopyalandı ve proje yüklendi.
131: Motor Module/Hydraulic Module için dahili yazılım hatası.
132: İzleme kanalı 2 için güvenlik parametrelerinin yukarı veya aşağı yüklenmesi sırasında iletişim arızaları.
255:Control Unit'de dahili yazılım hatası.

Çözümü: - Güvenlik fonksiyonlarını tekrar devreye sokun.
-Control Unit yazılımını yükseltin.
- Motor Module/Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
- Hafıza kartını veya Control Unit'i değiştirin.
Hata değeri = 129 için:
- Güvenlik devreye alma modunu etkinleştirin (p0010 = 95).
- PROFIsafe adresini ayarlayın (p9610).
- SI parametreleri için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = D0 hex).
- Veri değişimini onaylayın (p9701 = DC hex).
- Güvenlik devreye alma modunu sonlandırın (p0010 = 0).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya "RAM'i ROM'a kopyala").
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
Hata değeri = 132 için:
- EMV uyumluluğu için kontrol dolabı yapısını ve kablo döşemesini kontrol edin.
Not:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201657 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): PROFIsafe telegram numarası geçersizdir

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Parametre p9611'de ayarlanmış PROFIsafe telegram numarası geçersizdir.
Seçilir kılınmış PROFIsafe'de (p9601.3 = 1) p9611'de sıfırdan büyük bir telegram numarası girilmiş olmalıdır.
Not:
Bu arıza safety stop reaksiyonuna neden olmuyor.
Ayrıca bkz: p9611, p60022
Çözümü: Telegramın ayarını kontrol edin (p9611).

201658 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): PROFIsafe telegram numarası eşit değil

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: PROFIsafe telegram numarası p9611'de ve p60022'de farklı ayarlanmıştır.
p9611 eşit değil 998'de şu geçerlidir:
Telegram numarası her iki parametrede aynı ayarlanmalıdır.
p9611 = 998 şu geçerlidir:
< 4.5 firmware versiyonlarının uyumluluğu nedeniyle p60022'de sadece değerler 0 ve 30'a izin verilmektedir.
Not:
Bu arıza safety stop reaksiyonuna neden olmaktadır.
Ayrıca bkz: p9611, p60022
Çözümü: Telegram numaralarını her şki parametrede uyumlu seçin (p9611, p60022).

201659 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Parametre yazma talimatı red edildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Control Unit (CU) üzerindeki bir veya birden fazla Safety Integrated Parameter için yazma talimatı reddedildi.

Not:

Bu arıza bir Safety-Stop tepkisine neden olmaz.

Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):

1: Safety Integrated şifresi ayarlanmadı.

2: Sürücü parametrelerinin sıfırlanması seçildi. Ancak Safety Integrated şu anda etkin olduğundan dolayı Safety Integrated parametreleri sıfırlanmadı.

3: Bağlı STO girişi simülasyon modunda.

10: STO fonksiyonu desteklenemiyor olmasına rağmen bu fonksiyon etkinleştirilmeye çalışıldı.

11: SBC fonksiyonu desteklenemiyor olmasına rağmen bu fonksiyon etkinleştirilmeye çalışıldı.

12: SBC fonksiyonu desteklenemiyor olmasına rağmen bu fonksiyon paralel devre konfigürasyonunda etkinleştirilmeye çalışıldı (r9871.14).

13: SS1 fonksiyonu desteklenemiyor olmasına rağmen bu fonksiyon etkinleştirilmeye çalışıldı.

14: PROFIsafe iletişimi desteklenemiyor olmasına veya kullanılan PROFIsafe sürücüsü sürümü iki denetim kanalında farklı olmasına rağmen bu iletişim etkinleştirilmeye çalışıldı.

15: Sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları desteklenemiyor olmasına rağmen bu fonksiyonlar etkinleştirilmeye çalışıldı.

16: STO fonksiyonu dahili gerilim koruması (p1231) etkinleştirildiğinde desteklenemiyor olmasına rağmen bu fonksiyon etkinleştirilmeye çalışıldı.

17: PROFIsafe fonksiyonu paralel devre konfigürasyonunda desteklenemiyor olmasına rağmen bu fonksiyon etkinleştirilmeye çalışıldı.

18: Basic Functions için PROFIsafe fonksiyonu desteklenemiyor olmasına rağmen bu fonksiyon etkinleştirilmeye çalışıldı.

19: SBA (Safe Brake Adapter) desteklenemiyor olmasına rağmen etkinleştirilmeye çalışıldı.

20: Her ikisi de F-DI ile kontrol edilen, sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları ve STO fonksiyonu etkinleştirilmeye çalışıldı.

21: Sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları desteklenemiyor olmasına rağmen bu fonksiyonlar paralel devre konfigürasyonunda etkinleştirilmeye çalışıldı.

22: Safety Integrated fonksiyonları bağlı Power Module tarafından desteklenemiyor olmasına rağmen bu fonksiyonlar etkinleştirilmeye çalışıldı.

23: ESR'de STO gecikmesi desteklenemiyor olmasına rağmen bu gecikme etkinleştirilmeye çalışıldı.

24: Fren kumandası için güç ünitesi veri kümesi ayarlanmamış olmasına rağmen paralel devre konfigürasyonunda SBC fonksiyonu etkinleştirilmeye çalışıldı (p7015 = 99).

25: PROFIsafe telegramı desteklenemiyor olmasına rağmen bu telegram parametrelendirilmeye çalışıldı.

26: STO/SS1 için ayarlanan sinyal modunda simülasyon modu açılmaya çalışıldı.

27: Basic Functions desteklenemiyor olmasına rağmen bu fonksiyonlar TM54F üzerinden kumanda edilerek etkinleştirilmeye çalışıldı.

28: "Power Module'daki terminaller üzerinden STO" fonksiyonu desteklenmiyor olmasına rağmen bu fonksiyon etkinleştirilmeye çalışıldı.

29: Desteklenmiyor olmasına rağmen PROFIsafe kesintisine yönelik durma reaksiyonu STOP B olarak parametrelendirilmeye çalışıldı.

9612: PROFIsafe etkinleştirilmemiş olmasına rağmen PROFIsafe kesintisine yönelik durma reaksiyonu STOP B olarak parametrelendirilmeye çalışıldı.

Ayrıca bkz: p0970, p3900, p9612, r9771, r9871

Çözümü: Hata değeri = 1 için:

- Safety Integrated şifresini ayarlayın (p9761).

Hata değeri = 2 için:

- Safety Integrated'ı bloke edin (p9501, p9601) veya Safety Parameter sıfırlayın (p0970 = 5), ardından sürücü parametrelerini tekrar sıfırlayın.

Hata değeri = 3 için:

- Dijital giriş için simülasyon modunu sonlandırın (p0795).

Hata değeri = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23, 27 için:

- İki izleme kanalı (F01655, F30655) arasındaki güvenlik fonksiyonu karşılaştırmasında arıza olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse ilgili rızalar için teşhis yapın.
- İstenen fonksiyonu destekleyen bir Motor Module kullanın.
- Motor Module Software'ını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 16 için:

- Dahili gerilim korumasını bloke edin (p1231).

Hata değeri = 20 için:

- Etkinleştirme ayarını düzeltin (p9601).

Hata değeri = 22 için:

- Safety Integrated fonksiyonlarını destekleyen bir Power Module kullanın.

Hata değeri = 24 için:

- Durdurma freni için güç ünitesi veri grubunu ayarlayın (p7015).

Hata değeri = 25 için:

- PROFIsafe telegram seçimini destekleyen bir Power Module kullanın.
- Telegram numarası ayarını düzeltin (p9611).

Hata değeri = 26 için:

- STO/SS1 (p9620) için ayarlanan sinyal kaynağında simülasyon modunu devre dışı bırakın (p0795).

Hata değeri = 28 için:

- "Power Module'deki terminaller üzerinden STO" özelliği olan güç ünitesini kullanın.

Hata değeri = 29 için:

- İstenen fonksiyonu destekleyen bir Motor Module kullanın.
- Motor Module Software'ını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.
- Gerekirse STOP A'da PROFIsafe kesintisine yönelik durma reaksiyonunu parametreleyin (p9612 = p9812 = 0).

Hata değeri = 33 için:

- Seçimden bağımsız olarak sürücüye entegre hareket izlemelerin (p9601.5, p9801.5) seçimini kaldırın ve desteklenen güvenlik işlevlerini seçin (bkz. p9771 / p9871).
- İstenen fonksiyonu destekleyen bir Motor Module kullanın.
- Motor Module Software'ını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 9612 için:

- PROFIsafe ile iletişim kurun (p9601).
- PROFIsafe kesintisine yönelik durma reaksiyonunu STOP A'ya parametreleyin (p9612 = 0).

Not:

CU: Control Unit

ESR: Extended Stop and Retract (Genişletilmiş durma ve geri çekme)

F-DI: Failsafe Digital Input (Hata emniyetli dijital giriş)

SBA: Safe Brake Adapter

SBC: Safe Brake Control (Güvenli fren kontrolü)

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (Güvenli Stop 1)

STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma) / SH: Safe standstill (Güvenli durma)

Ayrıca bkz: p9501, p9601, p9612, p9620, p9761

201659 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Parametre yazma talimatı red edildi

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Control Unit (CU) üzerindeki bir veya birden çok Safety Integrated parametresi için yazma talebi reddedildi.

Not:

Bu arıza bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

1: Safety Integrated şifresi ayarlanmadı.

2: Sürücü parametrelerinin sıfırlanması seçildi. Ancak, Safety Integrated parametreleri şu anda etkin olduğundan Safety Integrated parametreleri sıfırlanmadı.

3: Bağlı STO girişi simülasyon modunda bulunuyor.

10: Bu desteklenemese de, STO işlevini etkinleştirmek için girişimde bulunuldu.

13: Desteklenemese de, SS1 işlevini etkinleştirmek için girişimde bulunuldu.

14: Bu desteklenemese de veya her iki izleme kanalında kullanılan PROFIsafe sürücüsünün sürümü farklı olsa da, PROFIsafe iletişimini sağlamak için bir girişimde bulunuldu.

15: Desteklenemese de, sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarının etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.

16: Dahili gerilim koruması (p1231) etkinleştirildiğinde desteklenemese de, STO işlevinin etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.

18: Bu desteklenemese de, Basic Functions yönelik PROFIsafe işlevini etkinleştirmek için bir girişimde bulunuldu.

23: Bu desteklenemese de, ESR'de STO gecikmesini etkinleştirmek için bir girişimde bulunuldu.

25: Bu desteklenemese de, bir PROFIsafe telegramının parametrelenmesi için bir girişimde bulunuldu.

26: STO/SS1 için ayarlanan sinyal kaynağında, simülasyon modunu etkinleştirmek için bir girişimde bulunuldu.

27: Desteklenemese de, TM54F üzerinden kumanda ile Basic Functions etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.

29: Bu desteklenemese de, STOP B'de PROFIsafe kesintisine yönelik hata reaksiyonunun parametrelenmesi için bir girişimde bulunuldu.

Ayrıca bkz: p0970, p3900, p9612, r9771, r9871

Çözümü: Hata değeri = 1 için:
- Safety Integrated şifresini ayarlayın (p9761).

Hata değeri = 2 için:
- Safety Integrated'ı bloke edin (p9501, p9601) veya güvenlik parametrelerini sıfırlayın (p0970 = 5), ardından sürücü parametrelerini tekrar sıfırlayın.

Hata değeri = 3 için:
- Dijital giriş için simülasyon modunu sonlandırın (p0795).

Hata değeri = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23 için:
- İki izleme kanalı (F01655, F30655) arasındaki güvenlik fonksiyonu karşılaştırmasında arıza olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse ilgili arızalar için teşhis yapın.
- İstenen fonksiyonu destekleyen bir Hydraulic Module kullanın.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 16 için:
- Dahili gerilim korumasını bloke edin (p1231).

Hata değeri = 25 için:
- Telegram numarası ayarını düzeltin (p9611).

Hata değeri = 26 için:
- STO/SS1 (p9620) için ayarlanan sinyal kaynağında simülasyon modunu devre dışı bırakın (p0795).

Hata değeri = 29 için:
- p9612 ve p9812'nin ayarlanmış olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse ayarları düzeltin.
- İstenen fonksiyonu destekleyen bir Hydraulic Module kullanın.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Not:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (Genişletilmiş durma ve geri çekme)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (Güvenli Stop 1)
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma) / SH: Safe standstill (Güvenli durdurma)
Ayrıca bkz: p9501, p9601, p9612, p9620, p9761

201659 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Parametre yazma talimatı red edildi

Sürücü nesnesi: TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Control Unit (CU) üzerindeki bir veya birden çok Safety Integrated parametresi için yazma talebi reddedildi.

Not:
Bu arıza bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: Safety Integrated şifresi ayarlanmadı.
2: Sürücü parametrelerinin sıfırlanması seçildi. Ancak, Safety Integrated parametreleri şu anda etkin olduğundan Safety Integrated parametreleri sıfırlanmadı.
27: Desteklenemese de, TM54F üzerinden kumanda ile Basic Functions etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.
Ayrıca bkz: p0970, p3900, p9612, r9771, r9871

Çözümü: Hata değeri = 1 için:

- Safety Integrated şifresini ayarlayın (p10061).

Hata değeri = 2 için:

- Safety Integrated'ı bloke edin (p9501, p9601) veya güvenlik parametrelerini sıfırlayın (p0970 = 5), ardından sürücü parametrelerini tekrar sıfırlayın.

Hata değeri = 27 için:

-Control Unit ile ilgili Motor Module (F01655, F30655) arasındaki güvenlik fonksiyonu karşılaştırmasında arıza olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse ilgili arızalar için teşhis yapın.

- İstenen fonksiyonu destekleyen Motor Module'yi kullanın.
- Motor Module Software'ını yükseltin.

-Control Unit yazılımını yükseltin.

Not:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

Ayrıca bkz: p9501, p9601, p9612, p9620, p9761

201660 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Güvenli fonkisyonlar desteklenmiyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Motor Module/Hydraulic Module güvenli fonksiyonları desteklemiyor (Örn. Motor Module/Hydraulic Module versiyonu uygun değil) Safety Integrated çalıştırılması mümkün değil.

Not:

Bu arıza güvenli durma reaksiyonu oluşturmaz.

Çözümü: - Güvenli fonksiyonları destekleyen Motor Module/Hydraulic Module kullanın

- Motor Module/Hydraulic Moduleü yazılımını yükseltin.

Not:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

201663 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): SI parametre kopyalanması ret edildi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: p9700'de, 87 veya 208 değeri kaydedildi veya çevrimdışı girildi.

Bu nedenle başlatma sırasında, Safety Integrated parametrelerinin izleme kanalı 1'den izleme kanalı 2'ye kopyalanması denendi. Bununla birlikte, izleme kanalı1'de hiçbir güvenli fonksiyon seçilmedi (p9501 = 0, p9601 = 0). Kopyalama işlemi güvenlik nedenlerinden dolayı reddediliyor.

Bunun sonucu olarak, her iki izleme kanalında da tutarsız parametre oluşumu meydana gelebilir ve bu da ek hata mesajlarına yol açabilir.

Özellikle güvenlik fonksiyonlarının her iki izleme kanalında tutarsız bir şekilde onaylanması durumunda (p9601 = 0, p9801 <> 0), F30625 arızası ortaya çıkar.

Not:

Bu arıza bir Safety-Stop reaksiyonuna neden olmaz.

SI: Safety Integrated

Ayrıca bkz: p9700

Çözümü: - p9700 parametresini 0 değerine ayarlayın.
- p9501 ve p9601 parametre değerlerini kontrol edin ve eğer gerekirse düzeltin.
- p9700 içine uygun değeri girerek kopyalama fonksiyonunu yeniden başlatın.
Alternatif olarak, STARTER devreye alma aracını kullanın, online modda aşağıdaki adımları uygulayın:
- "Safety Integrated" ekran formunu çağırın ("Güvenlik fonksiyonlarını seç" alanı "Safety Integrated yok" olmalıdır).
- "Ayarları değiştir" üzerine tıklayın.
- "Ayarları aktifleştir" üzerine tıklayın (bunun bir sonucu olarak, Safety Integrated her iki izleme kanalında engellenir).
- tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya "RAM'dan ROM'a kopyala").
- Tüm komponentler için POWER ON (enerji kapat/aç) uygulayın.

201664 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Otomatik aygıt yazılımı yok.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Çalıştırma sırasında "Otomatik Firmware güncelleme" fonksiyonunun (p7826 = 1) aktif olmadığı tespit edildi.
Oysa bu fonksiyon, güvenlik fonksiyonlarına izin verilirken, sürümlerin geçersiz bir karışım oluşturmasını önlemek amacıyla, otomatik firmware güncellemesi veya indirgemesi için gereklidir.
Bilgi:
Bu arıza bir güvenlik duruş tepkisine yol açar.
Ayrıca bkz: p7826

Çözümü: İzin verilen güvenlik fonksiyonlarında (p9501 <> 0 ve/veya p9601 <> 0):
1. "Otomatik firmware güncellemesi" fonksiyonunu aktifleştirin (p7826 = 1).
2. - Parametre yedeklemesi yapın (p0977 = 1) ve POWER ON işlemi gerçekleştirin.
Güvenlik fonksiyonlarının (p9501 = 0, p9601 = 0) devre dışı bırakılması sırasında, Safety devreye alım modundan sonra, arızadan çıkılabiliyor.

201665 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Sistem arızalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir önceki veya güncel ön yüklemede sistemde bir hata algılandı. Gerektiğinde yeni bir ön yükleme (Reset) uygulanır.
Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama):
200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy isteğe bağlı):
- Güncel ön yüklemede/çalışmada hata
800004 hex:
- Parametre p9500/p9300 duruma göre eşit değil. Ayrıca güvenlik bildirimi C01711/C30711 görüntülenir.
Diğer değerler:
- Sistemde son ön yükleme öncesi hata.

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
Hata değeri = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy isteğe bağlı) için:
-Control Unit'in Power Module'e bağlı olduğundan emin olun.
Hata değeri = 800004 hex için:
- p9500 / p9300 parametrelerinin aynı olup olmadığını kontrol edin.
Not:
PM: Power Module
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma)

201669 <Yer bilgisi>SI Motion: Motor ve gün ünitesinden oluşan kombinasyon geçersiz.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Kullanılan motor ve güç ünitesinden oluşan kombinasyon enkodersiz güvenli hareket denetimlerinde kullanım için uygun değildir.

Güç parçası sınanmış akım (r0207[0]) ve motor sınanmış akım (p0305) arasındaki rasyo 5'ten büyüktür.

Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):

Arızaya neden olan motor data grubunun numarası.

Dikkat:

Bu uyarı dikkate alınmadığı takdirde aniden C01711 veya C30711 mesajlarının 1041 ... 1044 değerleriyle ortaya çıkmasına sebebiyet verebilir.

Çözümü: Düşük güçte uygun güç ünitesi veya büyük güçte bir motor kullanın.

201670 <Yer bilgisi>SI hareketi: Geçersiz parametreleştirme, sensör modülü

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Safety Integrated için kullanılan Sensor Module'lerden birinin parametrelemesi geçersiz.

Not:

Bu hata, onaylanamayan bir STOP A ile sonuçlanır.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

1: Safety Integrated için hiçbir enkoder parametrelenmedi.

2: Safety Integrated için A/B izini (sinüs/kosinüs) içermeyen bir enkoder parametrelendi.

3: Safety Integrated için seçilen enkoder veri grubu hala geçerli değil.

4: Enkoder ile iletişim sırasında bir hata oluştu.

5: Enkoder kaba konumundaki ilgili bitlerin sayısı geçersiz.

6: DRIVE-CLiQ enkoderi yapılandırması geçersiz.

7: Doğrusal DRIVE-CLiQ enkoderi için enkoder kaba konumunun güvenlik ilişkili olmayan bölümü geçersiz.

8: Parametrelenen güvenlik karşılaştırma algoritması desteklenmiyor.

9: Doğrusal DRIVE-CLiQ enkoderi için ızgara bölümü ile ölçüm adımı arasındaki oran ikili değil.

10: Safety Integrated için kullanılan bir enkoderde, tüm sürücü veri kümeleri (DDS) aynı enkoder veri kümesine (EDS) atanmamış (p0187 ... p0189).

11: Safety Integrated için kullanılan doğrusal bir DRIVE-CLiQ enkoderinin sıfır noktası ayarı sıfır değil.

12: İkinci enkoder parametrelenmedi (p9526 = 1'e izin verilmez).

13: Hydraulic Module: Bir ikinci enkoder parametrelenmemiş ve hiçbir DRIVE-CLiQ enkoderi kullanılmıyor.

14: SCSE enkoderi, bir HTL / TTL enkoderi veya başka bir SCSE enkoderi ile birlikte veya 1 enkoder sisteminde kullanılıyor.

Çözümü: Hata değeri = 1, 2 için:

- Safety Integrated tarafından desteklenen bir enkoder kullanılmalı ve parametrelenmelidir (A/B sinüs izine sahip enkoder, p0404.4 = 1).

Hata değeri = 3 için:

- Cihaz veya sürücü devreye alma fonksiyonunun aktif olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse bunu bırakın (p0009 = p00010 = 0) parametreyi yedekleyin (p0971 = 1) ve bir POWER ON işlemi yürütün.

Hata değeri = 4 için:

-Control Unit ile ilgili Sensor Module arasında bir DRIVE-CLiQ iletişim hatası olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi yürütün.

Hata değeri = 5 için:

- p9525 = 0 (geçersiz). İlgili Sensor Module'deki enkoder parametrelemesini kontrol edin.

Hata değeri = 6 için:

- p9515.0'ı kontrol edin (DRIVE-CLiQ enkoderleri için şu durum geçerlidir: p9515.0 = 1). İlgili Sensor Module'deki enkoder parametrelemesini kontrol edin.

Hata değeri = 7 için:

- Safety Integrated için kullanılan bir enkodere yönelik p12033 eşit değil 1. Doğrusal bir DRIVE-CLiQ enkoderi kullanın ve p12033 = 1 için parametreleyin.

Hata değeri = 8 için:

- p9541'i kontrol edin. Safety Integrated tarafından desteklenen bir algoritmayı uygulayan bir enkoder kullanın ve parametreleyin.

Hata değeri = 9 için:

- p9514 ve p9522'yi kontrol edin. p9514 -> p9522 oranının ikili olduğu bir enkoder kullanın ve parametreleyin.

Hata değeri = 10 için:

- Safety Integrated için kullanılan tüm enkoderlerin EDS atamasını karşılaştırın (p0187 ... p0189).

Hata değeri = 11 için:

- Sıfır noktası ayarının 0'a eşit olduğu bir doğrusal DRIVE-CLiQ enkoderini kullanın ve parametreleyin.

Hata değeri = 12 için:

- İkinci kanal için bir enkoderi parametreleyin (p9526 > 1).

Hata değeri = 13 için:

- İkinci bir enkoderi parametreleyin veya bir DRIVE-CLiQ enkoderi kullanın.

Hata değeri = 14 için:

- Kanal 1'e yönelik DRIVE-CLiQ enkoderini, kanal 2'ye yönelik SCSE enkoderi ile birlikte kullanın.

Not:

SCSE: Single Channel Safety Encoder (Tek kanallı enkoder)

SI: Safety Integrated

201671 <Yer bilgisi>SI hareketi: Enkoder parametreleştirme hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Safety Integrated tarafından kullanılan enkoderin parametrelendirilmesi ile standart enkoderin parametresi ile aynı değildir.

Not:

Bu arıza herhangi bir tepkisel güvenlik duruşuna neden olmaz.

Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):

Denk olmayan güvenlik parametresinin parametre numarası

Çözümü: Safety enkoder ve standart enkoder arasında enkoder parametrelendirmesini kıyaslayın.

Not:

SI: Safety Integrated

201672 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Motor Module Software/Hardware uyumlu değildir.

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Mevcut Hydraulic Module yazılımı güvenli hareket denetimini desteklemiyor veya Control Unit'de ki yazılıma uyumsuz veya Control Unit ve Hydraulic Moduleü arasındaki iletişim arızalıdır.

Not:

Bu arıza onaylanamayan STOP A neden olur.

Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):

1:

Mevcut Hydraulic Module yazılımı güvenli hareket denetimini desteklemiyor.

2, 3, 6, 8:

Control Unit ve Hydraulic Module arasındaki iletişim arızalı.

4, 5, 7:

Mevcut Hydraulic Module yazılımı Control Unit'de ki yazılıma uyumlu değil.

Çözümü: - Kontrol Ünitesi ve ilgili Hydraulic Module arasındaki güvenlik fonksiyonu hizalamasında arızalar olmadığını kontrol edin (F01655, F30655) ve eğer gerekirse ilgili arızalar için arıza-tespit işlemlerini uygulayın.

Arıza değeri = 1 için:

- güvenli hareket izlemeyi destekleyen Hydraulic Module kullanın.

Arıza değeri = 2, 3, 6, 8 için:

- Kontrol Ünitesi ve ilgili Hydraulic Module arasında bir DRIVE-CLiQ haberleşme hatası olmadığını kontrol edin ve eğer gerekirse ilgili arızalar için arıza-tespit işlemlerini uygulayın.

Re arıza değeri = 4, 5, 7 için:

- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.

Not:

SI: Safety Integrated

HM: Hydraulic Module.

201672 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Motor Module Software/Hardware uyumlu değildir.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Mevcut Motor Module Software, hareket izlemesini desteklemiyor veya Control Unit'in yazılımıyla uyumlu değil, ya da Control Unit ile Motor Module arasındaki iletişimde sorun var.

Bilgi:

Bu arıza, terk edilemiyecek bir STOP A'ya yol açar.

Arıza değeri (r0949, ondalık olarak):

1:

Mevcut Motor Module Software güvenli hareket izlemeyi desteklemiyor.

2, 3, 6, 8:

Control Unit ile Motor Module arasındaki iletişimde sorun var.

4, 5, 7:

Mevcut Motor Module Software, Control Unit'in yazılımıyla uyumlu değil.

9, 10, 11, 12:

Mevcut Motor Module Software güvenli enkodersiz hareket izlemeyi desteklemiyor.

13:

Paralel işletmedeki en az bir Motor Module güvenli, hareket izlemeyi desteklemiyor.

Çözümü: - Control Unit ve ilgili Motor Module arasındaki güvenlik fonksiyonu hizalamasında arızalar olmadığını kontrol edin (F01655, F30655) ve eğer gerekirse ilgili arızalar için arıza-tespit işlemlerini uygulayın.
Arıza değeri = 1 için:
- güvenli hareket izlemeyi destekleyen Motor Module kullanın.
Arıza değeri = 2, 3, 6, 8 için:
- Control Unit ve ilgili Motor Module arasında bir DRIVE-CLiQ haberleşme hatası olmadığını kontrol edin ve eğer gerekirse ilgili arızalar için arıza-tespit işlemlerini uygulayın.
Arıza değeri = 4, 5, 7, 9, 13 için:
- Motor Module yazılımını yükseltin.
Not:
SI: Safety Integrated

201673 <Yer bilgisi>SI Motion: Yazılım/Donanım sensör modülü uyumsuz

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Mevcut sensör modülü yazılımı ya da donanımı, güvenli hareket denetimini, bir üst düzey kumanda ile desteklememektedir.
Not:
Bu arıza bir güvenli duruş tepkisine neden olmaz.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.
Çözümü: - Sensör modülünün yazılımını yükseltin.
- Güvenli hareket denetimini destekleyen sensör modülünü devreye alın
Not:
SI: Safety Integrated

201674 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Güvenli fonksiyon PROFIsafe telegram tarafından desteklenmiyor.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: p9501 ve p9601'de etkinleştirilen izleme işlevi, güncel olarak ayarlanan PROFIsafe telegramı (p9611) tarafından desteklenmiyor.
Not:
Bu arıza, onaylanamayan bir STOP A ile sonuçlanır.
Hata değeri (r0949, bit temelinde yorumlama):
Bit 4 = 1:
SS2ESR PROFIsafe üzerinden desteklenmiyor (p9501.4).
Bit 18 = 1:
SS2E PROFIsafe üzerinden desteklenmiyor (p9501.18).
Bit 24 = 1:
PROFIsafe üzerinden SLS (SG) limit değer aktarımı desteklenmiyor (p9501.24).
Bit 25 = 1:
PROFIsafe üzerinden güvenli konum (SP) aktarımı desteklenmiyor (p9501.25).
Bit 26 = 1:
PROFIsafe üzerinden dişli kademesi geçişi desteklenmiyor (p9501.26).
Bit 28 = 1
PROFIsafe üzerinden SCA desteklenmiyor (p9501.28).

Çözümü: İlgili izleme fonksiyonunun seçimini kaldırın (p9501, p9601).
- Uygun PROFIsafe telegramını ayarlayın (p9611).
Not:
SCA: Safe Cam (Güvenli kam)
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlanmış hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli azaltılmış hız)
SP: Safe Position (Güvenli konum)
SS2E: Safe Stop 2 External (Harici durdurmalı güvenli durdurma 2, harici STOP D)
SS2ESR: Safe Stop 2 Extended Stop and Retract (Güvenli durdurma 2 Genişletilmiş durdurma ve geri çekme)

201675 <Yer bilgisi>SI Motion P1: PROFIBUS / PROFINET Control Unit'teki ayarlar geçersiz

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: "PROFIsafe üzerinden güvenli senkron konum" fonksiyonu için yanlış bir konfigürasyon ayarı tespit edildi.
Not:
Bu arıza, onaylanabilir bir STOP A ile sonuçlanır ve aşağıdaki şekilde onaylanabilir.
- STO'yu seçin ve ardından seçimi kaldırın.
- Internal Event Acknowledge ("Genişletilmiş mesaj onayı" etkinse, p9507.0 = 1).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1:
"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" etkinleştirildi (p9501.29 = 1) ve Tdp = 2 x n x p9500 (n = 1, 2, 3, ...) kuralına göre ayarlanmadı.
2:
"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" etkinleştirildi (p9501.29 = 1) ve senkron döngülü işletim ayarlanmadı.
Not:
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma)
Çözümü: Hata değeri = 1 için:
- Tdp bus döngü süresini ve p9500 izleme döngüsünü, Tdp = 2 x n x p9500 kuralına göre ayarlayın. (n = 1, 2, 3, ...)
Hata değeri = 2 için:
- PROFIBUS / PROFINET kontrol biriminde "Senkron döngülü işletim" modunu ayarlayın.

201679 <Yer bilgisi>SI CU:Değiştirilen sıcak çalışma/POWER ON Safety parametresi ve topolojı gerekli.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (KPL1, KPL3)
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Sıcak çalışma veya POWER ON sorasında etkin olan Safety parametreleri değiştiriliyor (bakınız uyarı A01693).
Ardından değiştirilen konfigürasyon ile bir ünite yükseltmesi uygulanır.
Çözümü: - bir sıcak başlatma uygulayın (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Tüm komponentler için bir POWER ON (enerji kapat/aç) uygulayın.

201680 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Kontrol tutarı hatası güvenli denetimler

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Tahrik tarafından hesaplanan ve r9728 alanına kayıtlı olan güncel kontrol rakamı güvenlik öncelikli parametre üzerinden son makine kabulünde kaydedilen set kontrol tutarı p9729 ile denk değil.
Güvenlik öncelikli parametreler değiştirildi veya bir hata mevcut.
Not:
Bu arıza onaylanabilir bir STOP A neden olmaktadır.
Arıza değeri (r0949, onaltılık oluşturma):
0: Hareket denetimi için SI parametrelerinde kontrol tutarı hatası
1: Güncel değerler için SI parametrelerinde kontrol tutarı hatası
2: Bileşenler düzeni için SI parametrelerinde kontrol tutarı hatası

Çözümü: - Güvenlik öncelikli parametreyi kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin.
- "RAM'ı ROM'a kopyala" fonksiyonunu yürütün.
- POWER ON gerektiren güvenlik parametresi değiştirildiğinde POWER ON uygulayın.
- Kabul testini uygulayın.

201681 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Parametre değeri yanlış

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: Parametre: %1, Ek bilgi: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Parametre bu değerle parametrelenemez.

Not:

Bu mesaj bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.

Hata değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

yyyyxxxx dec: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Parametre

yyyy = 0:

Başka ek bilgi mevcut değil.

xxxx = 9500 ve yyyy = 1:

p9500 parametresi, p9300'e eşit değil veya akım regülatörü algılama süresinin bir tamsayılı katı değil (p0115[0]).

xxxx = 9500 ve yyyy = 16:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" birden fazla eksende etkinleştirildi (p9501.29 = 1) ve izleme döngüsü p9500, bu eksenlerde farklı şekilde ayarlandı.

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonu için izin verilen maksimum eksen sayısı aşılmış olabilir.

xxxx = 9501:

"n <nx Gecikme ve Filtreleme" fonksiyonunun (p9501.16), "Seçimsiz genişletilmiş fonksiyonlar" fonksiyonu (p9601.5) ile birlikte kullanılmasına izin verilmez.

xxxx = 9501 ve yyyy = 8:

SCC üzerinden referanslama (p9501.27 = 1), mutlak hareket izleme işlevleri onayı olmadan (p9501.1 veya p9501.2) etkinleştirildi.

xxxx = 9501 ve yyyy = 10:

SCC (p9501.27 = 1) ve EPOS (r0108.4 = 1) üzerinden referanslama aynı anda

etkinleştirildi.

xxxx = 9501 ve yyyy = 11:

Güvenli fonksiyon SS2E (p9501.18 = 1), PROFIsafe onayı olmadan etkinleştirildi.

xxxx = 9501 ve yyyy = 12:

PROFIsafe onayı olmadan SCA (p9501.28 = 1) etkinleştirildi.

xxxx = 9501 ve yyyy = 14:

"PROFIsafe üzerinden güvenli konum" (p9501.25) onayı olmadan "PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" (p9501.29 = 1) etkinleştirildi.

xxxx = 9501 ve yyyy = 17:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" etkinleştirildi (p9501.29 = 1) ve "Enkodersiz güvenlik" etkinleştirildi (p9506).

xxxx = 9501 ve yyyy = 19:

SLA (p9501.20 = 1), enkodersiz fiili değer algılaması (p9506 eşit 1 veya 3) ile etkinleştirildi.

xxxx = 9501 ve yyyy = 20:

SLA (p9501.20 = 1), 2 enkoder sistemi ile (p9526 eşit değil 1) etkinleştirildi.

xxxx = 9511 ve yyyy = 1:

p9511 parametresi, p9311'e eşit değil.

xxxx = 9511 ve yyyy = 2:

Sürücü nesneleri arasında, p9511 ve p0115[0]'da farklı değerlere izin verilmez.

xxxx = 9522:

Dişli kademesi çok yüksek ayarlandı.

xxxx = 9534 veya 9535:

SLP'nin limit değerleri miktara göre çok yüksek ayarlandı.

xxxx = 9544:

Doğrusal eksenlerde maksimum değer 1 mm ile sınırlıdır.

xxxx = 9547:

p9547 parametresi çok düşük ayarlanmış.

xxxx = 9573:

"Safety control channel üzerinden referanslama" (p9573 = 263), "SCC üzerinden referanslama" (p9501.27 = 0) fonksiyon onayı olmadan talep edildi.

xxxx = 9578:

SLA etkinleştirildi (p9501.20 = 1). Hızlanma limiti çok düşük (p9578). Hızlanma çözünürlüğü artık yeterli değil (r9790) (minimum limit hızlanma çözünürlüğünün 3 katıdır).

Minimum limit hızlanma çözünürlüğünün x katıdır:

- Aygıt yazılımı sürümü 5.1: 3 * r9790[0]
- Aygıt yazılımı sürümü 5.2 ve üstü: 10 * r9790[1]

xxxx = 9601 ve yyyy = 1:

Sürücüye entegre hareket izleme işlevleri (p9601.2 = 1) ve seçimsiz genişletilmiş fonksiyonlar (p9601.5 = 1) etkinleştirilirse, PROFIsafe (p9601.3 = 1) mümkün değildir.

xxxx = 9601 ve yyyy = 2:

Seçimsiz genişletilmiş fonksiyonlar (p9601.5 = 1), sürücüye entegre hareket izleme işlevleri (p9601.2) onayı olmadan etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 5:

PROFIsafe onayı olmadan, SLS limit değerinin PROFIsafe (p9501.24) üzerinden aktarımı etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 6:

PROFIsafe onayı olmadan, PROFIsafe (p9501.25) üzerinden güvenli konum aktarımı etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 7:

Dişli kademelerinin güvenli değişimi (p9501.26), PROFIsafe onayı olmadan etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 18:

SLA (p9501.20 = 1), PROFIsafe onayı olmadan etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 21:

SS2ESR (p9501.4 = 1) PROFIsafe onayı olmadan etkinleştirildi.

Çözümü: Parametreleri düzeltin (gerekirse başka bir izleme kanalında da, p9801).

xxxx = 9500 ve yyyy = 1 için:

- p0115[0] "Akım regülatörü algılama süresi"nin tamsayılı katı olarak p9500 "SI Hareket izleme döngüsü"nü ayarlayın.
- 9300 ve 9500 parametrelerini karşılaştırın, parametreleri yedekleyin (p0971 = 1) ve bir POWER ON işlemi yürütün.

xxxx = 9500 ve yyyy = 16 için:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" işlevini engelleyin (p9501.29 = 0) veya işlev etkinleştirildiğinde tüm eksenlerde izleme döngüsünü p9500 aynı olarak ayarlayın.

xxxx = 9501 için:

- p9501.16 ve p9301.16 parametrelerini düzeltin veya seçimsiz genişletilmiş fonksiyonların (p9601.5) seçimini kaldırın.

xxxx = 9501 ve yyyy = 8 için:

SCC (p9501.27) üzerinden referanslamayı engelleyin veya bir mutlak hareket izleme işlevini etkinleştirin (p9501.1 veya p9501.2).

xxxx = 9501 ve yyyy = 10 için:

SCC (p9501.27) veya EPOS (r0108.4) üzerinden referanslamayı engelleyin.

xxxx = 9501 ve yyyy = 11 için:

SS2E'yi (p9501.18) engelleyin veya PROFIsafe'i etkinleştirin.

xxxx = 9501 ve yyyy = 12 için:

SCA'yı (p9501.28) engelleyin veya PROFIsafe'i etkinleştirin.

xxxx = 9501 ve yyyy = 14 için:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonunu engelleyin (p9501.29 = 0) veya "PROFIsafe üzerinden güvenli konum"u etkinleştirin (p9501.25).

xxxx = 9501 ve yyyy = 17 için:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonunu engelleyin (p9501.29 = 0) veya "Enkoderli güvenlik" ayarını yapın (p9506).

xxxx = 9501 ve yyyy = 19 için:

SLA'yı (p9501.20) engelleyin veya enkoderli fiili değer algılamasını etkinleştirin (p9506 eşit 0 veya 2).

xxxx = 9501 ve yyyy = 20 için:

SLA'yı (p9501.20) engelleyin veya 1 enkoder sistemini etkinleştirin (p9526 eşit 5).

xxxx = 9511 ise:

p9311 ve p9511 parametrelerini karşılaştırın, parametreleri yedekleyin (p0971 = 1) ve bir POWER ON işlemi yürütün.

xxxx = 9517 için:

p9516.0 parametresi de kontrol edilmelidir.

xxxx = 9522 için:

İlgili parametreyi düzeltin.

xxxx = 9534 veya 9535 için:

SLP'nin sınır değerlerini miktara göre azaltın.

xxxx = 9544 için:

Parametreleri düzeltin (doğrusal eksenlerde maksimum değer 1 mm ile sınırlıdır).

xxxx = 9547 için:

Gecikme/Filtreleme etkinken (p9501.16 = 1) aşağıdakiler geçerlidir:

- Şu kurala göre p9546 / p9346 ve p9547 / p9347 parametrelerini ayarlayın: p9546 >= 2 x p9547; p9346 >= 2 x p9347
- Fiili değer senkronizasyonu etkinse (p9501.3 = 1) ayrıca şu kurala da uyulmalıdır: p9549 <= p9547; p9349 <= p9347

xxxx = 9578 için:

- r9790 bilgilerine dikkat edin.

xxxx = 9601 için:

yyyy = 1:

Sadece sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını (p9601.2 = 1) ve seçimsiz genişletilmiş fonksiyonları (p9601.5 = 1) veya sadece PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 2:

Sürücüye entegre hareket izleme işlevlerini etkinleştirin (p9601.2 = 1).

yyyy = 5:

SLS limit değerinin PROFIsafe üzerinden aktarılması için (p9501.24 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9601.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 6:
PROFIsafe üzerinden güvenli konum için (p9501.25 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9601.2 = 1) etkinleştirin.
yyyy = 7:
Dişli kademelerinin güvenli değişimi için (p9501.26 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9601.2 = 1) etkinleştirin.
yyyy = 18:
Güvenli sınırlanmış hızlanma için (p9501.20 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarınıa (p9601.2 = 1) da etkinleştirin.
yyyy = 21:
Güvenli durdurma 2 Genişletilmiş Durdurma ve Geri Çekme (p9501.4) için PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını (p9601.2 = 1) da etkinleştirin.

201681 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Parametre değeri yanlış

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1, Ek bilgi: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Parametre bu değerle parametrelenemez.

Not:

Bu mesaj bir Safety-Stop reaksiyonuna neden olmaz.

Hata değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

yyyyxxxx dec: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Parametre

yyyy = 0:

Başka ek bilgi mevcut değil.

xxxx = 9500 ve yyyy = 1:

p9500 parametresi, p9300'e eşit değil veya akım regülatörü algılama süresinin bir tamsayılı katı değil (p0115[0]).

xxxx = 9500 ve yyyy = 16:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum", birden çok eksende etkinleştirildi (p9501.29 = 1) ve izleme döngüsü p9500, bu eksenlerde farklı şekilde ayarlandı.

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonu için izin verilen maksimum eksen sayısı aşılmış olabilir.

xxxx = 9501:

"n <nx Gecikme ve Filtreleme" fonksiyonunun (p9501.16), "Seçim olmadan genişletilmiş fonksiyonlar" (p9601.5) fonksiyonu ile birlikte kullanılmasına izin verilmez.

xxxx = 9501 ve yyyy = 8:

SCC üzerinden referanslama (p9501.27 = 1), bir mutlak hareket izleme fonksiyonu onayı olmadan (p9501.1 veya p9501.2) etkinleştirildi.

xxxx = 9501 ve yyyy = 10:

SCC (p9501.27 = 1) ve EPOS (r0108.4 = 1) üzerinden referanslama aynı anda etkinleştirildi.

xxxx = 9501 ve yyyy = 14:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" (p9501.29 = 1), "PROFIsafe üzerinden güvenli konum" (p9501.25) onayı olmadan etkinleştirildi.

xxxx = 9501 ve yyyy = 17:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" etkinleştirildi (p9501.29 = 1) ve "Enkodersiz güvenlik" etkinleştirildi (p9506).

xxxx = 9501 ve yyyy = 19:

SLA (p9501.20 = 1), enkodersiz fiili değer algılaması (p9506 eşit 1 veya 3) ile etkinleştirildi.

xxxx = 9501 ve yyyy = 20:

SLA (p9501.20 = 1), 2 enkoder sistemi ile etkinleştirildi (p9526 eşit değil 1).

xxxx = 9505:

SLP aktif olduğunda (p9501.1 = 1), modulo işlevi izin verilmeyen şekilde etkinleştirildi (p9505 eşit değil 0).

xxxx = 9506 ve yyyy = 1:

p9506 parametresi p9306'ya eşit değil.

xxxx = 9511 ve yyyy = 1:

p9511 parametresi, p9311'e eşit değil.

xxxx = 9511 ve yyyy = 2:

Double Motor Module'de, sürücü nesneleri arasında, p9511 ve p0115[0]'da farklı değerlere izin verilmez.

xxxx = 9319:

İkinci kanal için enkoderin hassas çözünürlüğü çok yüksek.

xxxx = 9522:

Dişli kademesi çok yüksek ayarlandı.

xxxx = 9534 veya 9535:

SLP'nin limit değerleri miktara göre çok yüksek ayarlanmış.

xxxx = 9544:

Doğrusal eksenlerde maksimum değer 1 mm ile sınırlıdır.

xxxx = 9547:

Gecikme toleransı geçersiz.

xxxx = 9573:

"Safety Control Channel üzerinden referanslama" (p9573 = 263), "SCC üzerinden referanslama" işlevi (p9501.27 = 0) etkinleştirilmeden talep edildi.

xxxx = 9576:

SLA için filtreleme etkinleştirildi, ancak kullanılan Motor Module bu fonksiyonu desteklemiyor.

xxxx = 9578:

SLA etkinleştirildi (p9501.20 = 1). Hızlanma limiti çok düşük (p9578). Hızlanma çözünürlüğü artık yeterli değil (r9790).

Minimum limit hızlanma çözünürlüğünün x katıdır.

- Aygıt yazılımı sürümü 5.1: 3 * r9790[0]

- Aygıt yazılımı sürümü 5.2 ve üstü: 10 * r9790[1]

xxxx = 9585:

Enkoder ve senkron motor olmadan güvenlik için p9585 = 4 ayarlanmalıdır.

xxxx = 9601 ve yyyy = 1:

Sürücüye entegre hareket izleme işlevleri (p9601.2 = 1) ve seçimsiz genişletilmiş işlevler (p9601.5 = 1) etkinleştirilmişse, PROFIsafe (p9601.3 = 1) veya yerleşik F-DI (p9601.4 = 1) mümkün değildir.

xxxx = 9601 ve yyyy = 2:

Seçimsiz genişletilmiş işlevler (p9601.5 = 1), sürücüye entegre hareket izleme işlevleri (p9601.2) onayı olmadan etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 3:

Yerleşik F-DI'ler, sürücüye entegre hareket izleme işlevleri (p9601.2) olmadan etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 4:

Yerleşik F-DI'ler etkinleştirildi. Bu durumda PROFIsafe (p9501.30) üzerinden PROFIsafe ve F-DI'nin aynı anda ayarlanmasına izin verilmez.

xxxx = 9601 ve yyyy = 5:

PROFIsafe'i etkinleştirmeden, SLS limit değerinin PROFIsafe (p9501.24) üzerinden aktarımı etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 6:

PROFIsafe'i etkinleştirmeden, PROFIsafe (p9501.25) üzerinden güvenli konum aktarımı etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 7:

Dişli kademelerinin güvenli değişimi (p9501.26), PROFIsafe onayı olmadan etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 11:

PROFIsafe onayı olmadan SS2E (p9501.18 = 1) etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 12:

PROFIsafe onayı olmadan SCA (p9501.28 = 1) etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 18:

SLA (p9501.20 = 1), PROFIsafe onayı olmadan etkinleştirildi.

xxxx = 9601 ve yyyy = 21:

SS2ESR (p9501.4 = 1) PROFIsafe onayı olmadan etkinleştirildi.

Çözümü: Parametreleri düzeltin (gerekirse başka bir izleme kanalında da, p9801).

xxxx = 9500 ve yyyy = 1 için:

- p0115[0] "Akım regülatörü algılama süresi"nin tamsayılı katı olarak p9500 "SI Hareket izleme döngüsü"nü ayarlayın.
- 9300 ve 9500 parametrelerini karşılaştırın, parametreleri yedekleyin (p0971 = 1) ve bir POWER ON işlemi yürütün.

xxxx = 9500 ve yyyy = 16 için:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" işlevini bloke edin (p9501.29 = 0) veya işlev etkinleştirildiğinde tüm eksenlerde izleme döngüsünü p9500 aynı olarak ayarlayın.

xxxx = 9501 için:

- p9501.16 ve p9301.16 parametrelerini düzeltin veya seçimsiz genişletilmiş fonksiyonların (p9601.5) seçimini kaldırın.

xxxx = 9501 ve yyyy = 8 için:

SCC (p9501.27) üzerinden referanslamayı engelleyin veya bir mutlak hareket izleme işlevini etkinleştirin (p9501.1 veya p9501.2).

xxxx = 9501 ve yyyy = 10 için:

SCC (p9501.27) veya EPOS (r0108.4) üzerinden referanslamayı engelleyin.

xxxx = 9501 ve yyyy = 11 için:

SS2E'yi (p9501.18) engelleyin veya PROFIsafe'i etkinleştirin.

xxxx = 9501 ve yyyy = 12 için:

SCA'yı (p9501.28) engelleyin veya PROFIsafe'i etkinleştirin.

xxxx = 9501 ve yyyy = 14 için:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonunu engelleyin (p9501.29 = 0) veya "PROFIsafe üzerinden güvenli konum"u etkinleştirin (p9501.25).

xxxx = 9501 ve yyyy = 17 için:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonunu engelleyin (p9501.29 = 0) veya "Enkoderli güvenlik" ayarını yapın (p9506).

xxxx = 9501 ve yyyy = 19 için:

SLA'yı (p9501.20) engelleyin veya enkoderli fiili değer algılamasını etkinleştirin (p9506 eşit 0 veya 2).

xxxx = 9501 ve yyyy = 20 için:

SLA'yı (p9501.20) engelleyin veya 1 enkoder sistemini etkinleştirin (p9526 eşit 1).

xxxx = 9505 için:

p9501.1 veya p9505 parametresini düzeltin.

xxxx = 9507 için:

Senkron motoru veya asenkron motoru p0300'e göre ayarlayın.

xxxx = 9506 için:

p9306 ve p9506 parametrelerini karşılaştırın, parametreleri yedekleyin (p0971 = 1) ve bir POWER ON işlemi yürütün.

xxxx = 9511 için:

p9311 ve p9511 parametrelerini karşılaştırın, parametreleri yedekleyin (p0971 = 1) ve bir POWER ON işlemi yürütün.

xxxx = 9517 için:

p9516.0 parametresi de kontrol edilmelidir.

xxxx = 9319 için:

SCSE enkoder için p9319 parametresi 11'den daha yükseğe ayarlanmamalıdır.

xxxx = 9522 için:

İlgili parametreyi düzeltin.

xxxx = 9534 veya 9535 için:

SLP'nin sınır değerlerini miktara göre azaltın.

xxxx = 9544 için:

Parametreleri düzeltin (doğrusal eksenlerde maksimum değer 1 mm ile sınırlıdır).

xxxx = 9547 için:

Gecikme/Filtreleme etkinken (p9501.16 = 1) aşağıdakiler geçerlidir:

- Şu kurala göre p9546 ve p9547 parametrelerini ayarlayın: p9547 <= 0.75 x p9546
- Fiili değer senkronizasyonu etkinse (p9501.3 = 1), ayrıca bu kurala da uyulması gerekir: p9547 >= p9549

xxxx = 9576 için:

- Motor Module'ünde aygıt yazılımı güncellemesi yürütün.
- Fonksiyonun seçimini 0 değeri ile kaldırın.

xxxx = 9578 için:

- r9790 bilgilerine dikkat edin.

xxxx = 9585 için:

Parametreleri düzeltin (gerekirse ikinci izleme kanalında da, p9385).

xxxx = 9601 için:

yyyy = 1:

Sadece sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını etkinleştirin (p9601.2 = 1) ve seçimsiz genişletilmiş fonksiyonları (p9601.5 = 1) veya sadece PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) veya sadece yerleşik F-DI'yi (p9601.4) = 1) etkinleştirin.

yyyy = 2, 3:

Sürücüye entegre hareket izleme işlevlerini etkinleştirin (p9601.2 = 1).

yyyy = 4:

Yerleşik F-DI'ler etkinleştirildiyse, PROFIsafe (p9501.30) üzerinden PROFIsafe ve F-DI'nin eşzamanlı olarak ayarlanmasına izin verilmez, PROFIsafe işlevselliğinin ya da yerleşik F-DI'nin seçimini kaldırın.

yyyy = 5:

SLS limit değerinin PROFIsafe üzerinden aktarılması için (p9501.24 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9601.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 6:

PROFIsafe üzerinden güvenli konum için (p9501.25 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9601.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 7:

Dişli kademelerinin güvenli değişimi için (p9501.26 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9601.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 18:

Güvenli sınırlanmış hızlanma için (p9501.20 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9601.2 = 1) etkinleştirin.

yyy = 21:

Güvenli durdurma 2 Genişletilmiş Durdurma ve Geri Çekme (p9501.4) için PROFIsafe'i (p9601.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını (p9601.2 = 1) da etkinleştirin.

Not:

SCA: Safe Cam (güvenli kam)

SCSE: Single Channel Safety Encoder (tek kanallı enkoder)

SS2E: Safe Stop 2 External (harici durdurma ile güvenli durdurma 2, harici STOP D)

SS2ESR: Safe Stop 2 Extended Stop and Retract (Güvenli durdurma 2 Genişletilmiş durdurma ve geri çekme)

SLA: Safely-Limited Acceleration

201682 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Denetim fonksiyonu desteklenmez.

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: p9501, p9601 veya p9801'de etkinleştirilen izleme işlevi bu aygıt yazılımı sürümünde desteklenmiyor.
Not:
Bu arıza, onaylanamayan bir STOP A ile sonuçlanır.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
2: İzleme işlevi SCA desteklenmiyor (p9501.7 ve p9501.8 ... 15 ve p9503).
3: İzleme işlevi SLS geçersiz kılma desteklenmiyor (p9501.5).
6: Fiili değer senkronizasyonu etkinleştirmesi desteklemiyor (p9501.3).
9: İzleme fonksiyonu aygıt yazılımı tarafından desteklenmiyor veya etkinleştirme biti kullanılmadı.
13: Hydraulic Module üzerinde SPL'li SINUMERIK Safety Integrated desteklenmiyor.
14: İzleme işlevi SLA ve ncSI desteklenmiyor.
20: Sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları sadece PROFIsafe ile birlikte desteklenir (p9501, p9601.1 ... 2 ve p9801.1 ... 2).
21: Etkinleştirilmiş temel işlevler için PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1) üzerinden güvenli hareket izleme işlevlerinin etkinleştirilmesi (p9501'de) desteklenmiyor.
45: Harici STOP A sırasında SOS / SLS'nin devre dışı bırakılması desteklenmiyor (p9501.23).
46: Bu aygıt yazılımı sürümü, TM54F aracılığıyla temel işlevlerin kontrolünü ve genişletilmiş işlevlerin veya ncSI'nin eşzamanlı etkinleştirilmesini desteklemiyor.
50: SOS için geçiş süreleri (p9569 / p9369, p9567 / p9367) desteklenmiyor.
53: SS2E işlevi desteklenmiyor (p9501.18).
54: SCA işlevi desteklenmiyor (p9501.28).
57: "Güvenli konum senkron aktarımı" işlevi desteklenmiyor (p9501.29).
58: "Güvenlik sınırlı hızlanma" (SLA) işlevi desteklenmiyor (p9501.20).
9612: p9612 / p9812 = 1 ayarı, TM54F üzerinden kumanda için desteklenmiyor.
Ayrıca bkz: p9612

Çözümü: - İlgili izleme fonksiyonunun seçimini kaldırın (p9501, p9601, p9801).
Hata değeri = 9612 için:
- p9612 / p9812 = 0 parametresini ayarlayın.
Not:
ESR: Extended Stop and Retract (Genişletilmiş durma ve geri çekme)
SCA: Safe Cam (Güvenli kam) / SN: Safe software cam (Güvenli yazılım kamı)
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlanmış hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli azaltılmış hız)
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işletim durdurma) / SBH: Safe operating stop (Güvenli işletim durdurma)
SPL: Güvenli programlanabilir mantık
SS2E: Safety Stop 2 external (Harici STOP D)
Ayrıca bkz: p9501, p9503, p9601, p9612, r9771

201682 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Denetim fonksiyonu desteklenmez.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: p9501, p9601, p9801, p9307 veya p9507'de etkinleştirilen izleme işlevi bu aygıt yazılımı sürümünde desteklenmiyor.

Not:

Bu arıza, onaylanamayan bir STOP A ile sonuçlanır.

Hata değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

1: İzleme işlevi SLP desteklenmiyor (p9501.1).

2: İzleme işlevi SCA desteklenmiyor (p9501.7 ve p9501.8 ... 15 ve p9503).

3: İzleme fonksiyonu SLS geçersiz kılma desteklenmiyor (p9501.5).

4: İzleme fonksiyonu harici ESR aktivasyonu desteklenmiyor (p9501.4).

5: PROFIsafe'de izleme fonksiyonu F-DI desteklenmiyor (p9501.30).

6: Fiili değer senkronizasyonu etkinleştirmesi desteklemiyor (p9501.3).

9: İzleme fonksiyonu aygıt yazılımı tarafından desteklenmiyor veya etkinleştirme biti kullanılmadı.

10: İzleme işlevleri sadece bir SERVO sürücü nesnesi için desteklenir.

11: Enkodersiz izleme işlevleri (p9506.1) sadece sürücüye entegre hareket izleme işlevleri için desteklenir (p9601.2).

12: ncSI'ye yönelik izleme işlevleri CU305'te desteklenmiyor.

14: İzleme işlevi SLA ve ncSI desteklenmiyor.

20: Sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları sadece PROFIsafe ile birlikte desteklenir (p9501, p9601.1 ... 2 ve p9801.1 ... 2).

21: Etkinleştirilmiş temel işlevler için PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1) üzerinden güvenli bir hareket izleme işlevinin (p9501'de) etkinleştirilmesi desteklenmiyor.

22: "Şasi" biçimindeki enkodersiz izleme işlevleri desteklenmiyor.

23: CU240'da, enkoder gerektiren izleme işlevleri desteklenmiyor.

24: İzleme fonksiyonu SDI desteklenmiyor (p9501.17).

25: Sürücüye entegre hareket izleme işlevleri desteklenmiyor (p9501, p9601.2).

26: Enkodersiz SSM izleme fonksiyonu için geciktirme ve filtreleme desteklenmiyor (p9501.16).

27: Yerleşik F-DI ve F-DO bu donanım tarafından desteklenmiyor.

28: Senkron motorlar için enkodersiz izleme işlevleri desteklenmiyor (p9507.2).

29: SINAMICS S120M: Enkodersiz Safety Extended Functions desteklenmiyor.

31: PROFIsafe (p9301 / p9501.24) üzerinden SLS (SG) limit değeri aktarımı bu donanım tarafından desteklenmiyor.

33: Seçimsiz güvenlik işlevleri desteklenmiyor (p9601.5, p9801.5).

34: PROFIsafe üzerinden güvenli konum, bu modül tarafından desteklenmiyor.

36: "SS1E" işlevi desteklenmiyor.

37: HTL / TTL enkoderli (SMC30) güvenli fiili değer algılaması desteklenmiyor.

38: Güvenlik fonksiyonlarının (p9601) ve acil durum işletiminin (ESM, Essential Service Mode, p3880) eşzamanlı olarak etkinleştirilmesine izin verilmez.

39: Güvenli dişli kademesi değişimi, bu modül veya CU/MM'nin yazılım sürümü tarafından desteklenmiyor (p9501.26).

40: SIMOTION D410-2: Sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları veya PROFIsafe kumandası desteklenmiyor.

41: SIMOTION D410-2: "Şasi" yapı biçimi için güvenlik işlevleri desteklenmiyor.

42: SLP ve SP hareket izleme fonksiyonları D4x5-2 ve CX32-2 için desteklenmiyor (p9501.1 / 25).

43: Hareket izleme fonksiyonları SLP ve SP'nin yanı sıra 31/901/902 PROFIsafe telegramları, D410-2'de desteklenmiyor (p9501.1 / 24/25/30, p9611).

44: Bu modül/Bu yazılım sürümü; Safety Control Channel üzerinden referanslamayı desteklemiyor (p9501.27).

45: Harici STOP A sırasında SOS/SLS'nin devre dışı bırakılması desteklenmiyor (p9501.23).

46: Bu aygıt yazılımı sürümü, TM54F aracılığıyla temel işlevlerin kontrolünü ve genişletilmiş işlevlerin veya ncSI veya PROFIsafe'in aynı anda etkinleştirilmesini desteklemiyor.

50: SOS için geçiş sürelerinin kısaltılması (p9569/p9369, p9567/p9367) desteklenmiyor.

51: SCSI ile güvenli fiili değer algılaması, dbSi için (sürücüye entegre hareket izleme işlevleri, p9601.2 = 1) desteklenmiyor.

52: "Enkoderli SBR" fonksiyonu desteklenmiyor (p9506 = 2).

53: SS2E işlevi desteklenmiyor (p9501.18).

54: SCA işlevi desteklenmiyor (p9501.28).

57: "PROFIsafe üzerinden güvenli konum senkron aktarımı" fonksiyonu desteklenmiyor (p9501.29).

58: "Güvenlik sınırlı hızlanma" fonksiyonu (SLA) desteklenmiyor (p9501.20).

59: SIL3 enkoderi ile güvenli fiilî değer algılaması desteklenmiyor.

9586: p9586 / p9386'nın ayarlanan değeri, desteklenen maksimum değerden daha büyük.

9588: p9588 / p9388'in ayarlanan değeri, desteklenen maksimum değerden daha büyük.
9589: p9589 / p9389'un ayarlanan değeri, desteklenen maksimum değerden daha büyük.
9612: PROFIsafe etkin olmasa da, PROFIsafe kesintisine yönelik durdurma reaksiyonunun STOP B'ye parametrelenmesi için bir girişimde bulunuldu.
Ayrıca bkz: p9612

Çözümü: İlgili izleme fonksiyonunun seçimini kaldırın (p9501, p9503, p9506, p9601, p9801, p9307, p9507).
- Ayarlanan değeri azaltın (p9586, p9588, p9589).
- Ayarlanan değeri arttırın (p9578).
Hata değeri = 59 için:
Motor Module aygıt yazılımını daha yeni sürüme yükseltin.
Hata değeri = 9612 için:
- PROFIsafe ile iletişim kurun (p9601).
- PROFIsafe kesintisine yönelik durdurma reaksiyonunu STOP A'ya parametreleyin (p9612 = 0).
Not:
ESR: Extended Stop and Retract (Genişletilmiş durma ve geri çekme)
SBR: Safe Brake Ramp (Güvenli fren rampası izleme)
SCA: Safe Cam (Güvenli kam) / SN: Safe software cam (Güvenli yazılım kamı)
SCSE: Single Channel Safety Encoder (Tek kanallı enkoder)
SDI: Safe Direction (Güvenli hareket yönü)
SLA: Safely-Limited Acceleration (Güvenli sınırlı ivmelenme)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Güvenli sınırlanmış konum) / SE: Safe software limit switches (Güvenli yazılım limit şalteri)
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlanmış hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli azaltılmış hız)
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işletim durdurma) / SBH: Safe operating stop (Güvenli işletim durdurma)
SP: Safe Position (Güvenli konum)
SPL: Güvenli programlanabilir mantık
SS1E: Safe Stop 1 External (Harici durdurmalı güvenli durdurma 1)
SS2E: Safe Stop 2 External (Harici durdurmalı güvenli durdurma 2, harici STOP D)
Ayrıca bkz: p9501, p9503, p9601, p9612, r9771

201683 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): SOS/SLS serbest bırakma eksik

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: p9501 alanında güvenli temel fonksiyon "SOS/SLS", diğer güvenli denetimlerin onaylanmış olmasına rağmen, onaylanmamıştır.
Not:
Bu arıza bir güvenli duruş tepkisine neden olmaz.
Çözümü: "SOS/SLS" fonksiyon onayı (p9501.0) ve POWER ON uygulayın.
Not:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlandırılan hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli sınırlandırılan hız)
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işlem duruşu) / SBH: Safe Operating Stop (Güvenli işlem duruşu)
Ayrıca bkz: p9501

201684 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Güvenli sınırlandırılan pozisyonun sınır değerleri değişti

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: "Güvenli sınırlandırılmış pozisyon" (SLP) fonksiyonu için p9534 alanında p9535 alanından küçük bir değer yer almaktadır.
Not:
Bu arıza bir güvenli duruş tepkisine neden olmaz.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
1: SLP1 sınır değerleri değiştirildi.
2: SLP2 sınır değerleri değiştirildi.
Ayrıca bkz: p9534, p9535

Çözümü: - Alt ve üst limit değerlerini düzeltin (p9535, p9534).
- POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
Not:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Güvenli sınırlanmış konum) / SE: Safe software limit switches (Güvenli yazılım limit şalteri)

201685 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Güvenli sınırlandırılan hız sınır değeri fazla büyük

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: "Güvenli sınırlandırılmış hız" (SLS) fonksiyonu için sınır değeri, 500kHz değerindeki bir enkoder sınır frekansının hızından daha yüksektir.
Not:
Bu arıza bir güvenli duruş tepkisine neden olmaz.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
İzin verilen azami hız

Çözümü: SLS için sınır değerleri düzeltin ve POWER ON uygulayın.
Not:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlandırılan hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli sınırlandırılan hız)
Ayrıca bkz: p9531

201686 <Yer bilgisi>SI hareketi: Kam pozisyonu parametreleştirme geçersiz

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: dbSI için:

- En az bir etkinleştirilmiş "Güvenli kam" (SCA), p9536 veya p9537'de modulo konumu etrafındaki tolerans aralığına çok yakın bir şekilde parametrelendi: Bir kamın eksi konum değeri, alt modulo sınırı + kam toleransı (p9540) + konum toleransı (p9542) değerinden büyük olmalıdr; Bir kamın artı konum değeri, modulo sınırı - kam toleransı (p9540) - konum toleransı (p9542) değerinden küçük olmalıdır. Parametrelenen modulo konumunda (p9505> 0), alt modulo limiti = 0, üst modulo limiti = p9505'tir.

- x = p9536[x] -p9537[x] kamının kam uzunluğu, kam toleransı + konum toleransı (= p9540 + p9542) değerinden küçüktür.

Bu nedenle kamlarda, eksi konum değeri, artı konum değerinden küçük olmalıdır.

ncSI için:

En az bir etkinleştirilmiş "Güvenli kam" (SCA), p9536 veya p9537'de modulo konumunun etrafındaki tolerans aralığına çok yakın bir şekilde parametrelenmiş.

Kamın bir kam izine atanması için aşağıdaki koşullara uyulmalıdır:

- x = p9536[x]-p9537[x] kamının kam uzunluğu, büyük veya eşit kam toleransı + konum toleransı (= p9540 + p9542) olmalıdır. Bu nedenle ayrıca bir kam izindeki kamlarda, eksi konum değeri, artı konum değerinden daha küçük olmalıdır.

- Bir kam izindeki 2 kam x ve y (eksi konum değeri [y] - artı konum değeri [x] = p9537[y] - p9536[x]) arasındaki mesafe, büyük veya eşit kam toleransı + konum tolerası (= p9540 + p9542) olmalıdır.

Not:

Bu arıza bir güvenli duruş tepkisine neden olmaz.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

Geçersiz konuma sahip "Güvenli kam" sayısı.

Ayrıca bkz: p9501

Çözümü: Kam pozisyonunu düzeltin ve POWER ON uygulayın.

Not:

SCA: Safe Cam (Güvenli kam) / SN: Safe software cams (Güvenli yazılım kamı)

SI: Safety Integrated

Ayrıca bkz: p9536, p9537

201687 <Yer bilgisi>SI hareketi: Modulo değeri SCA (SN) parametreleştirme geçersiz

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: " Güvenli kam" (SCA) için parametrelendirilen modül değeri, 360 000 mDerecenin çoklu değeri değildir.

Not:

Bu arıza bir güvenli duruş tepkisine neden olmaz.

Çözümü: SCA için modül değerini düzeltin ve POWER ON uygulayın.

Not:

SCA: Safe Cam (Güvenli kam) / SN: Safe software cams (Güvenli yazılım kamı)

SI: Safety Integrated

Ayrıca bkz: p9505

201688 <Yer bilgisi>SI hareketi CU:Aktüel değer senkronizasyonu geçersiz

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: - Bir 1-enkoder sistemindeki güncel değer senkronizasyonu geçersiz.

- Bir güncel değer senkronizasyonu ile mutlak referansa sahip bir izleme fonksiyonuna (SCA/SLP) aynı anda izin verilemez.

- Güncel değer senkronizasyonunun eşzamanlı seçilir kılınması ve PROFIsafe üzerinden güvenli pozisyonuna izin verilmemektedir.

Not:

Bu arıza, çıkışı olmayan bir STOP A'ya yol açar.

Çözümü: - "Gerçek değer senkronizasyonu" işlevinin seçimini kaldırın veya 2 enkoder sistemini parametreleyin.
- "Gerçek değer senkronizasyonu" fonksiyonunun veya mutlak referanslı izleme fonksiyonlarının (SCA / SLP) seçimini kaldırın ve bir POWER ON işlemini yürütün.
- "Gerçek değer senkronizasyonu" fonksiyonunun seçimini kaldırın veya "PROFIsafe üzerinden güvenli konum" özelliğini etkinleştirmeyin.

Not:

SCA: Safe Cam (Güvenli kam) / SN: Safe software cam (Güvenli yazılım kamı)

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (Güvenli sınırlanmış konum) / SE: Safe software limit switches (Güvenli yazılım limit şalteri)

SP: Safe Position (Güvenli konum)

Ayrıca bkz: p9501, p9526

201689 <Yer bilgisi>SI hareketi: Eksen yeniden konfigüre edildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Eksenin konfigürasyonu değiştirildi (örn. doğrusal eksen ile oval eksen arasında aktarım).

Parametre p0108.13 dahilî olarak doğru değere atanır.

Not:

Bu arıza bir güvenli duruş tepkisine neden olmaz.

Arıza değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

Değişimi tetikleyen parametrenin parametre numarası.

Ayrıca bkz: p9502

Çözümü: Geçiş sonrasında şu işlemler yapılmalıdır:
- Güvenli işletime alma modundan çıkın (p0010).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya "RAM'i ROM'a kopyalayın").
- POWER ON işlemini yürütün.

Control Unit açıldıktan sonra, güvenlik mesajı F01680 veya F30680, sürücüye yönelik r9398[0] ve r9728[0]'daki kontrol toplamlarının değiştiğini belirtir. Bu nedenle aşağıdaki işlemler yürütülmelidir:
- Güvenli işletime alma modunu tekrar etkinleştirin.
- Sürücünün güvenli işletime alımını tamamlayın.
- Güvenli işletime alma modundan çıkın (p0010).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya "RAM'i ROM'a kopyalayın").
- POWER ON işlemini yürütün.

Not:

İşletime alma aracında, üniteler sadece bir proje yüklemesinden sonra tutarlı olarak görüntülenir.

201690 <Yer bilgisi>SI Motion: NVRAM'da veri koruma sorunu

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)

Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Onaylama: POWER ON

Nedeni: r9781 ve r9782 (Güvenli kayıt defteri) parametresinin kaydedilmesi için sürücüde NVRAM alanında yeterli bellek mevcut değil.

Not:

Bu arıza güvenli durma etkisine neden olmaz.

Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):

0: Tahrikte fiziksel NVRAM mevcut değildir.

1: NVRAM'da boş bellek alanı yok.

Çözümü: Arıza değerine yönelik = 0:
- NVRAM ile Control Unit'i kullanın.

Arıza değerine yönelik = 1:
- Gerekli olmayan fonksiyonları kaldırın ve NVRAM'da bellek alanını doldurun.
- Teknik Destek'e başvurun.

Not:
NVRAM: Non-Volatile Random Access Memory (Okuma ve yazma için kalıcı bellek)

201691 <Yer bilgisi>SI hareketi: Ti ve To, DP devresine uygun değildir.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: PROFIBUS iletişimi için ayarlanmış zamanlar onaylanmamıştır ve DP devresi, güvenli hareket denetim fonksiyonu için güncel değer devreye alıma devresi olarak kullanılmaktadır.

Senkron devirli PROFIBUS:

Ti ve To 'nun toplamı ayarlanmış olan DP devresi için çok yüksek. DP ölçüsü Ti ve To'nun toplamından asgari olarak 1 akım ayar ölçüsü değerinde daha büyük olmalı.

Senkron devirli olmayan PROFIBUS:

DP devresi asgari olarak 4 x akım ayar ölçüsü kadar olmalıdır.

Dikkat:

Bu uyarın dikkate alınmaması halinde 1020 ... 1021 değerli C01711 veya C30711 mesajının ani ortaya çıkmasına yol açabilir.

Çözümü: Ti ve To'yu, kullanılan DP döngüsü için yeterince küçük değerler olarak yapılandırın veya DP çevrim süresini yükseltin.

- İzin verilen sürücüye entegre edilmiş SI izlemelerinde alternatif (p9601/p9801 > 0):

Güncel değer yakalama döngüsü p9511/p9311'i kullanın ve DP döngüsünden bağımsız olarak ayarlayın. Güncel değer yakalama döngüsü, akım ayarlayıcı döngüsünün en az 4 katı olmalıdır. 8:1'lik bir orantı tavsiye edilir.

Ayrıca bkz: p9511

201692 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Parametre değeri enkodersiz onaylı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: p9506'daki izleme fonksiyonları enkodersiz seçilmişse, parametre, bu değer ile parametrelendirilemez.

Bilgi:

Bu arıza bir güvenlik duruş tepkisine yol açar.

Hata değeri (r0949, ondalık olarak):

Yanlış değer içeren parametre numarası.

Ayrıca bkz: p9501

Çözümü:
- Arıza değerinde belirtilen parametreyi düzeltin.
- Gerekiyorsa, enkodersiz izleme fonksiyonlarını iptal edin (p9506).

Ayrıca bkz: p9501

201693 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Güvenlik parametre ayarı değişti, sıcak başlatma/POWER ON gerekiyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Güvenlik parametreleri değiştirildi, bunlar ancak bir sıcak çalıştırma veya POWER ON sonrasında etkin olur.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Değişikliği nedeniyle bir sıcak çalıştırmanın veya POWER ON işleminin gerekli olduğu güvenlik parametresinin parametre numarası.

Çözümü: - Sıcak çalıştırma yapın (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
Not:
Bir kabul testi yapmadan önce, tüm bileşenler için bir POWER ON işlemi yürütülmelidir.

201694 <Yer bilgisi>SI Motion CU:Motor Module/Hydraulic Module Firmware versiyonu Control Unit'de n eski

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Motor Module/Hydraulic Module aygıt yazılımı sürümü, Control Unit'in sürümünden daha eski.
Güvenlik fonksiyonları mevcut olmayabilir (r9771 / r9871).
Not:
Bu mesaj bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.
Bu mesaj ayrıca, otomatik aygıt yazılımı güncellemesinden sonra bir POWER ON işlemi yürütülmediğinde de ortaya çıkabilir (Uyarı A01007).

Çözümü: Motor Module/Hydraulic Module Firmware'ını yeni versiyona yükseltin.
Ayrıca bkz: r9390, r9590

201695 <Yer bilgisi>SI Motion: Sensör modülü değiştirildi.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Güvenli hareket izlemeleri için kullanılan bir motor modülü değiştirilmiştir. Donanım değişikliğinden çıkış gereklidir. Ardından bir kabul testi yapılmalıdır.
Bilgi:
Bu bildirim bir güvenlik duruş tepkisine neden olmaz.

Çözümü: Aşağıdaki adımları STARTER işletime alma aracını kullanarak yürütün:
- Güvenlik ekranında "Donanım değişimini onayla" düğmesine basın.
- "RAM'i ROM'a kopyala" işlevini yürütün.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
Alternatif olarak, işletime alma aracının uzman listesinde aşağıdaki adımları uygulayabilirsiniz:
- Sürücü üzerindeki düğüm tanımlayıcısı için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 1D hex).
- Sürücüdeki donanım CRC'sini onaylayın (p9701 = EC hex).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
Daha sonra bir kabul testi yapın (bkz. Safety Integrated fonksiyon kitabı).
SINUMERIK için aşağıdakiler geçerlidir:
HMI, güvenlik fonksiyonlarını içeren bileşenlerin değişimini destekler ("Teşhis" --> "Alarm listesi" fonksiyon tuşu --> "SI HW onayı" fonksiyon tuşu vb.).
Kesin prosedür aşağıdaki literatürde belirtilmiştir:
SINUMERIK Safety Integrated fonksiyon kitabı
Ayrıca bkz: p9700, p9701

201696 <Yer bilgisi>SI Motion: Ön-yükleme sırasında hareket izleme fonksiyonları için test stop seçildi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Güvenli hareket izleme fonksiyonları için force kontrol prosedürü (test stop) ön-yükleme sırasında önceden seçilmiştir, buna izin verilemez.

Bu nedenle, bu test sadece force kontrol prosedürü ilk kez seçildikten sonra yapılabilir.

Not:

Bu mesaj bir güvenli duruş tepkisi ile sonuçlanmaz.

Ayrıca bkz: p9705

Çözümü: Güvenli hareket izleme fonksiyonları için zorunlu dinamikleştirme seçimini kaldırın ve tekrar seçim yapın.

Dikkat:

Test durdurması seçimi için TM54F girişlerinin kullanılmasına izin verilmez.

Not:

Zorunlu dinamikleştirme seçimine yönelik sinyal kaynağı, binektör girişi p9705 üzerinden ayarlanır.

SI: Safety Integrated

201697 <Yer bilgisi>SI Motion: Hareket izleme fonksiyonları için test stop gerekiyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Güvenli hareket izleme fonksiyonları için p9559 içinde cebri kontrol prosedürü (test duruşu) ayarlanmış süre aşıldı. Yeni bir cebri kontrol prosedürü gerekiyor.

Cebri kontrol prosedürü bir sonraki sefer seçildiğinde, mesaj geri çekilir ve izleme süresi sıfırlanır.

Not:

- bu mesaj bir güvenlik duruşu tepkisi ile sonuçlanmaz.

- Önyükleme sırasında kapatma sinyali yolları otomatik olarak kontrol edildiği için, her zaman ön yükleme tamamlandığında bir alarm verilir.

- zamanında arıza tespiti için belirtilen standartlara uygunluk sağlamak ve güvenlik fonksiyonlarının arıza oranlarını (PFH değeri) hesaplama koşullarının karşılanması amacıyla, testin tanımlanmış bir maksimum zaman aralığında (p9559, maksimum 9000 saat) yapılması gereklidir. Maksimum süresi aşan çalışmaya, ancak cebri kontrol prosedürünün insanlar tehlikeli alana girmeden önce tamamlanması sağlanırsa izin verilebilir ve güvenlik fonksiyonlarının doğru çalışmasına bağımlıdır.

Ayrıca bkz: p9559, r9765

Çözümü: Güvenlik hareket izleme fonksiyonlarının zorunlu dinamikleştirmesini yürütün.

Zorunlu dinamikleştirme seçimine yönelik sinyal kaynağı, binektör girişi p9705 üzerinden ayarlanır.

Dikkat:

Zorunlu dinamikleştirme seçimi için TM54F girişlerinin kullanılmasına izin verilmez.

Not:

SI: Safety Integrated

Ayrıca bkz: p9705

201698 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): Devreye alım modu aktif

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: "Safety Integrated" fonksiyonunun devreye alımı seçilidir.
Bu bildiri güvenli devreye alımın sonlandırılmasının ardından geri alınacaktır.
Not:
- Bu bildiri güvenli durma etkisine neden olmaz.
- Safety devreye alma modu esnasında "STO" fonksiyonu dahili olarak seçilir.
Ayrıca bkz: p0010

Çözümü: Gerekli değil
Not:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201699 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): STO için test stop gerekiyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: "STO" işlevi için zorunlu dinamikleştirmeye yönelik (test durdurması) p9659'da ayarlanan süre aşıldı. Yeni bir zorunlu dinamikleştirme gereklidir.
"STO" fonksiyonunun sonraki seçim iptalinden sonra mesaj geri alınır ve izleme süresi sıfırlanır.
Not:
- Bu mesaj bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.
- Bu test, doğru zamanlı hata tespiti sonrası gereksinimlerin ve güvenlik fonksiyonları kesinti oranı hesaplamasına yönelik koşulların (PFH değeri) sağlanması için belirlenen maksimum zaman aralığı (p9659) içinde gerçekleştirilmelidir. Bu maksimum zaman aralığı dışında bir işletime ancak, kişilerin tehlikeli alanlarına girmesinden önce ve güvenlik fonksiyonlarının doğru şekilde sağlanabilmesi durumunda yapılan zorunlu dinamikleştirme için izin verilir.
Ayrıca bkz: p9659, r9660

Çözümü: STO seçin ve tekrar kaldırın.
Not:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Güvenli kapatılan tork) / SH: Safe standstill (Güvenli duruş)

201700 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): STOP A tetiklendi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü STOP A üzerinden durdurulur (Control Unit'in güvenli kapatma yolu üzerinden STO).
Olası nedenler:
- İkinci denetim kanalının durma istemi.
- STO , test stop seçimi sonrası parametrelendirilen süre (p9557) sonrasında aktif değil.
- Bildirimin ardıl reaksiyonu C01706 "SI Motion CU:SAM/SBR Sınırı aşıldı".
- Bildirimin ardıl reaksiyonu C01714 "SI Motion CU:Güvenli sınırlanan hız aşıldı".
- Bildirimin ardıl reaksiyonu C01701 "SI Motion CU:STOP B tetiklendi".
- Bildirimin ardıl reaksiyonu C01715 "SI Motion CU:Güvenli sınırlanan pozisyon aşıldı".
- Bildirimin ardıl reaksiyonu C01716 "SI Motion CU:Güvenli hareket yönü toleransı aşıldı".

Çözümü: - İkinci izleme kanalındaki arıza nedenini ortadan kaldırın.
- Mevcut C01706 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C01714 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C01701 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C01715 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C01716 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- p9557'deki değeri (mevcutsa) kontrol edin, gerekirse değeri artırın ve bir POWER ON işlemi yürütün.
-Control Unit'in kapatma yolunu kontrol edin (mevcutsa, DRIVE-CLiQ iletişimini kontrol edin).
- Motor Module'yi, Power Module'yi veya Hydraulic Module'yi değiştirin.
-Control Unit'i değiştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SAM: Safe Acceleration Monitor (Güvenli hızlanma izlemesi)
SBR: Safe Brake Ramp (Güvenli fren rampası izleme)
SI: Safety Integrated

201701 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): STOP B tetiklendi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü, STOP B üzerinden durduruldu (OFF3 dönüş rampasında frenleme).
Bu arızanın sonucu olarak, p9556'da parametrelendirilmiş sürenin dolmasından sonra veya p9560'da parametrelendirilen devir eşiğinin altında kalınmasıyla C01700 bildirimi "STOP A tetiklendi" yayınlanır.
Olası nedenler:
- İkinci izleme kanalından duruş talebi.
- C01714 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi : Güvenli sınırlandırılmış hız aşıldı".
- C01711 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi : Bir izleme kanalında arıza".
- C01707 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi : Güvenli işletme duruşu toleransı aşıldı".
- C01715 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi : Güvenli kısıtlanan pozisyon aşıldı".
- C01716 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi : Güvenli hareket yönü için tolerans aşıldı".

Çözümü: - İkinci izleme kanalındaki arıza nedenini ortadan kaldırın.
- Mevcut C01714 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C01711 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C01707 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C01715 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C01716 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated

201706 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): SAM/SBR sınır aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Enkoder ile hareket denetim fonksiyonları (p9506 = 0):
- STOP B uygulanmasının ardından (SS1) veya STOP C (SS2) hız ayarlanan tolerans aşılmıştır.
Sürücü C01700 "SI Motion: STOP A tetikleme" bildirimi tarafından durdurulur.
Çözümü: Frenleme davranışını kontrol edin ve gerekirse "SAM" veya "SBR" fonksiyonunun parametrelemesini ayarlayın.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SAM: Safe Acceleration Monitor (Güvenli hızlanma izlemesi)
SBR: Safe Brake Ramp (Güvenli rampa izlemesi)
SI: Safety Integrated
Ayrıca bkz: p9548, p9581, p9582, p9583

201706 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): SAM/SBR sınır aşıldı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Enkoderli hareket izleme fonksiyonları (p9506 = 0) veya enkodersiz ayarlanmış hızlanma izleme ile (SAM, p9506 = 3):
- STOP B (SS1) veya STOP C (SS2) başlatıldıktan sonra hız, ayarlanan toleransı aştı.
Ayarlanmış fren rampası izleme ile enkodersiz hareket izleme fonksiyonları (SBR p9506 = 1):
- STOP B (SS1) başlatıldıktan veya daha düşük hız kademesine SLS geçişinden sonra hız, ayarlanan toleransı aştı.
Sürücü, C01700 "SI Motion: STOP A tetiklendi" mesajı ile durdurulur.
Çözümü: Frenleme davranışını kontrol edin ve gerekirse "SAM" veya "SBR" fonksiyonunun parametrelemesini ayarlayın.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SAM: Safe Acceleration Monitor (Güvenli hızlanma izlemesi)
SBR: Safe Brake Ramp (Güvenli rampa izlemesi)
SI: Safety Integrated
Ayrıca bkz: p9548, p9581, p9582, p9583

201707 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Güvenli çalışma duruşu için tolerans aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Güncel pozisyon durgun konum toleransı olarak set pozisyonundan ayrılmıştır.
Tahrik C01701 bildirimi "SI Motion: STOP B tetiklendi" tarafından durduruldu.

Çözümü: - Güvenlik arızalarının mevcut olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse ilgili arızalar için teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Durma toleransının, eksen doğruluğuna ve ayar dinamiğine uyup uymadığını kontrol edin.
- POWER ON işlemini yürütün.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işletim durdurması) / SBH: Safe operating stop (Güvenli işletim durdurması)
Ayrıca bkz: p9530

201708 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): STOP C tetiklendi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: STOP2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü, STOP C üzerinden durduruldu (OFF3 dönüş rampasında frenleme).
Parametrelendirilmiş zaman evresinin sona ermesinden sonra “Güvenli işletme duruşu” (SOS) aktif hale getirilir.
Olası nedenler:
- Bir üst seviyedeki kontrolden duruş talebi.
- C01714 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi : Güvenli sınırlandırılmış hız aşıldı”.
- C01715 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi : Güvenli kısıtlanmış son konum aşıldı”.
- C01716 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi : Güvenli hareket yönü için tolerans aşıldı".
Ayrıca bkz: p9552

Çözümü: - Kumanda sistemindeki arızanın nedenini ortadan kaldırın.
- Mevcut C01714 / C01715 / C01716 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işletim durdurması) / SBH: Safe operating stop (Güvenli işletim durdurması)

201709 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): STOP D tetiklendi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü, STOP D üzerinden durdurulacak
Parametrelendirilmiş zaman sona erdikten sonra “Güvenli işletme duruşu” (SOS) aktif hale getirilir.
Olası nedenler:
- Bir üst seviyedeki kontrolden duruş talebi.
- C01714 "SI Motion bildiriminin tepkisi : Güvenli sınırlandırılmış hız aşıldı”.
- C01715 "SI Motion bildiriminin tepkisi : Güvenli sınırlandırılmış konum aşıldı".
- C01716 "SI Motion bildiriminin tepkisi : Güvenli hareket yönü için tolerans aşıldı".
Ayrıca bkz: p9553

Çözümü: - Kumanda sistemindeki arızanın nedenini ortadan kaldırın.
- Mevcut C01714 / C01715 / C01716 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işletim durdurması) / SBH: Safe operating stop (Güvenli işletim durdurması)

201710 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): STOP E tetiklendi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Sürücü STOP E üzerinden durduracaktır (Geri çekilme hareketleri).
Parametrelendirilmiş zaman evresinin sona ermesinden sonra "Güvenli işletme duruşu" (SOS) aktif hale getirilir.
Olası nedenler:
- Bir üst seviyedeki kontrolden duruş talebi.
- C01714 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi : Güvenli sınırlandırılmış hız aşıldı".
- C01715 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi : Güvenli sınırlandırılmış konum aşıldı".
- C01716 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi : Güvenli hareket yönü için tolerans aşıldı".
Ayrıca bkz: p9554
Çözümü: - Kumanda sistemindeki arızanın nedenini ortadan kaldırın.
- Mevcut C01714 / C01715 / C01716 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işletim durdurması) / SBH: Safe operating stop (Güvenli işletim durdurması)

201711 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Denetim kanallarında arıza

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü, iki izleme kanalının çapraz karşılaştırması sırasında, giriş verileri veya izleme fonksiyonlarının sonuçları arasında bir fark saptadı ve bir STOP F başlattı. İzleme işlevlerinden biri artık güvenilir bir şekilde çalışmıyor, yani güvenli işletim artık mümkün değildir.

En az bir izleme fonksiyonu aktif ise, parametrelenen zaman kademesinin süresi dolduğunda, C01701 "SI Motion: STOP B başlatıldı" mesajı görünür.

Bir STOP F ile sonuçlanan mesaj değeri, r9725'te görüntülenir.

Eğer sürücü bir SINUMERIK ile birlikte çalıştırılırsa, mesaj değerleri SINUMERIK'in 27001 mesajında, sadece SINAMICS'de meydana gelebilecek olan aşağıdaki mesaj değerleri dışında tanımlanır:

1007: PLC ile iletişim hatalı (yaşam işareti)

1008: PLC ile iletişim hatalı (CRC)

Aşağıda açıklanan mesaj değerleri, iki izleme kanalı (sürücüye entegre güvenlik fonksiyonları) arasındaki çapraz karşılaştırma ile ilgilidir.

Açıkça belirtilen neden geçerli değilse, aşağıdaki durumlarda da mesaj değerleri oluşabilir:

- Farklı parametrelenen döngü süreleri (p9500 / p9300 veya p9511 / p9311)
- Çok hızlı döngü süreleri (p9500 / p9300, p9511 / p9311).
- Mesaj değerleri 3, 44 ... 57, 232 ve 1 enkoder sistemi için farklı ayarlanmış enkoder parametreleri.
- Mesaj değerleri 3, 44 ... 57, 232 ve 2 enkoder sistemi için doğru ayarlanmamış enkoder parametreleri.
- Hatalı senkronizasyon.

Mesaj değeri (r9749, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

0 ila 999 arası: Bu hatayla sonuçlanan çapraz karşılaştırılan verilerin sayısı.

Aşağıda listelenmemiş olan mesaj değerleri sadece Siemens içi hata teşhisi içindir.

0: Diğer izleme kanalından durdurma talebi.

1: SOS, SLS, SAM / SBR, SDI veya SLP izleme işlevlerinin durum görüntüsü (sonuç listesi 1) (r9710[0], r9710[1]).

2: SCA veya n < nx (sonuç listesi 2) izleme fonksiyonunun durum görüntüsü (r9711[0], r9711[1]).

3: İki izleme kanalı arasındaki konum gerçek değer farkı (r9713 [0/1]), p9542 / p9342'deki toleranstan daha büyüktür. Gerçek değer senkronizasyonu etkinleştirildiğinde (p9501.3 / p9301.3), hız farkı (konum gerçek değerine bağlı olarak) p9549 / p9349'daki toleranstan daha büyüktür.

4: İki kanal arasındaki çapraz veri karşılaştırması senkronizasyonu hatalı.

5: Fonksiyon onayları (p9501 / p9301). Güvenli izleme döngüsü çok küçük (p9500 / p9300).

6: SLS1 için sınır değeri (p9531[0] / p9331[0])

7: SLS2 için sınır değeri (p9531[1] / p9331[1])

8: SLS3 için sınır değeri (p9531[2] / p9331[2])

9: SLS4 için sınır değeri (p9531[3] / p9331[3])

10: Durma toleransı (p9530 / p9330)

11: SLP1 için üst limit değeri (p9534[0] / p9334[0]).

12: SLP1 için alt limit değeri (p9535[0] / p9335[0]).

13: SLP2 için üst limit değeri (p9534[1] / p9334[1]).

14: SLP2 için alt limit değeri (p9535[1] / p9335[1]).

31: Gerçek değer senkronizasyonu etkinleştirildiğinde (p9501.3 / p9301.3) konum toleransı (p9542 / p9342) veya (p9549 / p9349).

32: Güvenli referanslama sırasında konum toleransı (p9544 / p9344).

33: Hız değişimi zamanı (p9551 / p9351)

35: STOP A gecikme süresi (p9556 / p9356)

36: STO kontrol süresi (p9557 / p9357)

37: STOP C -> SOS geçiş süresi (p9552 / p9352).

38: STOP D -> SOS geçiş süresi (p9553 / p9353).

39: STOP E -> SOS geçiş süresi (p9554 / p9354).

40: SLS için durdurma reaksiyonu (p9561 / p9361).

41: SLP1 için durdurma reaksiyonu (p9562[0] / p9362[0])

42: Kapatma devri STO (p9560 / p9360)

43: Durdurma reaksiyonu bellek testi (STOP A).

44 ... 57: Genel

Olası neden 1 (devreye alma veya parametre değişikliği sırasında)

İzleme fonksiyonu için tolerans değeri, iki izleme kanalı arasında farklı.

Olası neden 2 (aktif işletim sırasında)

Limit değerler güncel gerçek değeri temel alır (r9713 [0/1]). İki izleme kanalı arasındaki güvenli gerçek değerlerde sapma varsa, belirli bir aralıkta ayarlanmış olan sınır değerleri de farklı olacaktır (yani mesaj değeri 3'e karşılık gelir). Bu, güvenli gerçek konumlar kontrol edilerek belirlenebilir.

İki izleme kanalı arasında izin verilen sapma: p9542 / p9342.

44: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) + limit değeri SLS1 (p9531[0] / p9331[0]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

45: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri SLS1 (p9531[0] / p9331[0]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

46: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) + limit değeri SLS2 (p9531[1] / p9331[1]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

47: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri SLS2 (p9531[1] / p9331[1]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

48: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) + limit değeri SLS3 (p9531[2] / p9331[2]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

49: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri SLS3 (p9531[2] / p9331[2]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

50: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) + limit değeri SLS4 (p9531[3] / p9331[3]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

51: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri SLS4 (p9531[3] / p9331[3]) * Güvenlik izleme döngüsü (p9500 / p9300).

52: Durma pozisyonu + tolerans (p9530 / 9330)

53: Durma pozisyonu - tolerans (p9530 / 9330)

54: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) + limit değeri nx (p9546 / p9346) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300) + tolerans (p9542 / p9342).

55: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) + limit değeri nx (p9546 / p9346) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

56: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri nx (p9546 / p9346) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

57: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri nx (p9546 / p9346) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300) - tolerans (p9542 / p9342).

58: Güncel durma talebi.

75: Hız limiti nx (p9546, p9346).

"n < nx: Gecikme ve filtreleme" (p9501.16 = 1) işlevi etkinleştirildiğinde, bu mesaj değeri farklı bir gecikme toleransı için de oluşur (p9547 / p9347).

76: SLS1 için durdurma reaksiyonu (p9563[0] / p9363[0])

77: SLS2 için durdurma reaksiyonu (p9563[1] / p9363[1])

78: SLS3 için durdurma reaksiyonu (p9563[2] / p9363[2])

79: SLS4 için durdurma reaksiyonu (p9563[3] / p9363[3])

81: SAM için hız toleransı (p9548 / p9348)

82: SLS düzeltme faktörü için SGE'ler.

83: Kabul testi zamanlayıcısı (p9558 / p9358)

84: STOP F geçiş süresi (p9555 / p9355)

85: Bus kesintisi geçiş süresi (p9580 / p9380)

86: 1 enkoder sistemi tanımlayıcısı (p9526 / p9326).

87: İkinci kanal enkoder ataması (p9526 / p9326)

89: Enkoder limiti frekansı.

230: n < nx için filtre zaman sabiti.

231: n < nx için gecikme toleransı.

232: Düzleştirilmiş hız gerçek değeri.

233: Limit değeri nx / Güvenli izleme döngüsü + gecikme toleransı.

234: Limit değeri nx / Güvenli izleme döngüsü.

235: -Limit değeri nx / Güvenli izleme döngüsü.

236: -Limit değeri nx / Güvenli izleme döngüsü - gecikme toleransı.

237: SGA n < nx.

238: SAM için hız sınırı değeri (p9568 / p9368).

243: İşlev yapılandırması (p9507 / p9307).

246: İvmelenme gerilim toleransı (p9589 / p9389).

247: SDI toleransı (p9564 / p9364).

248: SDI pozitif üst sınırı (7FFFFFFF hex).

249: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) - SDI toleransı (p9564 / p9364).

250: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) + SDI toleransı (p9564 / p9364).

251: SDI negatif alt sınırı (80000001 hex).

252: SDI durdurma reaksiyonu (p9566 / p9366).

253: SDI gecikme süresi (p9565 / p9365).

256: SOS, SLS, SLP, test durdurma, SBR, SDI izleme fonksiyonlarının durum görüntüsü (sonuç listesi 1 gen.) (r9710).

257: Seçimsiz hareket izleme işlevleri için güvenlik işlevleri (p9512 / p9312) farklı.

259: PROFIsafe (p9574 / p9374) veya PROFIsafe telegramı (p9611 / p9811) üzerinden güvenli konum için ölçeklendirme faktörü farklı.

260: 16 bitli SP için ölçekleme (p9505 / p9305 ve p9574 / p9374) dahil modulo değeri.

263: SLP2 için durdurma reaksiyonu (p9562[1] / p9362[1])

264: 16 bitli SP için ölçekleme dahil konum toleransı (p9542 / p9342 ve p9574 / p9374).

265: Tüm değişiklik işlevlerinin durum görüntüsü (sonuç listesi 1) (r9710).

266: SOS'a geçiş hızı farklı (p9567 / p9367).

267: Duruştan sonra SOS'a geçiş süresi farklı (p9569 / p9369).

268: SLP gecikme süresi farklı (p9577 / p9377).

269: Dişli değiştirmede konum toleransı arttırma faktörü (p9543 / 9343).

270: SGE görüntüsü için ekran: Güncel parametrelemede desteklenmeyen / etkinleştirilmeyen tüm işlevler (p9501 / p9301, p9601 / p9801 ve p9506 / p9306).

271: SGE görüntüsü için ekran: "Güvenli dişli değiştirme" fonksiyonu için tüm bitlerin seçimini kaldırın

272: "Güvenli dişli değiştirme" fonksiyonu için artan konum toleransı aktivasyonu farklı

273: SAM / SBR için rampa düzleştirme hızı sınırı değeri farklı.

274: SGA SCA, kam 1 ile 15 arası.

275: SGA SCA, kam 16 ile 30 arası.

276: SLA1 için limit değeri (p9578 / p9378).

277: SLA1 için durdurma reaksiyonu (p9579 / p9379).

278: SLA1 için üst limit değeri

279: SLA1 için alt limit değeri

280: SLA1 için üst limit değer (hassas çözünürlük)

281: SLA1 için üst limit değer (hassas çözünürlük)

282: SLA Filtre zamanı

283: Fiilî hızlanma değeri (hassas çözünürlük).

1000: Kontrol zamanlayıcısının süresi doldu. Güvenlikle ilgili girişlerde çok fazla sinyal değişikliği meydana geldi.

1001: Kontrol zamanlayıcısı başlangıç ayarı hatası.

1002:

Zamanlayıcı süresi dolduktan sonra kullanıcı onayı farklı.

Kullanıcı onayı tutarlı değil. 4 s süre geçtikten sonra, her iki izleme kanalındaki kullanıcı onayının durumu farklı.

1003:

Referans toleransı aşıldı.

Kullanıcı onayı belirlendiğinde, başlatma sonrasında belirlenen yeni referans noktası (mutlak enkoder) veya referans noktası hareketi (mesafe kodlu veya artan ölçüm sistemi) ile güvenli gerçek konum (kaydedilen değer + hareket mesafesi) arasındaki fark, referans toleransından daha büyüktür (p9544). Bu durumda, kullanıcı onayı geri çekilir.

1004:

Kullanıcı onayı için uygunluk hatası.

1. Kullanıcı onayı önceden belirlenmiş ise, ayar tekrar başlatılır. Bu durumda, kullanıcı onayı geri çekilir.

2. eksen hala referanslanmamış olmasına rağmen, kullanıcı onayı belirlendi.

1005: STO önceden test durdurma seçimi için aktif.

1011: İzleme kanalları arasındaki kabul testi durumu farklıdır.

1012: Enkoderden gelen gerçek değerin tutarlılık ihlali.

1014: "Güvenli kam" fonksiyonu için SGA senkronizasyonunda hata.

1015: Dişli geçişi (PROFIsafe telegramında 27 bit) 2 dakikadan uzun sürüyor.

1020: İzleme kanalları arasında periyodik iletişim kesintisi.

1021: İzleme kanalı ve Sensor Module arasında periyodik iletişim kesintisi.

1022: İzleme kanalı 1 DRIVE-CLiQ enkoderi için yaşam sinyali hatası.

1023: DRIVE-CLiQ enkoderindeki etkinlik testinde hata.

1024: HTL / TTL enkoder için yaşam sinyali hatası.

1032: İzleme kanalı 2 DRIVE-CLiQ enkoderi için yaşam sinyali hatası.

1033: 1.İzleme kanalı DRIVE-CLiQ enkoderi için POS1 ve POS2 arasındaki ofset kontrolü hatası.

1034: 2. İzleme kanalı DRIVE-CLiQ enkoderi için POS1 ve POS2 arasındaki ofset kontrolü hatası.

1039: Konum hesaplamasında taşma.

1041: Akım miktarı çok düşük (enkodersiz)

1042: Akım / gerilim için tutarlılık hatası.

1043: Çok fazla hızlanma işlemi.

1044: Akım fiili değerleri tutarlılık hatası.

5000 ... 5140:

PROFIsafe mesaj değerleri.

Bu mesaj değerleri için Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır.

5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: Dahili bir yazılım hatası oluştu (yalnızca Siemens içi hata teşhisi için).

5012: PROFIsafe sürücüsü başlangıç ayarında hata.

5013: Başlangıç ayarı sonucu her iki kontrol biriminde farklı.

5022: F parametreleri değerlendirmesinde hata. Aktarılan F parametrelerinin değerleri, PROFIsafe sürücüsündeki beklenen değerler ile uyuşmuyor.

5025: F parametrelemesi sonucu, iki Control Unit için farklı.

5026: F parametreleri için CRC hatası. F parametrelerinin aktarılan CRC değeri, PST'de hesaplanan değerle eşleşmiyor.

5065: PROFIsafe telegramının alınması sırasında bir iletişim hatası tespit edildi.

5066: PROFIsafe telegramının alınması sırasında bir zaman izleme hatası tespit edildi.

6000 ... 6166:

PROFIsafe mesaj değerleri (PROFIBUS DP V1 / V2 ve PROFINET için PROFIsafe sürücüsü).

Bu mesaj değerleri için Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır. "PROFISafe iletişiminin kesilmesinden sonra Stop B" (9612) parametrelenirse, Failsafe Values aktarımı ertelenir.

Münferit mesaj değerlerinin anlamı, F01611 güvenlik arızasında açıklanmıştır.

7000: Güvenli konum farkı, parametrelenen toleranstan daha büyüktür (p9542 / p9342).

7001: 16 bit gösterimdeki güvenli konum için ölçekleme değeri çok küçük (p9574 / p9374).

7002: Her iki izleme kanalında, güvenli konum aktarımına yönelik döngü sayacı farklı.

7003: "PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonu için verilerin hazırlanması sırasında hata.

7004: PROFIsafe döngüsü, DP döngüsüne doğru şekilde senkronize edilmedi.

Ayrıca bkz: p9555, r9725

Çözümü: Genel geçerli:

Her iki kanalda da izleme döngüleri ve eksen tipleri eşitlik açısından kontrol edilmeli ve gerekirse aynı değerlere ayarlanmalıdır. Hata tekrar ortaya çıkarsa, izleme döngülerinin arttırılması çözüm sunabilir.

Mesaj değeri = 0 için:

- Bu izleme kanalında bir hata tespit edilmedi. Diğer izleme kanalının hata mesajına dikkat edin (HM için: C30711).

Mesaj değeri = 3 için:

Devreye alma aşaması:

- Enkoder parametrelerini kontrol edin ve gerekirse düzeltin (p9516 / p9316, p9517 / p9317, p9518 / p9318, p9520 / p9320, p9521 / p9321, p9522 / p9322, p9526 / p9326).

İşletim durumunda:

- Mekanik yapıyı ve enkoder sinyallerini kontrol edin.

Mesaj değeri = 4 için:

Her iki kanaldaki izleme döngüleri eşitlik açısından kontrol edilmeli ve gerekirse aynı değerlere ayarlanmalıdır. Diğer izleme kanalından (HM: C30711 için) mesaj değeri 5 ile birlikte, izleme döngüleri daha büyük ayarlanmalıdır.

Mesaj değeri = 11 ... 14 için:

- p9534 / p9334 veya p9535 / p9335'teki sınır değerleri eşit değil veya çok yüksek ayarlanmış. Değerleri düzeltin.

Mesaj değeri = 232 için:

- Gecikme toleransını (p9547 / p9347) arttırın. Filtreyi daha yüksek olarak ayarlayabilirsiniz (p9545 / p9345).

Mesaj değeri = 274, 275 için:

- Kam toleransını p9540 / p9340 ve/veya konum toleransını p9542 / p9342 arttırın.

Mesaj değeri = 278, 279, 280, 281 için:

- Her iki kanalın da aynı hızlanma limitine ayarlanmış olup olmadığının kontrolü. Farklı sonuçlar, ob SLA'nın etkinleştirilmiş ve seçilmemiş ya da etkinleştirilmiş ve seçilmiş olmasına bağlıdır. Burada başka bir mesaj değeri mümkündür.

Mesaj değeri = 1 ... 999 için:

- Eğer mesaj değeri sebep altında listeleniyorsa: Mesaj değerinin ilişkili olduğu, çapraz karşılaştırılan parametreleri kontrol edin.
- Güvenlik parametrelerini kopyalayın.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
- Control Unit yazılımını yükseltin.
- Enkoder değerlendirmesinin düzeltilmesi. Gerçek değerler, mekanik hatalar nedeniyle (V kayışları, mekanik sınıra hareket, aşınma ve çok dar pencere ayarı, enkoder hatası, ...) farklıdır.

Not:

SINAMICS aygıt yazılımı sürümü >= 4.7 için, p9567 > 0 ayarı yapılırken KDV listesi artırılır. SINUMERIK'in uyumlu olmayan bir sürümü için bu durum, çapraz veri karşılaştırmasında hataya neden olabilir (mesaj değeri >= 237 ile gösterilir). Gerekirse p9567 = 0 ayarı yapılmalı veya SINUMERIK'in aygıt yazılımı sürümü yükseltilmelidir.

Mesaj değeri = 1000 için:

- Güvenlikle ilgili giriş sinyalini araştırın (temas sorunları).

Mesaj değeri = 1001 için:

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Mesaj değeri = 1002 için:

- Güvenli onaylama gerçekleştirin, kullanıcı onayını her iki izleme kanalında eşzamanlı olarak ayarlayın (4 saniye içinde).

Mesaj değeri = 1003 için:

- Eksen mekaniğini kontrol edin. Kapalı durumda eksen kayabilir ve son kaydedilen gerçek konum, sistem tekrar açıldıktan sonraki yeni gerçek konumla örtüşmeyebilir.
- Referanslama sırasında gerçek değer karşılaştırması için toleransı arttırın (p9544).

Ardından gerçek değerleri kontrol edin, bir POWER ON işlemi yürütün ve kullanıcı onayını tekrar ayarlayın.

Mesaj değeri = 1004 için:

1. için şu durum geçerlidir: Güvenli onaylama gerçekleştirin. Kullanıcı onayını tekrar ayarlayın.

2. için şu durum geçerlidir: Güvenli onaylama gerçekleştirin. Kullanıcı onayını ancak eksen referanslandığında ayarlayın.

Mesaj değeri = 1005 için: STO seçim iptali için koşulları kontrol edin.

Mesaj değeri = 1007 için:

- PLC'yi doğru işletim durumu bakımından kontrol edin (çalışma durumu, temel program).

Mesaj değeri = 1008 için:

- SINUMERIK makine verileri MD10393'te yanlış veya çakışan adres aralıklarının ayarlanıp ayarlanmadığını kontrol edin.

Mesaj değeri = 1011 için:

- Teşhis için bkz. Parametre (r9571).

Mesaj değeri = 1012 için:

- Sensor Module'nin aygıt yazılımı sürümünü daha yeni bir sürüme yükseltin.

- 1 enkoder sisteminde şu durum geçerlidir: Enkoder parametrelerini eşitlik bakımından kontrol edin (p9515 / p9315, p9519 / p9319, p9523 / p9323, p9524 / p9324, p9525 / p9325, p9529 / p9329).

- 1 enkoder sistemi ve 2 enkoder sistemi için şu durum geçerlidir: p04xx'den enkoder parametrelerini doğru şekilde kopyalamak için p9700 = 46 ve p9701 = 172 ayarı yapılmalıdır.

- DQI enkoderleri için şu durum geçerlidir: Gerekirse Control Unit'in aygıt yazılımı sürümünü, DQI enkoderlerinin onaylandığı daha yeni bir sürüme yükseltin.

Parametrelenen enkoder, bağlı enkodere karşılık gelmiyor; enkoderi değiştirin.

- EMV uyumlu kontrol dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) veya sıcak çalıştırma (p0009 = 30, p0976 = 2, 3) gerçekleştirin.

- Donanımı değiştirin.

Mesaj değeri = 1014 için:

- Enkoder gerçek değerlerini kontrol edin. Gerekirse konum toleransını (p9542) ve/veya kam toleransını (p9540) artırın.

Mesaj değeri = 1020, 1021, 1024 için:

- İletişim bağlantısını kontrol edin.

- Gerekirse izleme döngülerini daha büyük ayarlayın (p9500, p9511).

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) veya sıcak çalıştırma (p0009 = 30, p0976 = 2, 3) gerçekleştirin.

- Donanımı değiştirin.

Mesaj değeri = 1033 için:

- Gerekirse Control Unit'in aygıt yazılımı sürümünü, DQI enkoderlerinin onaylandığı daha yeni bir sürüme yükseltin.

Mesaj değeri = 1039 için:

- İş mili eğimi veya dişli faktörleri gibi dönüştürme faktörlerini kontrol edin.

Mesaj değeri = 1041 için:

- Motorun yeterli akımı olup olmadığını kontrol edin (> r9785[0]).

- Minimum akımı azaltın (p9588).

- Senkron motorlarda p9783 miktarını arttırın.

- "HF sinyal enjeksiyonu ile ayarlı işletim" fonksiyonunun aktif olup olmadığını kontrol edin (p1750.5 = 1) ve gerekirse devre dışı bırakın.

Mesaj değeri = 1042 için:

- Çalışma enkoderinin çalışma / durma süresini arttırın (p1120 / p1121).

- Akım / Devir ayarının doğru olup olmadığını kontrol edin (tork üreten / alan üreten akım ve devir gerçek değeri dalgalanma göstermemelidir).

- Nominal değer dinamiğini azaltın.

- Akım ve gerilim değerlerini kontrol edin ve ayar davranışını, işletim ve hata durumundaki nominal dönüştürücü verisinin % 3'ünden daha fazla olacak şekilde ayarlayın.

- Minimum akımı arttırın (p9588 / p9388).

Mesaj değeri = 1043 için:

- Gerilim toleransını arttırın (p9589). Bir relüktans motoru çalışırken, ayarlayıcı ayarların genellikle daha dinamik olarak seçilir. Bu mesajın p9589 fabrika ayarında ortaya çıkması halinde, bir çare olarak hızlanma limiti (p9589 = %500 ... %1000) arttırılmalıdır. Tecrübeler bunun sağlam bir yanıt olduğunu göstermektedir.

- Çalışma enkoderinin çalışma / durma süresini arttırın (p1120 / p1121).

- Akım / Devir ayarının doğru olup olmadığını kontrol edin (tork üreten / alan üreten akım ve devir gerçek değeri dalgalanma göstermemelidir).

- Nominal değer dinamiğini azaltın.

Mesaj değeri = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132. .. 5135, 5140 için:

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

-Control Unit ile ilgili Hydraulic Module arasında bir DRIVE-CLiQ iletişim hatası olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.

- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.

- Technical Support ile iletişim kurun.

-Control Unit'i değiştirin.

Mesaj değeri = 5012 için:

-Control Unit'in (p9610) ve Hydraulic Module'nin (p9810) PROFIsafe adresinin ayarını kontrol edin. PROFIsafe adresinin 0 veya FFFF olmasına izin verilmez!

Mesaj değeri = 5013, 5025 için:

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

-Control Unit'in (p9610) ve Hydraulic Module (p9810) PROFIsafe adresinin ayarını kontrol edin.

-Control Unit ile ilgili Hydraulic Module arasında bir DRIVE-CLiQ iletişim hatası olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.

Mesaj değeri = 5022 için:

- PROFIsafe-Slave'deki F parametresi değerlerinin ayarını kontrol edin (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Mesaj değeri = 5026 için:

- PROFIsafe-Slave'deki F parametresi değerlerinin ayarını ve hesaplanan F parametresi CRC'yi (CRC1) kontrol edin ve güncelleyin.

Mesaj değeri = 5065 için:

- PROFIsafe-Slave'deki planlamayı ve iletişimi kontrol edin (Sıra numarası/CRC).

- PROFIsafe-Slave'deki F_WD_Time F parametresi değerinin ayarını kontrol edin ve gerekirse artırın.

-Control Unit ile ilgili Hydraulic Module arasında bir DRIVE-CLiQ iletişim hatası olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.

Mesaj değeri = 5066 için:

- PROFIsafe-Slave'deki F_WD_Time F parametresi değerinin ayarını kontrol edin ve gerekirse artırın.

- F-Host'taki teşhis bilgilerini değerlendirin.

- PROFIsafe bağlantısını kontrol edin.

Mesaj değeri = 6000 ... 6999 için:

Güvenlik arızası F01611'deki mesaj değerlerinin açıklamasına bakın.

Mesaj değeri = 7000 için:

- Parametrelenen toleransı arttırın (p9542 / p9342).

- CU'nun (r9713[0] ve ikinci kanalın r9713[1] gerçek konumunu belirleyin ve farkı, tutarlılık bakımından kontrol edin.

- 2 enkoder sisteminde, CU'nun (r9713[0] ve ikinci kanalın r9713[1] gerçek konum farkını azaltın.

Mesaj değeri = 7001 için:

- 16 bit görselinde, güvenli konum ölçeklendirme değerini arttırın (p9574 / p9374).

- Gerekirse hareket aralığını azaltın.

Mesaj değeri = 7002 için:

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

-Control Unit ile ilgili Hydraulic Module arasında bir DRIVE-CLiQ iletişim hatası olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.

Bu mesaj aşağıdaki gibi onaylanabilir:

- Sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları: Terminal Module 54F (TM54F) veya PROFIsafe üzerinden

- SINUMERIK ile hareket izleme fonksiyonları: Makine kontrol paneli üzerinden

Mesaj değeri = 7003, 7004 için:

- Gerekirse Tdp, Ti ve To için zaman ayarlarını uyarlayın veya p9500 izleme döngüsünü artırın (Tdp ayarı = 2 x n x p9500, n = 1, 2, 3, ...).

Ayrıca bkz: p9300, p9500

201711 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Denetim kanallarında arıza

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü, iki izleme kanalının çapraz karşılaştırması sırasında, giriş verileri veya izleme fonksiyonlarının sonuçları arasında bir fark saptadı ve bir STOP F başlattı. İzleme işlevlerinden biri artık güvenilir bir şekilde çalışmıyor, yani güvenli işletim artık mümkün değildir.

En az bir izleme fonksiyonu aktif ise, parametrelenen zaman kademesinin süresi dolduğunda, C01701 "SI Motion: STOP B başlatıldı" mesajı görünür.

Bir STOP F ile sonuçlanan mesaj değeri, r9725'te görüntülenir.

Eğer sürücü bir SINUMERIK ile birlikte çalıştırılırsa, mesaj değerleri SINUMERIK'in 27001 mesajında, sadece SINAMICS'de meydana gelebilecek olan aşağıdaki mesaj değerleri dışında tanımlanır:

1007: PLC ile iletişim hatalı (kullanım ömrü).

1008: PLC ile iletişim hatalı(CRC).

Aşağıda açıklanan mesaj değerleri, iki izleme kanalı (sürücüye entegre güvenlik fonksiyonları) arasındaki çapraz karşılaştırma ile ilgilidir.

Açıkça belirtilen neden geçerli değilse, aşağıdaki durumlarda da mesaj değerleri oluşabilir:

- Farklı parametrelenmiş döngü süreleri (p9500 / p9300 ve p9511 / p9311)
- Farklı parametrelenmiş eksen tipleri (p9502 / p9302).
- Çok hızlı döngü süreleri (p9500 / p9300, p9511 / p9311).
- Mesaj değerleri 3, 44 ... 57, 232 ve 1 enkoder sistemi için farklı ayarlanmış enkoder parametreleri.
- Mesaj değerleri 3, 44 ... 57, 232 ve 2 enkoder sistemi için doğru ayarlanmamış enkoder parametreleri.
- Hatalı senkronizasyon.

Mesaj değeri (r9749, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

0 ila 999 arası: Bu hatayla sonuçlanan çapraz karşılaştırılan verilerin sayısı.

Listelenmemiş mesaj değerleri sadece Siemens içi hata teşhisi içindir.

0: Diğer izleme kanalından durdurma talebi.

1: SOS, SLS, SAM / SBR, SDI, SLA veya SLP izleme fonksiyonlarının durum görüntüsü (sonuç listesi 1) (r9710[0], r9710[1]).

2: SCA veya n < nx (sonuç listesi 2) izleme fonksiyonunun durum görüntüsü (r9711[0], r9711[1]).

3: İki izleme kanalı arasındaki konum fiili değer farkı (r9713 [0/1]), p9542 / p9342'deki toleranstan daha büyüktür. Fiili değer senkronizasyonu etkinleştirildiğinde (p9501.3 / p9301.3), hız farkı (konum fiili değerine bağlı olarak) p9549 / p9349'daki toleranstan daha büyüktür.

4: İki kanal arasındaki çapraz veri karşılaştırması senkronizasyonu hatalı.

5: Fonksiyon onayları (p9501 / p9301). Güvenli izleme döngüsü çok küçük (p9500 / p9300).

6: SLS1 için sınır değeri (p9531[0] / p9331[0])

7: SLS2 için sınır değeri (p9531[1] / p9331[1])

8: SLS3 için sınır değeri (p9531[2] / p9331[2])

9: SLS4 için sınır değeri (p9531[3] / p9331[3])

10: Durma toleransı (p9530 / p9330)

11: SLP1 için üst limit değeri (p9534[0] / p9334[0]).

12: SLP1 için alt limit değeri (p9535[0] / p9335[0]).

13: SLP2 için üst limit değeri (p9534[1] / p9334[1]).

14: SLP2 için alt limit değeri (p9535[1] / p9335[1]).

15: SCA için üst limit değeri, kam 1 artı konumu (p9536[0] / p9336[0] + p9540 / p9340)

16: SCA için alt limit değeri, kam 1 artı konumu (p9536[0] / p9336[0])

17: SCA için üst limit değeri, kam 1 eksi konumu (p9537[0] / p9337[0] + p9540 / p9340)

18: SCA için alt limit değeri, kam 1 eksi konumu (p9537[0] / p9337[0])

19 ... 30: SCA limit değerleri, kam 2 ile 4 arası. Kam 1 için yukarıdaki 15 ila 18 arası arıza değerlerine bakın.

31: Fiili değer senkronizasyonu (p9501.3 / p9301.3) etkinleştirildiğinde konum toleransı (p9542 / p9342) veya (p9549 / p9349).

32: Güvenli referanslamada konum toleransı (p9544 / p9344).

33: Hız değişimi süresi (p9551 / p9351)

35: Gecikme süresi STOP A (p9556 / p9356)

36: Kontrol süresi STO (p9557 / p9357)

37: STOP C -> SOS geçiş süresi (p9552 / p9352).

38: STOP D -> SOS geçiş süresi (p9553 / p9353).

39: STOP E -> SOS geçiş süresi (p9554 / p9354).

40: SLS için durdurma reaksiyonu (p9561 / p9361).

41: SLP1 için durdurma reaksiyonu (p9562[0] / p9362[0]).

42: Kapatma devri STO (p9560 / p9360).

43: Durdurma reaksiyonu bellek testi (STOP A).

44 ... 57: Genel

Olası neden 1 (işletime alma veya parametre değişikliği sırasında)

İzleme fonksiyonu için tolerans değeri, iki izleme kanalı arasında farklı.

Olası neden 2 (aktif işletim sırasında)

Limit değerler, güncel fiili değeri temel alıyor (r9713 [0/1]). İki izleme kanalı arasındaki güvenli fiili değerlerde sapma varsa, belirli bir aralıkta ayarlanmış olan limit değerleri de farklı olacaktır (yani mesaj değeri 3'e karşılık gelir). Bu, güvenli fiili konumlar kontrol edilerek belirlenebilir.

İki izleme kanalı arasında izin verilen sapma: p9542 / p9342.

44: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) + limit değer SLS1 (p9531[0] / p9331[0]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

45: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri SLS1 (p9531[0] / p9331[0]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

46: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) + limit değeri SLS2 (p9531[1] / p9331[1]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

47: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri SLS2 (p9531[1] / p9331[1]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

48: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) + limit değeri SLS3 (p9531[2] / p9331[2]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

49: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri SLS3 (p9531[2] / p9331[2]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

50: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) + limit değeri SLS4 (p9531[3] / p9331[3]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

51: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri SLS4 (p9531[3] / p9331[3]) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

52: Durma pozisyonu + tolerans (p9530 / 9330)

53: Durma pozisyonu - tolerans (p9530 / 9330)

54: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) + limit değeri nx (p9546 / p9346) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300) + tolerans (p9542 / p9342).

55: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) + limit değeri nx (p9546 / p9346) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

56: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri nx (p9546 / p9346) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300).

57: Konum fiili değeri (r9713 [0/1]) - limit değeri nx (p9546 / p9346) * Güvenli izleme döngüsü (p9500 / p9300) - tolerans (p9542 / p9342).

58: Güncel durma talebi.

75: Hız limiti nx (p9546, p9346).

"n < nx: Gecikme ve filtreleme" (p9501.16 = 1) işlevi etkinleştirildiğinde, bu mesaj değeri farklı bir gecikme toleransı için de oluşur (p9547 / p9347).

76: SLS1 için durdurma reaksiyonu (p9563[0] / p9363[0])

77: SLS2 için durdurma reaksiyonu (p9563[1] / p9363[1])

78: SLS3 için durdurma reaksiyonu (p9563[2] / p9363[2])

79: SLS4 için durdurma reaksiyonu (p9563[3] / p9363[3])

80: Döner eksenlerde SP için modulo değeri (p9505 / p9305).

81: SAM için hız toleransı (p9548 / p9348)

82: SLS düzeltme faktörü için SGE'ler.

83: Kabul testi zamanlayıcısı (p9558 / p9358)

84: Geçiş süresi STOP F (p9555 / p9355)

85: Geçiş süresi Bus kesintisi (p9580 / p9380)

86: 1 enkoder sistemi tanımlayıcısı (p9526 / p9326).

87: İkinci kanal için enkoder ataması (p9526 / p9326)

88: SCA (SN) Onay (p9503 / p9303).

89: Enkoder limiti frekansı.

90: SCA için üst limit değeri, kam 5 artı konumu (p9536[4] / p9336[4] + p9540 / p9340).

91: SCA için alt limit değeri, kam 5 artı konumu (p9536[4] / p9336[4]).

92: SCA için üst limit değeri, kam 5 eksi konumu (p9537[4] / p9337[4] + p9540 / p9340).

93: SCA için alt limit değeri, kam 5 eksi konumu (p9537[4] / p9337[4]).

94 ... 224: SCA limit değerleri, 6. ile 30. kam arası. 5. Kamiçin yukarıdaki 90 ile 93 arası hata değerlerine bakın.

225 ... 229: SCA izleme işlevinin durum ekranları (sonuç listeleri 3 ... 7).

230: n < nx için filtre zaman sabiti.

231: n < nx için gecikme toleransı.

232: Düzleştirilmiş hız gerçek değeri.
233: Limit değeri nx / Güvenli izleme döngüsü + gecikme toleransı.
234: Limit değeri nx / Güvenli izleme döngüsü.
235: -Limit değeri nx / Güvenli izleme döngüsü.
236: -Limit değeri nx / Güvenlik izleme döngüsü - gecikme toleransı.
237: SGA n < nx.
238: SAM için hız sınırı değeri (p9568 / p9368 veya p9346 / p9346).
239: SBR için hızlanma (p9581 / p9381 ve p9583 / p9383).
240: SBR için ivmelenme ters değeri (p9581 / p9381 ve p9583 / p9383).
241: SBR için yavaşlama süresi (p9582 / p9382).
242: Fonksiyon özellikleri (p9506 / p9306).
243: İşlev yapılandırması (p9507 / p9307).
244: Enkodersiz gerçek değer algılaması filtre süresi (p9587 / p9387).
245: Enkodersiz gerçek değer algılaması minimum akımı (p9588 / p9388).
246: İvmelenme gerilim toleransı (p9589 / p9389).
247: SDI toleransı (p9564 / p9364).
248: SDI pozitif üst sınırı (7FFFFFFF hex).
249: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) - SDI toleransı (p9564 / p9364).
250: Konum gerçek değeri (r9713 [0/1]) + SDI toleransı (p9564 / p9364).
251: SDI negatif alt limiti (80000001 hex).
252: SDI durdurma reaksiyonu (p9566 / p9366).
253: SDI gecikme süresi (p9565 / p9365).
254: Pals onayından sonra gerçek değer algılaması için değerlendirme gecikmesinin ayarlanması (p9586 / p9386).
255: Pals silme sırasında davranış ayarı (p9509 / p9309).
256: SOS, SLS, SLP, test durdurma, SBR, SDI izleme fonksiyonlarının durum görüntüsü (sonuç listesi 1 gen.) (r9710).
257: Seçimsiz hareket izleme işlevleri için güvenlik işlevleri (p9512 / p9312) farklı.
258: Enkodersiz gerçek değer algılaması hata toleransı (p9585 / p9385).
259: PROFIsafe (p9574 / p9374) veya PROFIsafe telegramı (p9611 / p9811) üzerinden güvenli konumlandırma için ölçeklendirme faktörü farklı.
260: 16 bitli SP için ölçekleme (p9505 / p9305 ve p9574 / p9374) dahil modulo değeri.
261: SBR için ivmelenme ölçeklendirme faktörü farklı.
262: SBR için ivmelenme ters değeri ölçeklendirme faktörü farklı.
263: SLP2 için durdurma reaksiyonu (p9562[1] / p9362[1])
264: 16 bitli SP için ölçekleme dahil pozisyon toleransı (p9542 / p9342 ve p9574 / p9374).
265: Tüm değişiklik işlevlerinin durum görüntüsü (sonuç listesi 1) (r9710).
266: SOS'a geçiş hızı farklı (p9567 / p9367).
267: Duruştan sonra SOS'a geçiş süresi farklı (p9569 / p9369).
268: SLP gecikme süresi farklı (p9577 / p9377).
269: Dişli değişiminde pozisyon toleransı arttırma faktörü (p9543 / 9343).
270: SGE görüntüsü için ekran: Güncel parametrelemede desteklenmeyen / etkinleştirilmeyen tüm işlevler (p9501 / p9301, p9601 / p9801 ve p9506 / p9306).
271: SGE görüntüsü için ekran: "Güvenli dişli değiştirme" fonksiyonu için tüm bitlerin seçimini kaldırın.
272: "Güvenli dişli değişimi" fonksiyonu için artan konum toleransının aktivasyonu farklı (p9568 / p9368 veya p9346 / p9346 veya "0").
273: SAM / SBR için rampa düzleştirme hızı sınırı değeri farklı.
274: SGA SCA, 1. ile 15. kam arası.
275: SGA SCA, 16. ile 30. kam arası.
276: SLA1 için limit değeri (p9578 / p9378).
277: SLA1 için durdurma reaksiyonu (p9579 / p9379).
278: SLA1 için üst limit değeri
279: SLA1 için alt limit değeri
280: SLA1 için üst limit değer (hassas çözünürlük).
281: SLA1 için alt limit değer (hassas çözünürlük).

282: SLA Filtre zamanı.

283: Fiilî hızlanma değeri (hassas çözünürlük).

1000: Kontrol zamanlayıcısının süresi doldu. Güvenlikle ilgili girişlerde çok fazla sinyal değişikliği meydana geldi.

1001: Kontrol zamanlayıcısı başlangıç ayarı hatası.

1002:

Zamanlayıcı sona erdikten sonraki kullanıcı onayı farklı.

Kullanıcı onayı tutarlı değil. 4 s süre geçtikten sonra, her iki izleme kanalındaki kullanıcı onayının durumu farklı.

1003:

Referans toleransı aşıldı.

Kullanıcı onayı belirlendiğinde, çalıştırma sonrası belirlenen yeni referans noktası (mutlak değer enkoderi) veya referans noktası hareketi (mesafe kodlu veya artan ölçüm sistemi) ile güvenli gerçek konum (kaydedilen değer + hareket mesafesi) arasındaki fark, referans toleransından (p9544) daha büyüktür. Bu durumda, kullanıcı onayı geri çekilir.

1004:

Kullanıcı onayı için uygunluk hatası.

1. Önceden belirlenmiş kullanıcı onayında ayarlama tekrar tetiklendi. Bu durumda, kullanıcı onayı geri çekilir.

2. Eksen henüz referanslanmamış olmasına rağmen, kullanıcı onayı belirlendi.

1005:

- Enkodersiz güvenli hareket izleme fonksiyonları için: Pals önceden test durdurma seçiminde silindi.
- Enkoderli güvenli hareket izleme fonksiyonları için: STO önceden test durdurma seçiminde aktif.

1011: İzleme kanalları arasındaki kabul testi durumu farklı.

1012: Enkoderden gelen gerçek değer için uygunluk ihlali.

1014: "Güvenli kam" fonksiyonu için SGA senkronizasyonunda hata

1015: Dişli değiştirme (PROFIsafe telegramında 27 bit) 2 dakikadan uzun sürüyor.

1020: İzleme kanalları arasında periyodik iletişim kesintisi.

1021: İzleme kanalı ile Sensor Module arasında periyodik iletişim kesintisi.

1022: İzleme kanalı 1 DRIVE-CLiQ enkoderi için yaşam sinyali hatası.

1023: DRIVE-CLiQ enkoderindeki etkinlik testinde hata.

1024: HTL / TTL enkoder için yaşam sinyali hatası.

1032: İzleme kanalı 2 DRIVE-CLiQ enkoderi için yaşam işareti hatası.

1033: İzleme kanalı 1 DRIVE-CLiQ enkoderi için POS1 ve POS2 arasındaki ofset kontrolünde hata.

1034: İzleme kanalı 2 DRIVE-CLiQ enkoderi için POS1 ve POS2 arasında ofset kontrolünde hata.

1035: İzleme kanallarından birinde; DRIVE-CLiQ enkoderi için POS1 ve POS2 arasındaki ofset, son devreye alma işleminden bu yana değişti.

1039: Konum hesaplaması sırasında taşma.

1041: Akım miktarı çok düşük (enkodersiz)

1042: Akım / Gerilim tutarlılık hatası.

1043: Çok fazla ivmelenme işlemi.

1044: Akım fiili değerleri tutarlılık hatası.

5000 ... 5140:

PROFIsafe mesaj değerleri.

Bu mesaj değerleri için Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır.

5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:

Dahili bir yazılım hatası oluştu (yalnızca Siemens içi hata teşhisi için).

5012: PROFIsafe sürücüsü başlangıç ayarında hata.

5013: Başlangıç ayarı sonucu her iki kontrol biriminde farklı.

5022: F-parametreleri değerlendirmesinde hata. Aktarılan F-parametrelerinin değerleri, PROFIsafe sürücüsündeki beklenen değerler ile uyuşmuyor.

5025: F-parametrelemesi sonucu her iki Control Unit için farklı.

5026: F-parametreleri için CRC hatası. F-parametrelerinin aktarılan CRC değeri, PST'de hesaplanan değerle örtüşmüyor.

5065: PROFIsafe telegramının alınması sırasında bir iletişim hatası tespit edildi.

5066: PROFIsafe telegramının alınması sırasında bir zaman izleme hatası tespit edildi.

6000 ... 6166:

PROFIsafe mesaj değerleri (PROFIBUS DP V1 / V2 ve PROFINET için PROFIsafe sürücüsü).

Bu mesaj değerlerinde, Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır. "PROFISafe iletişiminin kesilmesinden sonra Stop B" (p9612) parametrelenirse, Failsafe Values aktarımı ertelenir.

Münferit mesaj değerlerinin anlamı, F01611 güvenlik arızasında açıklanmıştır.

7000: Güvenli pozisyonun farkı, parametrelenen toleranstan daha büyük (p9542 / p9342).

7001: 16 bit gösterimdeki güvenli konum için ölçekleme değeri çok küçük (p9574 / p9374).

7002: Her iki izleme kanalındaki güvenli konum aktarımına yönelik döngü sayacı farklı.

7003: "PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonu için verilerin hazırlanması sırasında hata.

7004: PROFIsafe döngüsü, DP döngüsüne doğru şekilde senkronize edilmedi.

Ayrıca bkz: p9555, r9725

Çözümü: Genel geçerli durumlar:

Her iki kanalda da izleme döngüleri ve eksen tipleri eşitlik açısından kontrol edilmeli ve gerekirse aynı şekilde ayarlanmalıdır. Hata tekrar ortaya çıkarsa, izleme döngülerini arttırmak bir çözüm sunabilir.

Mesaj değeri = 0 için:

- Bu izleme kanalında bir hata tespit edilmedi. Diğer izleme kanalının hata mesajına dikkat edin (MM için: C30711).

Mesaj değeri = 3 için:

Devreye alma aşaması:

- Enkoder parametrelerini kontrol edin ve gerekirse düzeltin (p9516 / p9316, p9517 / p9317, p9518 / p9318, p9520 / p9320, p9521 / p9321, p9522 / p9322, p9526 / p9326).

İşletim sırasında:

- Mekanik yapıyı ve enkoder sinyallerini kontrol edin.

- Kenar modülasyonlu ayar parametrelenmişse (p1802[x] = 9): Enkodersiz gerçek değer algılaması için kenar modülasyonunu parametreleyin (p9507.5 = p9307.5 = 1).

Mesaj değeri = 4 için:

Her iki kanaldaki izleme döngüleri eşitlik açısından kontrol edilmeli ve gerekirse aynı şekilde ayarlanmalıdır. Diğer izleme kanalından (MM için: C30711 ile) mesaj değeri 5 ile birlikte, izleme döngüleri daha büyük ayarlanmalıdır.

Mesaj değeri = 11 ... 14 için:

- p9534 / p9334 veya p9535 / p9335'teki sınır değerleri eşit değil veya çok yüksek ayarlanmış. Değerleri düzeltin.

Mesaj değeri = 15 ... 30 ve 90 ... 229 için:

- p9536 / p9336, p9537 / p9337'deki SCA fonksiyonuna yönelik kam konumları veya kam toleransı p9540 / p9340 eşit değildir. Değerleri düzeltin. Kam toleransını p9540 / p9340 artırın.

Mesaj değeri = 232 için:

- Gecikme toleransını (p9547 / p9347) arttırın. Filtreyi daha yüksek olarak ayarlayabilirsiniz (p9545 / p9345).

Mesaj değeri = 274, 275 için:

- Kam toleransını p9540 / p9340 ve/veya konum toleransını p9542 / p9342 arttırın.

Mesaj değeri = 278, 279 için:

- Her iki kanalın da aynı hızlanma limitine ayarlanmış olup olmadığının kontrolü. Farklı sonuçlar, ob SLA'nın etkinleştirilmiş ve seçilmemiş ya da etkinleştirilmiş ve seçilmiş olmasına bağlıdır. Burada başka bir mesaj değeri mümkündür.

Mesaj değeri = 1 ... 999 için:

- Eğer mesaj değeri sebep altında listeleniyorsa: Mesaj değerinin ilişkili olduğu, çapraz karşılaştırılan parametreleri kontrol edin.

- Güvenlik parametrelerini kopyalayın.

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

- Motor Module Software'ını yükseltin.

-Control Unit yazılımını yükseltin.

- Enkoder değerlendirmesinin düzeltilmesi. Gerçek değerler, mekanik hatalar nedeniyle (V kayışları, mekanik sınıra hareket, aşınma ve çok dar pencere ayarı, enkoder hatası, ...) farklıdır.

Not:

SINAMICS aygıt yazılımı sürümü >= 4.7 için, p9567 > 0 ayarı yapılırken KDV listesi artırılır. SINUMERIK'in uyumlu olmayan bir aygıt sürümü için bu durum, çapraz veri karşılaştırmasında bir hataya neden olabilir (mesaj değeri >= 237 ile gösterilir). Gerekirse p9567 = 0 ayarlanmalı veya SINUMERIK'in aygıt yazılımı sürümü yükseltilmelidir.

Mesaj değeri = 1000 için:

- Güvenlikle ilgili girişe yönelik sinyali araştırın (temas sorunları).

Mesaj değeri = 1001 için:

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

- Motor Module Software'ını yükseltin.

-Control Unit yazılımını yükseltin.

Mesaj değeri = 1002 için:

- Güvenli onaylama gerçekleştirin, kullanıcı onayını her iki izleme kanalında eşzamanlı olarak ayarlayın (4 saniye içinde).

Mesaj değeri = 1003 için:

- Eksen mekaniğini kontrol edin. Kapalı durumda eksen kaydırılmış olabilir ve son kaydedilen gerçek konum, sistem tekrar açıldıktan sonraki yeni gerçek konum ile artık örtüşmez.

- Referanslama sırasında gerçek değer karşılaştırması için toleransı arttırın (p9544).

Ardından gerçek değerleri kontrol edin, bir POWER ON işlemi yürütün ve kullanıcı onayını tekrar ayarlayın.

Mesaj değeri = 1004 için:

1. için şunlar geçerlidir: Güvenli onaylama gerçekleştirin. Kullanıcı onayını tekrar ayarlayın.

2. için şunlar geçerlidir: Güvenli onaylama gerçekleştirin. Kullanıcı onayını ancak eksen referanslandığında ayarlayın.

Mesaj değeri = 1005 için:

- Enkodersiz güvenli hareket izleme fonksiyonları için: Pals onayı koşullarını kontrol edin.

- Enkoderli güvenli hareket izleme fonksiyonları için: STO seçiminin iptal edilmesi için koşulları kontrol edin.

Not:

Bir Power Module'de, test durdurucusu genel olarak pals onayında yürütülmelidir (enkoderli mi yoksa enkodersiz mi olduğundan bağımsız olarak).

Mesaj değeri = 1007 için:

- PLC'yi doğru işletim durumu bakımından kontrol edin (çalışma durumu, temel program).

Mesaj değeri = 1008 için:

- SINUMERIK makine verileri MD10393'te yanlış veya çakışan adres aralıklarının ayarlanıp ayarlanmadığını kontrol edin.

Mesaj değeri = 1011 için:

- Teşhis için bkz. Parametre (r9571).

Mesaj değeri = 1012 için:

- Sensor Module aygıt yazılımı sürümü daha yeni bir sürüme yükseltilmelidir.

- 1 enkoder sistemi için şu durum geçerlidir: Enkoder parametrelerini eşitlik bakımından kontrol edin (p9515 / p9315, p9519 / p9319, p9523 / p9323, p9524 / p9324, p9525 / p9325, p9529 / p9329).

- 1 enkoder sistemi ve 2 enkoder sistemi için şu durum geçerlidir: p04xx'den enkoder parametrelerini doğru şekilde kopyalamak için p9700 = 46 ve p9701 = 172 ayarı yapılmalıdır.

- DQI enkoderleri için şu durum geçerlidir: Gerekirse Control Unit'in aygıt yazılımı sürümünü, DQI enkoderlerinin onaylandığı daha yeni bir sürüme yükseltin.

Parametrelenen enkoder, bağlı enkodere karşılık gelmiyor; enkoderi değiştirin.

- EMV uyumlu kontrol dolabı yapısını ve kablo döşemesini kontrol edin.

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) veya sıcak çalıştırma (p0009 = 30, p0976 = 2, 3) gerçekleştirin.

- Donanımı değiştirin.

Mesaj değeri = 1014 için:

- Enkoder gerçek değerlerini kontrol edin. Gerekirse konum toleransını (p9542) ve / veya kam toleransını (p9540) artırın.

Mesaj değeri = 1020, 1021, 1024 için:

- İletişim bağlantısını kontrol edin.

- Gerekirse izleme döngülerini daha büyük ayarlayın (p9500, p9511).

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) veya sıcak çalıştırma (p0009 = 30, p0976 = 2, 3) gerçekleştirin.

- Donanımı değiştirin.

Mesaj değeri = 1033, 1034 için:

- Gerekirse Control Unit'in aygıt yazılımı sürümünü, DQI enkoderlerinin onaylandığı daha yeni bir sürüme yükseltin.

Güvenlik enkoderlerinden biri değiştirildiyse, mesaj değeri = 1035 için:

- Donanım değişimini onaylayın (p9700 = 29, p9701 = 236 veya p9702 = 29).

- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya p0971 = 1 veya "RAM'i ROM'a kopyalayın").

- Arızayı onaylayın (örn. binektör girişi p2103).

Mesaj değeri = 1039 için:

- İş mili eğimi veya dişli faktörleri gibi dönüştürme faktörlerini kontrol edin.

Mesaj değeri = 1041 için:

- Motorun yeterli akımı olup olmadığını kontrol edin (> r9785[0]).

- Minimum akımı azaltın (p9588).

- Senkron motorlarda p9783'ün miktarını arttırın.

- "HF sinyal enjeksiyonu ile ayarlı işletim" fonksiyonunun aktif olup olmadığını kontrol edin (p1750.5 = 1) ve gerekirse devre dışı bırakın.

Mesaj değeri = 1042 için:

- Çalışma enkoderinin çalışma / durma süresini arttırın (p1120 / p1121).

- Akım / Devir ayarının doğru olup olmadığını kontrol edin (tork üreten / alan üreten akım ve devir gerçek değeri dalgalanma göstermemelidir).

- Nominal değer dinamiğini azaltın.

- Akım ve gerilim miktarını kontrol edin ve ayar davranışını, işletim veya hata durumundaki nominal dönüştürücü verisinin % 3'ünden daha fazla olacak şekilde ayarlayın.

- Minimum akımı arttırın (p9588 / p9388).

Mesaj değeri = 1043 için:

- Gerilim toleransını arttırın (p9589). Bir relüktans motoru çalışırken, ayarlayıcı ayarların genellikle daha dinamik olarak seçilir. Bu mesajın p9589 fabrika ayarında ortaya çıkması halinde, bir çare olarak hızlanma limiti (p9589 = %500 ... %1000) arttırılmalıdır. Tecrübeler bunun sağlam bir yanıt olduğunu göstermektedir.

- Çalışma enkoderinin çalışma / durma süresini arttırın (p1120 / p1121).

- Akım / Devir ayarının doğru olup olmadığını kontrol edin (tork üreten / alan üreten akım ve devir gerçek değeri dalgalanma göstermemelidir).

- Nominal değer dinamiğini azaltın.

Mesaj değeri = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132. .. 5135, 5140 için:

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

-Control Unit ile ilgili Motor Module arasında bir DRIVE-CLiQ iletişim hatası olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi yürütün.

- Aygıt yazılımını yeni sürüme yükseltin.

- Technical Support ile iletişim kurun.

-Control Unit'i değiştirin.

Mesaj değeri = 5012 için:

-Control Unit'in (p9610) ve Motor Module'nin (p9810) PROFIsafe adresinin ayarını kontrol edin. PROFIsafe adresinin 0 veya FFFF olmasına izin verilmez!

Mesaj değeri = 5013, 5025 için:

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

-Control Unit'in (p9610) ve Motor Module'nin (p9810) PROFIsafe adresinin ayarını kontrol edin.

-Control Unit ile ilgili Motor Module'nin arasında bir DRIVE-CLiQ iletişim hatası olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi yürütün.

Mesaj değeri = 5022 için:

- PROFIsafe-Slave'deki F parametresi değerlerinin ayarını kontrol edin (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Mesaj değeri = 5026 için:

- PROFIsafe-Slave'deki F parametresi değerlerinin ayarını ve hesaplanan F parametresi CRC'yi (CRC1) kontrol edin ve güncelleyin.

Mesaj değeri = 5065 için:

- PROFIsafe-Slave'deki planlamayı ve iletişimi kontrol edin (Sıra numarası/CRC).

- PROFIsafe-Slave'deki F_WD_Time F parametresi değerinin ayarını kontrol edin ve gerekirse artırın.

-Control Unit ile ilgili Motor Module arasında bir DRIVE-CLiQ iletişim hatası olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.

Mesaj değeri = 5066 için:

- PROFIsafe-Slave'deki F_WD_Time F parametresi değerinin ayarını kontrol edin ve gerekirse artırın.

- F-Host'taki teşhis bilgilerini değerlendirin.

- PROFIsafe bağlantısını kontrol edin.

Mesaj değeri = 6000 ... 6999 için:

Güvenlik arızası F01611'deki mesaj değerlerinin açıklamasına bakın.

Mesaj değeri = 7000 için:

- Parametrelenen toleransı arttırın (p9542 / p9342).

- CU'nun (r9713[0] ve ikinci kanalın r9713[1] gerçek konumunu belirleyin ve farkı, tutarlılık bakımından kontrol edin.

- 2 enkoder sisteminde, CU'nun (r9713[0] ve ikinci kanalın r9713[1] gerçek konum farkını azaltın.

Mesaj değeri = 7001 için:

- 16 bit görselde, güvenli konum ölçeklendirme değerini arttırın (p9574 / p9374).

- Gerekirse hareket aralığını azaltın.

Mesaj değeri = 7002 için:

- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

-Control Unit ile ilgili Motor Module arasında bir DRIVE-CLiQ iletişim hatası olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.

Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON olmadan onaylanabilir (güvenli onay):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.

Mesaj değeri = 7003, 7004 için:

- Gerekirse Tdp, Ti ve To için zaman ayarlarını uyarlayın veya p9500 izleme döngüsünü artırın (Tdp ayarı = 2 x n x p9500, n = 1, 2, 3, ...).

Ayrıca bkz: p9300, p9500

201712 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): F-IO işlemesi sırasında hata

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücu, her iki izleme kanalının çapraz karşılaştırmasında parametreler veya F-IO işlemesinin sonuçları arasında bir fark tespit etti ve STOP F'yi tetikledi. İzlemelerden birinin işlevi artık güvenilir değil, Yani artık güvenli bir işletim mümkün değil.

Bildirim değeri 0 olan C01711 bildirimi bir STOP F tetiklemesi yüzünden ek olarak gösterilmektedir.

En az bir izleme fonksiyonu etkinse, parametrelendirilmiş zaman evresinin sona ermesinden sonra güvenlik bildirimi C01701 "SI Motion: STOP B tetiklendi" yayınlanır.

Bildirim değeri (r9749, ondalık olarak):

Bu bildirime neden olmuş, çapraz olarak karşılaştırılmış veri numarası.

1: İzleme süresi girişleri SI tutarsızlığı (p10002, p10102).

2: SI çıkışı dahili olay giriş terminali (p10006, p10106).

3: SI STO giriş terminali (p10022, p10122).

4: SI SS1 giriş terminali (p10023, p10123).

5: SI SS2 giriş terminali (p10024, p10124).

6: SI SOS giriş terminali (p10025, p10125).

7: SI SLS giriş terminali (p10026, p10126).

8: SI SLS_Limit(1) giriş terminali (p10027, p10127).

9: SI SLS_Limit(2) giriş terminali (p10028, p10128).

10: SI Safe State sinyal seçimi (p10039, p10139).

11 SI F-DI giriş modu (p10040, p10140).

12: SI F-DO 0 sinyal kaynakları (p10042, p10142).

13: Statik olarak etkin olmayan sinyal kaynaklarının durumları birbirinden farklıdır (p10006, p10022 ... p10031).

14: İzleme süresi çıkışlar SI tutarsızlığı (p10002, p10102).

15: SI çıkışı dahili olay (p10006, p10106).

16: SI test sensörü geri bildirim seçimi test duruşu için test modu (p10046, p10146, p10047, p10147) .

17: DO'larda test duruşu için SI bekleme süresi (p10001).

18 ... 25: SI test sensörü geri bildirimi (p10046, p10146, p10047, p10147). Seçilen test duruşu modundan dolayı oluşan dahili geri okuma sinyali beklentisi.

26 ... 33: SI test sensörü geri bildirimi (p10046, p10146, p10047, p10147). Seçilen test duruşu modundan dolayı oluşan harici geri okuma sinyali beklentisi.

34 ... 41: SI test sensörü geri bildirimi (p10046, p10146, p10047, p10147). Seçilen test duruşu modundan dolayı oluşan ikinci dahili geri okuma sinyali beklentisi.

42: Seçilen test duruşu modundan dolayı oluşan ikinci dahili geri okuma sinyalinin işlemesi için dahili tarih (p10047, p10147).

43: Seçilen test duruşu modundan dolayı oluşan dahili geri okuma sinyalinin işlemesi için dahili tarih (p10047, p10147).

44: Seçilen test duruşu modundan dolayı oluşan harici geri okuma sinyalinin işlemesi için dahili tarih (p10047, p10147).

45: Test duruş parametrelerine bağlı olarak test modülünün başlatma durumu için dahili tarih.

46: SI dijital girişleri filtreleme süresi (p10017, p10117).

47: PROFIsafe için F-DI seçimi (p10050, p10150).

48: PROFIsafe için F-DI seçimi (p10006, p10022 ... p10031).

49: Pozitif SI SDI giriş terminali (p10030, p10130).

50: Negatif SI SDI giriş terminali (p10031, p10131).

51: SI SLP giriş terminali (p10032, p10132.)

52: SI SLP giriş terminali seçim (p10033, p10133).

53: Retraksiyon mantığı için dahili tarih (p10009, p100109).

54: SLP retraksiyon için SI F-DI (p10009, p100109).

Çözümü: - İlgili parametrelerde parametrelemeyi kontrol edin ve gerekirse düzeltin.

- SI verilerini ikinci kanala kopyalayarak eşitliği sağlayın ve daha sonra bir kabul testi yapın.

- p9500 ve p9300'deki izleme döngüsünü eşitlik açısından kontrol edin.

Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):

- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).

- PROFIsafe.

- Makine kontrol paneli.

Ayrıca bkz: p9300, p9500

201714 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Güvenli sınırlanan hız aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Tahrik hız sınırlama değeri tarafından (p9531) ön görülenden daha hızlı hareket etmiştir. Tahrik projelendirilen durma etkisi ile durduruldu (p9563).
Bildirim değeri (r9749, ondalık oluşturma):
100: SLS1 aşıldı
200: SLS2 aşıldı.
300: SLS3 aşıldı.
400: SLS4 aşıldı.
1000: Enkoder sınır frekansı aşıldı

Çözümü: - Kumanda sistemindeki hareket programını kontrol edin.
- SLS için limit değerleri kontrol edin ve gerekirse ayarlayın (p9531).
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlanmış hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli azaltılmış hız)
Ayrıca bkz: p9531, p9563

201715 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Güvenli sınırlandırılan pozisyon aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Eksen, "SLP" fonksiyonu tarafından izlenen parametrelendirilmiş bir konumun dışına çıktı.
Bildirim değeri (r9749, ondalık olarak):
10: SLP1 ihlal edildi.
20: SLP2 ihlal edildi.

Çözümü: - Kumanda sistemindeki hareket programını kontrol edin.
- "SLP" işlevinin sınırlarını kontrol edin ve gerekirse ayarlayın (p9534, p9535).
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
Ön koşul:
- "SLP" fonksiyonunun seçimini kaldırın ve ekseni izin verilen konum aralığına hareket ettirin.
Aşağıdaki seçeneklerden birini kullanarak güvenli bir onaylama gerçekleştirin:
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Güvenli sınırlanmış konum) / SE: Safe software limit switches (Güvenli yazılım limit şalteri)
Ayrıca bkz: p9534, p9535

201716 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Güvenli hareket yönü toleransı aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: "Güvenli hareket yönü" fonksiyonunda tolerans aşıldı. Sürücü projelendirilen durma etkisi ile durduruldu (p9566).
Bildirim değeri (r9749, ondalık oluşturma):
0: "Güvenli hareket yönü pozitif" fonksiyonu toleransı aşıldı.
1: "Güvenli hareket yönü negatif" fonksiyonu toleransı aşıldı.
Çözümü: - Kumanda sistemindeki hareket programını kontrol edin.
- "SDI" fonksiyonu için toleransı kontrol edin ve gerekirse ayarlayın (p9564).
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
Ön koşul:
- "SDI" fonksiyonunun seçimini kaldırın ve gerekirse tekrar seçin.
Aşağıdaki seçeneklerden birini kullanarak güvenli bir onaylama gerçekleştirin:
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SDI: Safe Direction (Güvenli hareket yönü)
SI: Safety Integrated
Ayrıca bkz: p9564, p9565, p9566

201717 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): SLA sınırı aşıldı

Sürücü nesnesi: SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: "Güvenli sınırlanmış hızlanma" fonksiyonu için hızlanma sınırı aşıldı. Sürücü, planlanan durdurma reaksiyonu aracılığıyla durdurulur (p9579).
Mesaj değeri (r9749, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
0: Kabaca çözülen ivmenin izlenmesi, hızlanma limitini ihlal etti.
1: Hassas bir şekilde çözülen ve gerektiğinde filtrelenen ivmelenmenin izlenmesi, hızlanma limitini ihlal etti.
Çözümü: - Kumanda sistemindeki hareket programını kontrol edin.
- "SLA" fonksiyonu için hızlanma limitini kontrol edin ve gerekirse ayarlayın (p9578).
- Güvenli bir onaylama yapın.
Mesaj değeri = 0 için:
Nedenlerin analizini r9714[0] ve r9714[3] ile yürütün.
Mesaj değeri = 1 için:
Nedenlerin analizini r9789[0], r9789[1] ve r9789[2] ile yürütün.
Not:
SI: Safety Integrated
SLA: Safely-Limited Acceleration (Güvenli sınırlanmış ivmelenme)
Ayrıca bkz: p9578

201730 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Dinamik güvenli sınırlanan hız referans grubu geçersiz

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: PROFIsafe üzerinden aktarılan referans bloğu negatif.
Bir referans bloğu ilgili hız limiti değerinin oluşturulması için "Hız sınırı değeri SLS1" (p9531[0]) referans hacmi temelinde kullanılır.
Sürücü projelendirilen stop reaksiyonu sayesinde durdurulur (p9563[0]).
Bildirim değeri (r9749, ondalıklı yorumla):
Talep edilen, geçersiz referans bloğu.

Çözümü: PROFIsafe telegramında, S_SLS_LIMIT_IST veri girişini düzeltin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- PROFIsafe.
Not:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlanmış hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli azaltılmış hız)

201745 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Fren testinde fren torkunun kontrolü

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: POWER ON (HEMEN)
Nedeni: p2003 parametresi üzerinden fren testi için fren torkunun standardı değiştirilmiştir.
Fren testi için yeniden bir onay testi uygulanmalıdır. Bu sayedefren testinin halen doğru fren torku ile uygulanıp uygulanmadığı tespit edilir.
Çözümü: - Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Fren testi kullanılıyorsa, güvenli fren testi için kabul testini tekrarlayın.
Ayrıca bkz: p2003

201750 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Donanım hatası, güvenlik ilişkili enkoder

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Güvenli hareket denetimleri için kullanılan enkoder, bir donanım hatasına neden oldu.
Bildirim değeri (r9749, ondalık olarak oluşturma):
Bildiriye neden olan enkoder statü kelimesi 1, enkoder statü kelimesi 2.
Çözümü: - Enkoder bağlantısını kontrol edin.
- Enkoderi değiştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Harici motorda enkoder değişimi ile ilgili not:
Bu güvenlik mesajını onaylamak için enkoderin seri numarası kopyalanmalıdır.
Bu, p0440 = 1 veya p1990 = 1 üzerinden gerçekleştirilebilir.

201751 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Güvenli enkoderde etkinlik testi hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Güvenli hareket izlemelerine ait DRIVE-CLiQ enkoderi, etkinlik testinde bir hataya yol açtı.
Bildirim değeri (r9749, ondalık olarak):
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.

Çözümü: - Enkoder bağlantısını kontrol edin.
- Enkoderi değiştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.

201752 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Referans pozisyonu geçersiz

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Aktarılan referans pozisyonu geçerli değil.
Mesaj değeri (r9749, ondalık olarak):
1: Referans pozisyonun (p9573=89) doğrundan aktarılması mümkün değil.
2: Referans pozisyonun hareket halinde aktarılması mümkün değil.

Çözümü: - ekseni/enkoderi park halinden çıkarın.
- enkoder arızasını onaylayın
- dişli kutusu kademe geçişini devre-dışı bırakın.
- Safety Control Channel (SCC) aracılığıyla referans alma yapıldığı zaman, "SCC aracılığıyla referans alma" fonksiyonunu enable edin (p9501.27/9301.27).
Bu mesaj aşağıdaki gibi onaylanabilir:
- sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları: Terminal Module 54F (TM54F) veya PROFIsafe aracılığıyla

201780 <Yer bilgisi>SBT Seçildiğinde fren kapalıdır.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Aşağıdaki frenler kapalıdır: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Fren testi seçildiğinde veya fren testi başlatıldığında tüm frenler açık değildi.
İkaz değeri (r2124, ikili kurulum):
Bit 0 = 1:
Dahili fren kapalıdır.
Bit 1 = 1:
Harici fren kapalıdır (p10230.5, p10235.5, p10202).
Not:
p10202 alanında hiçbir fren konfigüre edilmediğinde de uyarı bildirilecektir.
SBT: Safe Brake Test (Güvenli fren testi)
Ayrıca bkz: p10202, p10230, p10235

Çözümü: Tüm frenleri açın ve fren testi seçimini tekrarlayın (p10230.0, p10235.0).

201781 <Yer bilgisi>Frenin SBT açma süresi aşıldı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Fren testi sırasında frenleri açmak için maksimum süre (11s) aşılmıştır.
Muhtemel nedenler:
- Fren testi sırasında sürücü arıza konumuna geçmiştir ve böylelikle fren sürücü tarafından kapatılmıştır.
- Harici frende "Fren kapalı" geri bildirimi uzun süre bildirilmiştir (p10230.5, p10235).
İkaz değeri (r2124, ikili kurulum):
Bit 0 = 1:
Dahili fren açılamadı.
Bit 1 = 1:
Harici fren açılamadı.
Not:
SBT: Safe Brake Test (Güvenli fren testi)

Çözümü:
- Güvenli onaylama uygulayın.
- Fren testini yeniden başlatın (p10230.1, p10235.1).
Ayrıca bkz: p10230, p10235

201782 <Yer bilgisi>SBT Fren testi kumanda hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Fren testi hatalı kumanda nedeniyle iptal edildi.
Uyarı değeri (r2124, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Uyarı değeri 0:
Fren testi bir hata nedeniyle iptal edildi (fren açma süresi veya fren kapatma süresi aşıldı).
Bit 0:
Güvenli fren testi, fren testi seçiminin geri alınması nedeniyle iptal edildi.
Bit 1:
Güvenli fren testi, fren testi başlatmasının geri alınması nedeniyle iptal edildi.
Bit 2:
Fren testinin başlangıcında seçilen fren, p10202'de yapılandırılmadı.
Test durdurması seçimi üzerinden fren testi başlangıcında, fren 1 dahili fren olarak yapılandırılmadı.
Bir fren testi yapılandırma hatası mevcut. Bu durumda ayrıca A01785 uyarısı da verilir.
Not:
SBT: Safe Brake Test (Güvenli Fren Testi)
Ayrıca bkz: p10202

Çözümü:
- Fren testi parametresini kontrol edin (p10202)
- A01785 uyarısının mevcut olup olmadığını kontrol edin ve gerektiğinde değerlendirin.
- Güvenli onaylama uygulayın.
- Fren testini gerektiğinde yeniden başlatın.

201783 <Yer bilgisi>Frenin SBT kapama süresi aşıldı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Fren testi sırasında frenleri kapamak için maksimum süre (11s) aşılmıştır.
İkaz değeri (r2124, ikili kurulum):
Bit 0 = 1:
Dahili fren kapatılamadı.
Bit 1 = 1:
Harici fren kapatılamadı.
Not:
SBT: Safe Brake Test (Güvenli fren testi)

Çözümü: - Harici fren kullanımında "Fren kapalı" geri bildirim sinyalinin fren testi kumanda kelimesi ile doğru aktarılıp aktarılmadığını kontrol edin (p10230.5, p10235.5).
- Harici geri bildirimli bir dahili fren kullanımında geri bildirim sinyalinin gelişmiş fren kumandası ile doğru aktarılıp aktarılmadığını kontrol edin.
- Güvenli onaylama uygulayın.
- Fren testini yeniden başlatın (p10230.1, p10235.1).

201784 <Yer bilgisi>SBT Fren testi hata ile iptal edildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir hata nedeniyle güvenli fren testi iptal edildi.
Uyarı değeri (r2124, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 17 = 1: Fren testi akışında hata (neden için bkz. Bit 0 ... 10).
Bit 18 = 1: Dahili fren kapalı. Harici fren test edildiğinde açık olmalıdır (p10202).
Bit 19 = 1: Harici fren kapalı. Dahili fren test edildiğinde açık olmalıdır (p10202).
Bit 20 = 1: Tüm frenler açık değil (p10202).
Bit 21 = 1: Fren testi sırasında eksen konumu, park eden eksen nedeniyle geçersiz.
Bit 22 = 1: Dahili yazılım hatası.
Bit 23 = 1: Eksenin izin verilen konum aralığı, fren kapalıyken ihlal edildi (p10212/p10222).
Bit 24 = 1: Test edilmiş dahili fren, fren testi aktifken açıldı.
Bit 25 = 1: Test edilmiş harici fren, fren testi aktifken açıldı.
Bit 26 = 1: Aktif fren testi sırasında, test torku ilgili tolerans bandından (% 20) çıktı.
Bit 17 uyarı değeri nedeni:
Bit 0 = 1: İşletim, fren testi seçiminde etkin değil (r0899.2 = 0).
Bit 1 = 1: Harici hata oluştu (örneğin başlatılmış fren testi kullanıcı tarafından iptal edildi).
Bit 2 = 1: Fren testi seçiminde bir fren kapalı.
Bit 3 = 1: Yük torkunun belirlenmesi sırasında bir fren kapalı.
Bit 4 = 1: Durdurma reaksiyonunu içeren bir hata ortaya çıktı (örn. KAPALI1, KAPALI2, KAPALI3) veya pals onayı geri alındı (örn. STO seçildi veya işletim artık etkin değil).
Bit 5 = 1: Fren testi seçiminde, eksen nominal devri çok yüksek.
Bit 6 = 1: Eksenin gerçek devri (r0063) çok yüksek (örn. Fren testi sırasında fren tutmuyor).
Bit 7 = 1: Devir regülatöründe yanlış mod (örn. enkodersiz devir ayarı veya U/f işletimi).
Bit 8 = 1: Ayar etkin değil veya işlev üretici aktif.
Bit 9 = 1: Ayar, fren testine geçmiyor (örn. hiçbir PI devir ayarı parametrelenmediğinden).
Bit 10 = 1: Tork sınırına ulaşıldı (r1407.7, r1408.8).
Not:
SBT: Safe Brake Test (Güvenli fren testi)

Çözümü: - Hatanın nedenini giderin.
- Güvenli onaylama uygulayın.
- Fren testini gerektiğinde yeniden başlatın.
Bit 17 = 1 hakkında Bit 6 = 1 veya Bit 23 = 1 ile:
Motor tutma freninin (p1217) fren kapama süresi fazla sınırlı ayarlandığında fren, fren testinin başlatılmasında geç kapanır. Fren kapama süresi uyarlanmalıdır (p1217).

201785 <Yer bilgisi>SBT Fren testi konfigürasyon hatası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Fren testi parametrelemesinde hata.
Bu yapılandırmada, fren testi başlatılamıyor veya hatasız şekilde başlatılamıyor.
Uyarı değeri (r2124, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
1:
Hiçbir hareket izleme işlevi etkinleştirilmedi.
2:
İki dahili fren yapılandırıldı (p10202).
4:
Hiçbir fren yapılandırılmadı (p10202).
8:
Fren testi dahili bir fren için yapılandırıldı, ancak güvenli freni kontrolü etkin değil (p9602 / p9802).
Not:
Aygıt yazılımı sürümü 5.1'den itibaren SBC olmayan SBT'ye, dahili fren için de izin verilir.)
16:
Güvenli fren testi ve enkodersiz güvenlik aynı anda etkinleştirildi (p9306 / p9506). Buna izin verilmez.
32:
Güvenli fren testi ve U/f kontrolü vektörü etkinleştirildi. Bu ayar türünde güvenli fren testi mümkün değildir.
Not:
SBC: Safe Brake Control (Güvenli frenleme kumandası)
SBT: Safe Brake Test (Güvenli fren testi)
Çözümü: Fren testi parametresini kontrol edin.

201786 <Yer bilgisi>SCC Sinyal kaynağı değiştirildi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: p10235 veya p10250 sinyal kaynağı değiştirildi.
Yeni sinyal kaynağı hemen etkindir.
Not:
SCC: Safety Control Channel
Ayrıca bkz: p10235, p10250
Çözümü: Arızayı onaylayın

201787 <Yer bilgisi>SBT Motor tipi farklı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güvenli fren testi için ayarlanmış motor tipi (p10204) fonksiyon modülü üzerinden ayarlanan motor tipi (r0108.12) ile denk değil.

Çözümü: Güvenli fren testi için ayarlanan motor tipini uyarlayın.
Not:
Fren testi için birimleri motor tipine bağlı olan tüm parametreler kontrol edilmelidir.
Ayrıca bkz: p10204, p10209

201788 <Yer bilgisi>SI: Otomatik test stop, hareket izleme fonksiyonlarıyla STO seçiminin kaldırılması için bekliyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Otomatik test stop (force kontrol prosedürü) enerji verildikten sonra yapılamadı.
Olası nedenler:
- STO fonksiyonu güvenli hareket izleme fonksiyonları aracılığıyla seçilmiş.
- STO ile sonuçlanan bir güvenlik mesajı bulunuyor.
Not:
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma)

Çözümü: - güvenli hareket izleme fonksiyonları aracılığıyla STO seçimini kaldırın.
- Güvenlik mesajlarının gerekçesini ortadan kaldırın ve mesajları onaylayın.
Not:
Otomatik test stop gerekçeler ortadan kaldırıldıktan sonra yapılır.

201789 <Yer bilgisi>SI: Test durdurması seçiminde, otomatik test durdurmasına ve fren testine izin verilmez

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Otomatik test durdurmasının (p9507.6 / p9307.6) ve fren testinin parametrelemesine, test durdurması seçiminde (p10203 = 2) izin verilmez.
Çalıştırma başlangıcında test durdurması otomatik olarak yürütülmez.

Çözümü: - Parametreyi düzeltin.
- Parametre p10203 eşit değildir 2 ayarlayın veya otomatik test stop devre dışı bırakın.
Not:
Otomatik test stop uygulamak için sıcak çalıştırma veya POWER ON gereklidir

201794 <Yer bilgisi>SI Motion: PROFIsafe üzerinden güvenli konum için modulo değerini kontrol edin

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Güvenli pozisyonda modül değerinin PROFIsafe (p9505) üzerinden parametrelenmesi sunulabilen alanın aşımında konum güncel değerine geçişe neden olabilir.
Sunulabilen alan:
- 32-Bit-Değer: +/-2048 Tur
- 16-Bit-Değer: +/-2048 Tur (p9574 bağlıdır)

Çözümü: Parametreyi düzeltin.
p9505 eşittir 2^n tur ve aynı anda tam turları atayın (yani 360 ° misli).
Not:
Bu uyarı sadece konum güncel değerinin ilgili aplikasyon için geçişinde ya da sorun oluşturmadığında tolere edilebilir , çünkü parametrelenen modül alanı “nerdeyse tam sayılı” sunulabilir alanda +/-2048 tura uygundur.
“NO REPORT” uyarısı parametre değişimine yönelik düz durmamalıdır. Böylelikle parametre değişimi sekansı gereklidir:
- p9505 dzüeltin "2^n".
- p2118 ve p2119 yardımıyla parametre değişim uyarısı.
- p9505 tekrar arzu edilen değere ayarlayın

201795 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Güvenli Impals silme çıkışında bekleme süresi doldu.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Seçimsiz gelişmiş fonksiyonlarda enkodersiz güncel değer algılaması güvenli impuls silmenin terk edilmesinden sonra 5 saniyelik bekleme süresi içinde etkinleştirilememektedir.
Tekrar "Güvenli impuls silme" durumuna geçiş yapılır.
Çözümü: - Sürücü ayarının çalışmasını engelleyen eksik onayları kontrol edin (r0046).
- Enkodersiz güncel değer algılamasının olası mevcut hata mesajlarını değerlendirin ve giderin.

201796 <Yer bilgisi>SI P1 (CU): İletişim bekleme

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sürücü güvenli fonksiyonların uygulanması için iletişim yapısının kurulmasını bekliyor.
Not:
Bu durumda STO aktif.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumla):
1: SINUMERIK ile iletişim yapısı kurulmasını bekleme
2: TM54F ile iletişim yapısı kurulmasını bekleme
3: PROFIsafe F-Host ile iletişi yapısı kurulmasını bekleme
Çözümü: Uzun bir süre sonra mesaj otomatik olarak geri alınmazsa, iletişime bağlı olarak aşağıdaki kontroller yapılmalıdır:
SINUMERIK ile iletişim için aşağıdakiler geçerlidir:
- Mevcut diğer PROFIBUS iletişimi mesajlarını kontrol edin ve nedenlerini ortadan kaldırın.
- Sürücü cihazındaki sürücülere yönelik üst düzey kumandadaki eksen atamasının doğru olup olmadığını kontrol edin.
- Üst düzey kumandadaki ilgili eksen için güvenli hareket izleme fonksiyonlarının etkinliğini kontrol edin ve gerekirse ayarlayın.
TM54F ile iletişim için aşağıdakiler geçerlidir:
- TM54F ile DRIVE-CLiQ iletişimi için mevcut diğer mesajları kontrol edin ve nedenlerini ortadan kaldırın.
- p10010'un ayarını kontrol edin. TM54F tarafından kontrol edilen tüm sürücü nesneleri listelenmiş olmalıdır.
PROFIsafe F-Host ile iletişim için aşağıdakiler geçerlidir:
- Mevcut diğer PROFIsafe iletişimi mesajlarını değerlendirin.
- F-Host'un çalışma durumunu kontrol edin.
- F Host ile iletişim bağlantısını kontrol edin.
- Motor Module/Hydraulic Module ile iletişim bağlantısını kontrol edin.Control Unit'in çalışması sırasında, Motor Module/ Hydraulic Module bağlı olduğundan ve en geç Control Unit ile açıldığından emin olunmalıdır. Aksi takdirde, Motor Module/ Hydraulic Module sonradan takılması veya açılması sırasında, Control Unit'de bir POWER ON işlemi yürütülmelidr.
Not:
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma)
Ayrıca bkz: p9601, p9801, p10010

201797 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Eksen güvenli şekilde referanslanmadı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Kapatmadan önce kaydedilen durma konumu, açılma sırasında belirlenen gerçek konumla örtüşmüyor.
Mesaj değeri (r9749, ondalık yorumlama):
1: Eksen güvenli bir şekilde referanslanmadı.
2: Kullanıcı onayı eksik.

Çözümü: Güvenli otomatik referanslandırma mümkün olmadığında Softkey üzerinden kullanıcı yeni pozisyon için bir kullanıcı onayına sahip olmalıdır. Bu sayede bu pozisyon güvenli olarak tanımlanır.
Not:
SI: Safety Integrated

201798 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Hareket izleme fonksiyonları için test stop çalışıyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Güvenli hareket izleme fonksiyonları için force kontrol prosedürü (test stop) halihazırda devam ediyor.

Çözümü: Gerekli değildir.
Bu mesaj, test stop tamamlandığı zaman otomatik olarak geri çekilir.
Not:
SI: Safety Integrated

201799 <Yer bilgisi>SI Motion P1 (CU): Kabul test modu aktif

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Kabul testi modu aktiftir.
Bunun anlamı:
- Set değeri hız sınırlaması devre dışı (r9733).
- Standart limit şalterleri SLP (SE) fonksiyonunun kabul testinde devre dışıdır (EPOS'da dahili, aksi durumda r10234 üzerinden).
- SINUMERIK ile safety fonksiyonlarında geçerli: Güvenli hareket denetim fonksiyonlarının POWER ON bildirimleri kabul testi sırasında onaylama seçenekleri ile tahsis edilen kumanda da onaylanabilir.

Çözümü: Gerekli değil.
Bildiri kabul testi modundan çıkılarak ile geri alınır.
Not:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Güvenli sınırlandırılan pozisyon) / SE: Safe software limit switches (Güvenli yazılım limit şalteri)

201800 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ: Donanım/konfigürasyon hatalı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: HİÇBİR (IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: DRIVE-CLiQ bağlantısında bir arıza meydana gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
100 ... 107:
DRIVE-CLiQ-Burcu X100 ... X107 üzerinden iletişim döngüsel moda değişmemiştir. Nedeni hatalı yapılanma veya olanaksız Buz zamanlamasına neden olan konfigürasyon olabilir.
10:
DRIVE-CLiQ-bağlantısının kaybı. Bu neden örn. DRIVE-CLiQ hattının Control Unit'de n çekilmesi ile veya DRIVE-CLiQ motorlarında bir kısa devre nedeniyle oluşabilir Bu hata ancak döngüsel iletişimde onaylanabilirdir.
11:
Bağlantı algılamada tekrarlana hata Bu hata ancak döngüsel iletişimde onaylanabilirdir.
12:
Bir bağlantı algılandı ancak katılımcı algılama değişimi çalışmıyor Nedeni muhtemelen arızalı bileşenlerdir. Bu hata ancak döngüsel iletişimde onaylanabilirdir.

Çözümü: Hata değeri = 100 ... 107:
- DRIVE-CLiQ bileşenlerinin aynı aygıt yazılımı sürümüne sahip olduğundan emin olun.
Kısa akım regülatörü algılama süreleri için uzun topolojilerden kaçının.
Hata değeri = 10 için:
-Control Unit'de ki DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ'li motorlarda kısa devreyi giderin.
- POWER ON işlemini yürütün.
Hata değeri = 11 için:
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
Hata değeri = 12 için:
- İlgili bileşeni değiştirin.

201839 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Teşhisi: Bileşenlere giden kablo hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: komponent numarası: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ-Bağlantılarının/kablolarının denetimi için hata sayacı (r9936[0...199]) yükseldi.
Uyarı değeri (r2124, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bileşen numarası.
Not:
Bileşen numarası besleme hattı Control Unit yönünden bozulan bileşenleri belirtir.
Başka aktarım hataları gündeme gelmediğinde, uyarı 5 saniye sonra otomatik olarak geri çekilir.
Ayrıca bkz: r9936
Çözümü: - İlgili DRIVE-CLiQ- hattını kontrol edin.
- EMV koşullarına uygun aktarım dolabı yapısını ve kablo tahsisatını kontrol edin.

201840 <Yer bilgisi>SMI: Motor verileri olmayan bleşenler bulundu

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: komponent numarası: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Motor verileri olmayan bir SMI/DQI (örneğin SMI yedek parça olarak değiştirilmiştir).
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak):
Bileşen numarası hedef topolojiden.

Çözümü: 1. SMI / DQI verilerini (motor / enkoder verileri) veri yedeklemesinden tekrar kaydedin (p4690, p4691).
2. Bu bileşen için bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.
Not:
DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
Ayrıca bkz: p4690, p4691

201900 <Yer bilgisi>PB/PN: Yapılandırma telegram hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir konrol birimi, yanlış yapılandırılmış bir telegram ile bir bağlantı kurmaya çalışıyor.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1:
Bağlantı, cihazda yapılandırılmış olandan daha fazla sürücü nesnesine kurulmuş. Proses veri değişimine yönelik sürücü nesneleri ve bunların sırası p0978'de tanımlanmıştır.
2:
Bir sürücü nesnesine çıkış veya giriş için çok fazla PZD veri sözcüğü. Bir sürücü nesnesindeki olası PZD öğelerinin sayısı, r2050 / p2051'deki dizin sayısına göre belirlenir.
3:
Giriş veya çıkış için eşit olmayan bayt sayısı.
4:
Senkronizasyona yönelik ayr verileri kabul edilmedi. Ayrıntılı bilgi için bkz. A01902.
211:
Bilinmeyen parametrelendirme bloğu.
223:
p8815[0]'da ayarlanan PZD arabirimi için döngü senkronizasyonu geçersiz.
Aynı döngüde birden fazla PZD arayüzü çalışıyor.
253:
PN Shared Device: PROFIsafe ve PZD için geçersiz karışım yapılandırması.
254:
PN Shared Device: Bir yuva / alt yuva için geçersiz çift atama.
255:
PN: Yapılandırılmış sürücü nesnesi ve mevcut sürücü nesnesi eşleşmiyor.
256:
PN: Yapılandırılmış telegram ayarlanamaz.
257:
PN Shared Device: Cihazın tamamında çıkış veya giriş için çok fazla veri sözcüğü
500:
p8815[1]'de ayarlanan arabirim için geçersiz PROFIsafe yapılandırması.
Birden fazla PZD arayüzü PROFIsafe ile çalışıyor.
501:
PROFIsafe parametre hatası (örn. F_Dest).
502:
PROFIsafe telegramı uygun değil.
503:
PROFIsafe bağlantısı, herhangi bir senkron döngülü bağlantı olmadığı sürece reddedilir (p8969).
Diğer değerler:
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü: Master ve Slave taafındaki bus konfigürasyonunu kontrol edin.
Uyarı değeri = 1, 2 için:
- Proses veri değişimi olan sürücü nesnelerinin listesini kontrol edin (p0978).
Not:
p0978[x] = 0 ile listedeki aşağıdaki sürücü nesneleri, proses veri değişiminden hariç tutulur.
Uyarı değeri = 2 için:
- Bir sürücü nesnesine çıkış ve giriş için veri sözcüğü sayısını kontrol edin.
Uyarı değeri = 211 için:
- Çevrimdışı sürüm <= Çevrimiçi sürüm durumunu sağlayın.
Uyarı değeri = 223, 500 için:
- p8839 ve p8815'teki ayarı kontrol edin.
- Takılmış, fakat yapılandırılmamış CBE20'yi kontrol edin.
- Sadece bir PZD arayüzünün senkron döngüde veya PROFIsafe ile çalıştırıldığından emin olun.
Uyarı değeri = 255 için:
- Yapılandırılmış sürücü nesnelerini kontrol edin.
Uyarı değeri = 256 için:
- Yapılandırılmış telegramı kontrol edin.
Uyarı değeri = 257 için:
- Cihazın tamamına ait çıkış ve giriş için veri sözcüklerinin sayısını kontrol edin.
Uyarı değeri = 501 için:
- Ayarlanan PROFIsafe adresini kontrol edin (p9610).
Uyarı değeri = 502 için:
- Ayarlanan PROFIsafe telegramını kontrol edin (p60022, p9611).

201902 <Yer bilgisi>PB/PN: Senkron döngülü işletim Parametreleme geçersiz

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Devir senkron işletimi için parametrelenme onaylanmaz.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumla):
0: Bus döngü süresi Tdp < 0.5 ms.
1: Bus döngü süresi Tdp > 32 ms.
2: Bus döngü süresi Tdp akım ayar tarama süresinin tam sayılı katsayısı değildir.
3: Güncel değer tespit süresi Ti > Bus döngü süresi Tdp veya Ti = 0.
4: Güncel değer tespiti Ti süresi akım ayar tarama süresinin tam sayılı katsayısı değildir.
5: Set değer kabulü süresi To >= Bus döngü süresi Tdp veya To = 0.
6: Set değer kabulü To süresi akım ayar tarama süresinin tam sayılı katsayısı değildir.
7: Tmapc Master uygulama döngü süresi devir ayar tarama süresinin tam sayılı katı değildir.
8: Bus rezervi Bus döngü süresi Tdp - Data Exchange süresi Tdx iki akım ayar tarama süresinden küçüktür.
10: Set değer kabulü süresi To <= Data Exchange süresi Tdx + Akım ayar tarama süresi.
11: Master Uygulama döngü süresi Tmapc > 14 x Tdp veya Tmapc = 0.
12: PLL-Tolerans ekranı Tpll_w > Tpll_w_max.
13: Bus döngü süresi Tdp tüm temel devirlerin katı değildir p0110[x].
16: COMM BOARD alanındaki süre güncel değer tespiti Ti için iki akım ayar tarama süresinden küçüktür

Çözümü: - Bus parametrelendirme Tdp, Ti, To adaptasyonu.
- Akım ayar ya da devir ayar tarama süresini adapte edin.
Uyarı değeri = 10:
- Tdx, daha az Bus katılımcısı veya kısa telegramlar ile azaltın.
Not:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201903 <Yer bilgisi>COMM INT: Alıcının

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Alınan yapılandırma verileri sürücü cihaz tarafından kabul edilmedi.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak):
Alınan yapılandırma verilerinin geri dönüş değer kontolü.
1: Cihazda yapılandırılandan çok sürücü nesnesine bağlantı. Proses veri değiştirme için sürücü nesneleri ve onların sıralaması p0978'de belirlenir.
2: Bir sürücü nesnesine ait çıkış ve giriş için çok fazla PZD veri sözcüğü. Bir sürücü nesnesine ait olası PZD'lerin sayısı, r2050/p2051'in içerisindeki endekslerin sayısıyla verilir.
3: Input veya output için tek cinsinden byte sayısı.
4: Senkronizasyon için gerekli ayarlama verileri kabul edilmedi. Daha fazla bilgi için bkz. A01902.
5: Çevrimsel işletme etkin değil.
501: PROFIsafe parametresi hatalı (z. B. F_Dest).
Diğer değerler:
Sadece Siemens dahili hata aıza teşhisleri için.
Çözümü: Alınan yapılandırma verilerinin kontrol edilmesi.
Uyarı değeri = 1, 2:
Proses veri değişimiylesürücü nesnelerinin listesini kontrol edin (p0978). p0978[x] = 0 ile listede bulunan tüm sürücü nesneleri proses veri değişimi tarafından dışlanacaktır.
Uyarı değeri = 2:
Bir sürücü nesnesine ait çıkış ve giriş için veri sözcüklerinin sayısının kontrol edilmesi.
Uyarı değeri = 501:
Ayarlanmış olan PROFIsafe adreslerinin kontrol edilmesi (p9610).

201910 <Yer bilgisi>Fieldbus: setpoint zaman aşımı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL3 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, STOP2)
Hla: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2, STOP2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Fieldbus arayüzünden hedef değerlerin alım işlemi (Onboard, PROFIBUS/PROFINET/USS) kesildi.
- Bus bağlantısı kesildi.
- Kontrolör kapatıldır.
- Kontrolör STOP durumuna getirildi.
Ayrıca bkz: p2040
Çözümü: Bus bağlatısını sağlayın ve kontrolörü RUN durumuna atayın.
PROFIBUS Slave-Redundancy notu:
Bir Y-Linkde çalışmayı sağlayın, Slave-Parametrelenmesinde "DP-Alarm-Modu = DPV1" ayarlı olan.

201911 <Yer bilgisi>PB/PN: Senkron döngülü işletim Döngü hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1
Servo: KPL1 (KPL3)
Hla: KPL1 (KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Devirlerin senkronizasyonuna yönelik global kontrol telegramı döngüsel modda birden fazla DP devresi devre dışı kalmıştır veya birden fazla DP devrinde parametreleme telegramı üzerinden ön görülen zaman kapsamında zarar görmüştrü (bakınız Bus döngü süresi Tdp ve Tpllw).

Çözümü: - Bus'ın fiziksel kontrolü (Kablo, konnektör, terminal direnci, ekranlama vs.).
- İletişimin kısa süreli mi yoksa kalıcı olarak mı kesildiğinin kontrol edilmesi.
- Bus veya kontrolörün kullanıma yönelik kontrol edilmesi (örneğin bus devir süresi Tdp çok kısa ayarlanmış).
Not:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201912 <Yer bilgisi>PB/PN: Senkron döngülü işletim Yaşam sinyali kesintisi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1
Servo: KPL1 (KPL3)
Hla: KPL1 (KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Çevrimsel işletmede, kontrolöre (eşzamanlı işletim) ait izin verilen azami yaşam belirtisi hatası sayısı aşılmıştır.

Çözümü: - Bus'ın fizikel olarak kontrol edilmesi (Kablo, knnektör, terminal direnci, izolasyon vs.)
- Kontrolör yaşam belirtisinin bağlantısını düzgün ayarlayın (p2045).
- Kontrolörden gelen yaşam belirtisi işareti doğru gönderiliyor mu, kontrol edin (örneğin STW2.12 ... ile Trace oluşturun. STW2.15 ve Triger sinyali ZSW1.3).
- Telgrafların izin verilen hata oranlarını kontrol edin (p0925).
- Bus'ı veya kontrolörü kullanıma yönelik kontrol edin (örneğin bus devir süresi Tdp çok kısa ayarlanmış).
Bilgi:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201913 <Yer bilgisi>COMM INT: İzleme süresi, sinyal süresi doldu

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Yaşam işareti sayacının denetim süresi aşılmıştır.
Tahrikin yüklenen kumandaya yönelik bağlantısı (SIMOTION, SINUMERIK) aşağıdaki nedenlerden ötürü kesilmiştir:
- Kumanda geri alınmıştır.
- Kumandaya yönelik veri transferi kesilmiştir.

Çözümü: - Kumandanın yeniden hareketini bekleyin.
- Kumandaya yönelik veri transferini yeniden oluşturun.

201914 <Yer bilgisi>COMM INT: İzleme süresi, konfigürasyon süresi doldu

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Konfigürasyon için denetim süresi dolmuştur.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
0: Gönderim konfigürasyon verilerinin aktarımı aşıldı
1: Alım konfigürasyon verilerinin aktarımı aşıldı

Çözümü: - Mevcut arızaları onaylayın.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

201915 <Yer bilgisi>PB/PN: Senkron döngülü işletim Sürücü nesnesi 1 yaşam işareti kesintisi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sürücü nesnesi 1 (Control Unit) üzerindeki master yaşam işareti (senkron döngülü işletim) olan sorunlar için toplu gösterge.
Merkezi ölçüm sırasında master ile senkronizasyon kaybolur.

Çözümü: Bilgi:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201920 <Yer bilgisi>PROFIBUS: Kesinti, çevrimsel bağlantı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: PROFIBUS Master alanına döngüsel bağlantı kesiktir.

Çözümü: PROFIBUS-Bağlantısını oluşturun ve PROFIBUS-Master döngüsel işletimle etkinleştirin.
Not:
Atanan bir kumandaya yönelik iletişim olmadığında bu bildirimi gizlemeye yönelik p2030 = 0 ayarlanmalıdır

201921 <Yer bilgisi>PROFIBUS: Set değerleri To doğrultusunda alımı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: PROFIBUS Master (Set değerleri) çıkış verileri yanlış zamanda PROFIBUS devresi dahilinde algılanacaktır.

Çözümü: - Bus projelendirme kontrolü
- Devre senkronizasyon parametresi kontrolü (To > Tdx sağlama)
Not:
To: Set değer kabulü zamanı
Tdx: Veri değişim zamanı

201930 <Yer bilgisi>PB/PN: Senkron döngülü akım regülatörü algılama süresi eşit değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Devir senkronlu işletimde tüm sürücülerin akım ayar tarama süreleri eşit ayarlanmalıdır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumla):
Sürücü objesinin numarası farklı akım ayar tarama süresi ile
Çözümü: Akım ayar tarama süresini eşit ayarlayın (p0115[0]).
Not:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Ayrıca bkz: p0115

201931 <Yer bilgisi>PB/PN: Senkron döngülü devir regülatörü algılama süresi eşit değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Devir senkronlu işletimde tüm sürücülerin devir ayar tarama süreleri eşit ayarlanmalıdır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumla):
Sürücü objesinin numarası farklı devir ayar tarama süresi ile
Çözümü: Devir ayar tarama süresini eşit ayarlayın (p0115[1]).
Not:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Ayrıca bkz: p0115

201932 <Yer bilgisi>PB/PN: DSC için döngü senkronizasyonu yok

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bir eşzamanlılık yok veya eşzamanlı bir yaşam belirtisi mevcut ve DSC seçilmiş.
Bilgi:
DSC: Dynamic Servo Control
Ayrıca bkz: p0922, p1190, p1191
Çözümü: Bus yapılandırması üzerinden eşzamanlılık ayarı yapın ve eşzamanlı yaşam belirtisini transfer edin.
Ayrıca bkz: r2064

201940 <Yer bilgisi>PB/PN: Döngü senkronizasyonuna ulaşılamadı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bus, veri alış-veriş durumundadır (Data Exchange) ve parametrelendirme telegram eşzamanlı işletme seçildi.
Senkronizasyon, Master tarafndan belirtilen döngü üzerinde henüz yapılamadı.
- Bus yapılandırması üzerinden eşzamanlı işletim seçildiği halde, Master, eş zamanlı global kontrol telgrafı göndermiyor.
- Master, parametrelendirme telgrafında slave'e iletilenden farklı bir eşzamanlı DP döngüs (ölçü) kullanıyor.
- En az bir sürücü nesnesinin impuls izni mevcuttur (hem de PROFIBUS-/PROFINET-kontrollü değil).

Çözümü: - Master uygulamalarını ve bus yapılandırmasını kontrol edin.
- Slave yapılandırmasında ölçü girişini ve Master'daki ölçü ayarlarını kontrol edin.
- Hiçbir sürücü nesnesinde impulse izni olmadığına emin olun. Impulse'ları, ancak PROFIBUS-/PROFINET sürücülerinin senkronizasyonu yapıldıktan sonra serbest bırakın.

Bilgi:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201941 <Yer bilgisi>PB/PN: Bus iletişimi kurulurken döngü sinyali eksik

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bus veri değişimi konumunda bulunuyor (Veri değişimi) ve parametrelendirme programı üzerinden devre senkron modu seçilmiştir. Global kontrol telegramı senkronizasyon için alınmaz.
Çözümü: Master uygulamalarını ve bus yapılandırmasını kontrol edin.

Bilgi:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201943 <Yer bilgisi>PB/PN: Bus iletişimi kurulurken döngü sinyali hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bus veri değişimi konumunda bulunuyor (Veri değişimi) ve parametrelendirme programı üzerinden devre senkron modu seçilmiştir.

Global kontrol telegramı senkronizasyon için düzensiz alınır.
- Master düzensiz Global kontrol telegramı gönderir.
- Master, parametrelendirme programında Slave'e aktarılandan farklı bir izokron DP devresi kullanır.

Çözümü: - Master uygulamalarını ve bus yapılandırmasını kontrol edin.
- Slave yapılandırmasında ölçü girişini ve Master'daki ölçü ayarlarını kontrol edin.

Bilgi:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201944 <Yer bilgisi>PB/PN: Yaşam işareti senkronizasyonuna ulaşılamadı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bus veri değişimi konumunda bulunuyor (Veri değişimi) ve parametrelendirme programı üzerinden devre senkron modu seçilmiştir.

Master yaşam işaretindeki senkronizasyon (STW2.12 ... STW2.15) yaşam işareti projelendirilen döngü çapında Ymapc olduğundan farklı değiştiğinden henüz uygulanamadı.
Çözümü: - Master'ın, yaşam belirtisini doğru Master uygulama döngüsü Tmapc'de artırdığına emin olun.
- Master yaşam belirtisinin bağlantısını düzgün ayarlayın (p2045).

Bilgi:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201945 <Yer bilgisi>PROFIBUS: Yayımlayıcı ile bağlantıda arıza

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: PROFIBUS çapraz trafiğinde en az bir sunucuya olan bağlantı arızalıdır.
İkaz değeri (r2124, ikili kurulum):
Bit 0 = 1: r2077[0] adresine sahip sunucu bağlantısı arızalıdır.
...
Bit 15 = 1: r2077[15] adresine sahip sunucu bağlantısı arızalıdır.

Çözümü: - PROFIBUS hatlarını kontrol edin.
- Sunucunun ilk devreye alımını arızalı bağlantı ile uygulayın.

201946 <Yer bilgisi>PROFIBUS: Yayımlayıcı ile bağlantı kesildi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Bu sürücü nesnesinde, çevrimsel işletmedeki PROFIBUS çapraz trafiğinde bulunan en az bir yayımcıya (Publisher) olan bağlantısı kesildi.
Hata değeri (r0949, ikili olarak):
Bit 0 = 1: r2077[0]'da adresi bulunan yayımcı, bağlantı kesildi.
...
Bit 15 = 1: r2077[15]'da adresi bulunan yayımcı, bağlantı kesildi.

Çözümü: - PROFIBUS hatlarını kontrol edin.
- Kesik bağlantıya sahip sunucunun durumunu kontrol edin..

201950 <Yer bilgisi>PB/PN: Senkron döngülü işletim Senkronizasyonu başarısız oldu

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Dahili devrenin global kontrol telegramına olan senkronizasyonu başarısız Dahili devre beklenmedik kaydırma gösteriyor

Çözümü: Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.
Bilgi:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201951 <Yer bilgisi>CU SYNC: Aplikasyon devri senkronizasyon eksik

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: DRIVE-CLiQ soketinde bulunan, birbirinden farklı uygulama ölçülerine sahip DRIVE-CLiQ bileşenlerin çalıştırılması, Control Unit ile bir senkronizasyonu gerektirir. Senkronizasyon başarısız oldu.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak):
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.

Çözümü: - Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- DRIVE-CLiQ bileşeninin yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.
Not:
Bir kontrol birimi uzantısı kullanılıyorsa (örn. CX32, NX10) şu durum geçerlidir:
Kontrol birimi uzantısının hata mesajları yayınlayıp yayınlamadığını kontrol edin ve gerekirse bunları kaldırın.

201952 <Yer bilgisi>CU DRIVE-CLiQ: Komponentlerin senkronizasyonu desteklenmiyor

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Mevcut sistem konfigürasyonu senkronizasyon temel devre, DRIVE-CLiQ-devresi ve aplikasyon devresi arasında bağlı bulunan DRIVE-CLiQ-bileşenleri senkronizasyonunun desteklenmesini gerektirir
Ancak tüm DRIVE-CLiQ- bileşenleri buna sahip değildir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
İlk hatalı DRIVE-CLiQ-Bileşenlerinin bileşen numarası.
Çözümü: Arıza değerinde belirtilen bileşenlerin gömülü yazılımının yükseltilmesi
Not:
DRIVE-CLiQ-demetinde bulunan olası diğer bileşenleri de yükseltin.

201953 <Yer bilgisi>CU SYNC: Senkronizasyon tamamlanmadı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sürücü sistemi açıldıktan sonra; temel döngü, DRIVE-CLiQ döngüsü ve uygulama döngüsü arasında senkronizasyon başlatıldı, ancak ilgili süre toleransı içinde tamamlanmadı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Çözümü: Tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.
Sürücü algılama süreleri değiştirildikten sonra hata oluşursa, mevcut bir terminal modülü 31 (TM31) durumunda, algılama süreleri (p0115, p4099), sürücü döngülerinin tamsayılı katları olarak ayarlanmalıdır (p0115).

201954 <Yer bilgisi>CU DRIVE-CLiQ: Senkronizasyon başarılı değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Temel ölçü, DRIVE-CLiQ ölçüsü ve uygulama ölçüsü arasındaki senkronizasyon başlatıldı ve başarılı bi şekilde sonlandırılamadı (örneğin çalıştırdıktan sonra).
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.
Çözümü: 1. Beklemedeki DRIVE-CLiQ hatalarının nedenini ortadan kaldırın.
2. Yeni senkronizsayon başlatın, örneğin şunlarla:
- PROFIBUS-Master'ı çekinve sonra tekrar takın.
- PROFIBUS-Master'ı yeniden başlatın.
- Control Unit'i kapatın ve yeniden açın.
- Control Unit donanım sıfırlaması gerçekleştirin (RESET tuşu, p0972).
- Kaydedilmiş parametreleri yükleerek parametre sıfırlaması gerçekleştirin (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

201955 <Yer bilgisi>CU DRIVE-CLiQ: Senkronizasyon DO tamamlanmadı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Sürücü sistemi açıldıktan sonra; temel döngü, DRIVE-CLiQ döngüsü ve uygulama döngüsü arasında senkronizasyon başlatıldı, ancak ilgili süre toleransı içinde tamamlanmadı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü: DO'nun tüm bileşenleri için bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

201970 <Yer bilgisi>CBExx: Çevrimsel bağlantı kesintiye uğradı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: PROFINET denetleyicisine yönelik çevrimsel bağlantı kesildi.

Çözümü: PROFINET bağlantısını sağlayın ve PROFINET kontrolörünü çevrimsel işletme ile etkinleştirin.

201971 <Yer bilgisi>CBExx: Azami kontrolör sayısı aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bilgi 1: %1, Bilgi 2: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir kontrolör, sürücüyle bağlantı kurmaya çalışıyor ve bu şekilde izin verilen PROFNET bağlantı sayısını aşıyor.
Uyarı, yaklaşık olarak 30 saniye sonra otomatik olarak geri çekilir.
Uyarı değeri (r2124, onaltı tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 = 0: RT bağlantı sayısı aşıldı
Info 1 > 0: IRT bağlantı sayısı aşıldı
Info 2: İzin verilen bağlantı sayısı

Çözümü: PROFINET denetleyicisinin konfigürasyonunu kontrol edin.

201977 <Yer bilgisi>CBE41: Aşırı sıcaklık uyarısı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Communication Board Ethernet 41 (CBE41) aşırı sıcaklığına yönelik uyarı eşiğine ulaşıldı.

Çözümü: - Control Unit hava girişini kontrol edin.
- Control Unit fanını kontrol edin.
Not:
Limit değerin altına düşüldüğü zaman alarm otomatik olarak silinir.

201978 <Yer bilgisi>CBE41: Aşırı sıcaklık arızası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (KPL1)
Servo: KPL3 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, STOP2)
Hla: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2, STOP2)
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Communication Board Ethernet 41 (CBE41) aşırı sıcaklığına yönelik uyarı eşiğine ulaşıldı.
Not:
Bu arıza, bileşenlerin kapatılmasına yol açar.
Bu nedenle CBE41 üzerinden iletişim artık mümkün değildir.
Çözümü: - Control Unit'i kapatın ve bir süre gekledikten sonra tekrar açın.
- Control Unit hava girişini kontrol edin.
- Control Unit fanını kontrol edin.
- Arıza tekrar ortaya çıkarsa bileşenleri değiştirin.

201979 <Yer bilgisi>CBExx: Çevrimsel veri aktarımında dahili hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Çevrimsel güncel değerler ve /veya hedef değerler, yapılandırma zamanı içerisinde zamanında iletilemedi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık olarak yorumla):
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.
Çözümü: T_io_input veya. T_io_output düzgün ayarlayın.

201980 <Yer bilgisi>PN: Çevrimsel bağlantı kesintiye uğradı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: PROFINET denetleyicisine yönelik çevrimsel bağlantı kesildi.
Çözümü: PROFINET bağlantısını sağlayın ve PROFINET kontrolörünü çevrimsel işletme ile etkinleştirin.

201981 <Yer bilgisi>PN: Azami kontrolör sayısı aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Bilgi 1: %1, Bilgi 2: %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bir kontrolör, sürücüyle bağlantı kurmaya çalışıyor ve bu şekilde izin verilen PROFNET bağlantı sayısını aşıyor.
Uyarı, yaklaşık olarak 30 saniye sonra otomatik olarak geri çekilir.
Uyarı değeri (r2124, onaltı tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 = 0: RT bağlantı sayısı aşıldı
Info 1 > 0: IRT bağlantı sayısı aşıldı
Info 2: İzin verilen bağlantı sayısı
Çözümü: PROFINET denetleyicisinin konfigürasyonunu kontrol edin.

201982 <Yer bilgisi>PN: İkinci denetleyici eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: İki PROFINET denetleyicisine bağlantı bekleniyor. Fakat sadece bir PROFINET denetleyicisine bağlantı mevcut veya denetleyici STOP durumunda.

- Sistem fazlalığı etkinleştirildi.

Çözümü: PROFINET denetleyicisini kontrol edin.

201983 <Yer bilgisi>PN: Sistem yedeklemesi geçişi devam ediyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: "PROFINET sistem yedeklemesi" fonksiyonu yapılandırıldı ve birincil denetleyici ile sürücü cihazı arasındaki bağlantı kesildi. Yedekleme denetleyicisi, sürücü cihazının kontrolünü üstlenir.

Çözümü: Gerekli değil.

Uyarı, geçiş başarıyla tamamlandıktan sonra otomatik olarak geri çekilir.

201989 <Yer bilgisi>PN: Çevrimsel veri aktarımında dahili hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Çevrimsel güncel değerler ve /veya hedef değerler, yapılandırma zamanı içerisinde zamanında iletilemedi.

Uyarı değeri (r2124, onaltılık olarak yorumla):

Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.

Çözümü: T_io_input veya. T_io_output düzgün ayarlayın.

201990 <Yer bilgisi>USS: PZD yapılandırması hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: USS protokolü için proses verilerinin (PZD) yapılandırması hatalıdır.

Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):

2: PZD sayısı (p2022) ilk sürücü nesnesi için çok büyük (p978[0]).

Bir sürücü nesnesine ait olası PZD'lerin sayısı, r2050/p2051'in içerisindeki endekslerin sayısıyla verilir.

Çözümü: Uyarı değeri = 2:

İlk sürücü nesnesine ait (p0978[0]) USS PZD sayısının (p2022) ve azami PZD sayısının (r2050/p2051) kontrol edilmesi.

202000 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Başlatma olanaklı değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Fonksiyon alternatörü çalıştırılmıştır
Çözümü: Fonksiyon alternatörünü durdurun ve muhtemelen yeniden başlatın.
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.
Ayrıca bkz: p4800

202005 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Sürücü mevcut değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Devreye alım için belirtilen tahrik objesi mevcut değil
Ayrıca bkz: p4815
Çözümü: İlgili numaraya sahip mevcut tahrik objesini kullanın
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.
Ayrıca bkz: p4815

202006 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Bağlantı için sürücü belirtilmedi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: p4815 alanında devreye alım için herhangi bir tahrik belirtilmemiştir.
Ayrıca bkz: p4815
Çözümü: p4815 alanında devreye alım için en az bir tahrik belirtilmelidir
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.
Ayrıca bkz: p4815

202007 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Sürücü SERVO/VECTOR/DC/ CTRL değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Kurulum için belirtilen sürücü nesnesi bir SERVO/VECTOR veya DC_CTRL değil.
Ayrıca bkz: p4815
Çözümü: İlgili numaraya sahip bir SERVO/VECTOR/DC CTRL tahrik objesini kullanın
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.

202008 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Sürücü bir defadan fazla belirtildi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Devreye alım için belirtilen tahrik objesi önceden belirtilmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Çoklu belirtilen tahrik objesinin tahrik obje numarası

Çözümü: Başka bir tahrik objesi belirtilmiştir.
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.

202009 <Yer bilgisi>Fonksiyon alternatörü: İşletim türüne izin verilmemektedir.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Tahrik objesinin ayarlanan tahrik türüne (p1300) fonksiyon alternatörünün kullanıma alınması için izin verilmemektedir
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
İlgili tahrik objesinin numarası

Çözümü: Bu tahrik objesi için işletim türünü p1300 = 20 (enkodersiz devir ayarı) veya p1300 = 21 (enkoderli devir ayarına) değiştirin
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.

202010 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Sürücü devir sayısı set değeri sıfır değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Kurulum için belirtilen bir sürücü nesnesinin hedef devir sayısı, tam duruş algılaması için p1226 üzerinden ayarlanmış olan değerden büyüktür.

Çözümü: Devreye alım için belirtilen tahriklerin tümünün devir set değerini sıfır değerine getirin.
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.

202011 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Sürücü aktüel devir sayısı sıfır değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Kurulum için belirtilen bir sürücü nesnesinin güncel devir sayısı, tam duruş algılaması için p1226 üzerinden ayarlanmış olan değerden büyüktür.

Çözümü: Fonksiyon alternatörünün çalıştırılmasından önce ilgili tahriki sıfır devir sayısına getirin.
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.

202015 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Sürücü serbest bırakma sinyalleri eksik

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Kurulum için belirlenen sürücü üzerinde ana kontrol ve/veya izinler eksik.
Ayrıca bkz: p4815
Çözümü: Belirtilen tahrik objesi üzerinde kumanda seviyesini alın ve onayları belirleyin
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.

202016 <Yer bilgisi>Fonksiyon jeneratörü: Mıknatıslama işlemi çalışıyor.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bağlantı için öngörülmüş sürücü objesinin mıknatıslama işlemi henüz sonlanmamıştır.
Arıza değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
İlgili sürücü objesinin numarası.
Ayrıca bkz: p4815
Çözümü: Motorun mıknatıslanmasını bekleyin (r0056.4).
Not:
Uyarı, aşağıdaki gibi geri alınmıştır:
Fonksiyon jeneratörünü tekrar başlatın.
Ayrıca bkz: r0056

202020 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Parametre değiştirilemez

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Etkinleştirilen fonksiyon alternatöründe (p4800 = 1) parametrelendirme değiştirilemez
Ayrıca bkz: p4810, p4812, p4813, p4815, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829
Çözümü: - Parametrelendirme öncesinde fonksiyon alternatörünü durdurun (p4800 = 0).
- Muhtelif fonksiyon alternatörünü başlatın (p4800 =1)
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.
Ayrıca bkz: p4800

202025 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Periyod çok kısa

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Periyot süresi değeri çok küçüktür.
Ayrıca bkz: p4821

Çözümü: Periyot süresi için değerin kontrolü ve adaptasyonu
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.
Ayrıca bkz: p4821

202026 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Pals genişliği çok büyük

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ayarlanan Puls genişliği fazla büyük
Puls genişliği periyot süresinden küçük olmalıdır.
Ayrıca bkz: p4822

Çözümü: Puls genişliğini düşürün
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.
Ayrıca bkz: p4821, p4822

202030 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Fiziksel adres sıfıra eşit

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Belirtilen fiziksel adres sıfır değerine sahiptir
Ayrıca bkz: p4812

Çözümü: Fiziksel adresi sıfıra denk olmayan bir değere getirin.
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.
Ayrıca bkz: p4812

202040 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Ofset için geçersiz değer

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ofset için olan değer üst sınır değerinden daha büyüktür veya alt sınır değerinden daha düşüktür.
Ayrıca bkz: p4826

Çözümü: Offset için ilgili değeri adapte edin.
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.
Ayrıca bkz: p4826, p4828, p4829

202041 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Bant genişliği için geçersiz değer

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Band genişliği fonksiyon alternatörü zaman devresi baz alındığında ya fazla küçük veya fazla büyük ayarlanmıştır.
Zaman devresine bağlı olarak band genişliği aşağıdaki gibi belirlenmiştir.
Band genişliği_max = 1 / (2 x Zaman devresinde)
Band genişliği_min = Band genişliği_max / 100000
Örneğin:
Kayıt: p4830 = 125 µs
--> Band genişliği_max = 1 / (2 * 125 µs) = 4000 Hz
--> Band genişliği_min = 4000 Hz / 100000 = 0.04 Hz
Not:
p4823: Fonksiyon alternatörü band genişliği
p4830: Fonksiyon alternatörü zaman devresi
Ayrıca bkz: p4823, p4830

Çözümü: Band genişliği değerini kontrol edin ve bu doğrultuda adapte edin.
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.

202047 <Yer bilgisi>Fonksiyon üreticisi: Geçersiz zaman dilimi taktı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Seçilen zaman devresi mevcut zaman diskine denk değil
Ayrıca bkz: p4830

Çözümü: Mevcut zaman diskinin devresini girin. Zaman diskleri p7901 üzerinden okunabilir.
Not:
Uyarı aşağıdaki gibi geri alınır:
- Bu uyarı için nedeni giderin.
- Fonksiyon alternatörünü yeniden başlatın.
Ayrıca bkz: r7901

202050 <Yer bilgisi>İzleme: Başlatma olanaklı değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Trace çalıştırılmıştır
Ayrıca bkz: p4700
Çözümü: Trace durdurun ve muhtemelen yeniden başlatın.

202051 <Yer bilgisi>Trace (İz): Know-how-koruması nedeniyle kayıt mümkün değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Kaynak kaydedici: %1, Parametre %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: TRACE kaydı, kullanılan en az bir sinyal veya tetikleme sinyali "know-how" koruması altında olduğundan mümkün değil.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
bbbbaaaa hex:
aaaa = 1: Kaydedici 0
aaaa = 2: Kaydedici 1
aaaa = 3: Kaydedici 0 ve 1
bbbb = Yazılamayan parametre numarası (onaltılık).
Ayrıca bkz: p4700, p4711, p4730, p4731, p4732, p4733, p4734, p4735, p4736, p4737
Çözümü: - Geçici olarak know-how korumasını (p7766) aktifleştirin veya devre-dışı bırakın.
- OEM istisna listesindeki sinyali (p7763, p7764) dahil edin.
- Uygun olan yerlerde sinyali kaydetmeyin.
Ayrıca bkz: p7763, p7764

202055 <Yer bilgisi>İzleme: Kayıt süresi çok kısa

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Kayıt süresi değeri çok küçüktür.
En düşüğü kayıt devresinin iki misli değerindedir
Ayrıca bkz: p4721
Çözümü: Kayıt süresi değerini kontrol edin ve bu doğrultuda adapte edin.

202056 <Yer bilgisi>İzleme: Kayıt taktı çok küçük

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Seçilen kayıt devresi ayarlanan temel devreden 0 (p0110[0]) küçüktür.
Ayrıca bkz: p4720
Çözümü: Kayıt devresi değerini yükseltin

202057 <Yer bilgisi>İzleme: Geçersiz zaman dilimi taktı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Seçilen zaman devresi mevcut zaman diskine denk değil
Ayrıca bkz: p4723

Çözümü: Mevcut zaman diskinin devresini girin. Zaman diskleri p7901 üzerinden okunabilir.
Ayrıca bkz: r7901

202058 <Yer bilgisi>İz: Sonsuz iz için zaman devresi geçersizdir

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Seçilen zaman devresi sonsuz iz için kullanılamaz
Ayrıca bkz: p4723
Çözümü: Mevcut zaman diski devresini bir döngü süresi >= 2 ms ile iz başına 4 kayıt kanalı veya > iz başına 5 kayıt kanalı sonrasında 4 ms olarak girin.
Zaman diskleri p7901 üzerinden okunabilir.
Ayrıca bkz: r7901

202059 <Yer bilgisi>İz: 2 x 8 kayıt kanalı için zaman devresi geçersizdir

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Seçilmiş olan zaman dilimi ölçüsü, 4'den fazla kayıt kanalında artık kullanılamıyor.
Ayrıca bkz: p4723
Çözümü: Mevcut bir zaman devresini döngü süresi >= 4 ms olarak girin, veya kayıt kanallarının sayısını iz başına 4 olarak sınırlandırın.
Zaman diskleri p7901 üzerinden okunabilir.
Ayrıca bkz: r7901

202060 <Yer bilgisi>İzleme: Kaydedilecek sinyal eksik

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: - Kayda alınacak bir sinyal belirtilmemiştir.
- Belirtilen sinyaller geçersizdir
Ayrıca bkz: p4730, p4731, p4732, p4733
Çözümü: - Kaydedilecek sinyali girin
- İlgili sinyalin iz tarafından kaydedilebilir olup olmadığını kontrol edin.

202061 <Yer bilgisi>İzleme: Geçersiz sinyal

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: - Belirtilen sinyal mevcut değil
- Belirtilen sinyal iz ile kaydedilemiyor
Ayrıca bkz: p4730, p4731, p4732, p4733
Çözümü: - Kaydedilecek sinyali girin
- İlgili sinyalin iz tarafından kaydedilebilir olup olmadığını kontrol edin.

202062 <Yer bilgisi>İzleme: Tetikleme sinyali geçersiz

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: - Herhangi bir triger sinyali belirtilmemiş
- Belirtilen sinyal mevcut değil
- Belirtilen sinyal sabit nokta sinyali değil
- Belirtilen sinyal triger sinyali olarak iz için kullanılamaz
Ayrıca bkz: p4711
Çözümü: Geçerli triger sinyalini girin

202063 <Yer bilgisi>İzleme: Geçersiz veri tipi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sinyal seçimi için belirtilen veri tipi fiziksel adres üzerinden geçersizdir.
Ayrıca bkz: p4711, p4730, p4731, p4732, p4733
Çözümü: Geçerli ver tipini kullanın

202070 <Yer bilgisi>İzleme: Parametre değiştirilemez

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Etkinleştirilen izde ilgili parametrelendirme değiştirilemez
Ayrıca bkz: p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795
Çözümü: - Parametrelendirme öncesinde izi durdurun
- Olası izi başlatın

202075 <Yer bilgisi>İzleme: Ön tetikleme süresi çok uzun

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Ayarlanan yeniden triger süresi kayıt süresi için belirtilen değerin altında olmalıdır.
Ayrıca bkz: p4721, p4722
Çözümü: Yeniden triger süresi değerini kontrol edin ve bu doğrultuda adapte edin.

202080 <Yer bilgisi>İz: Ünite aktarımı nedeniyle parametre silindi.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Ünite aktarımı ya da referans parametresi temelinde sürücü cihazında iz parametresi silindi.
Çözümü: İz yeniden başlatın.

202085 <Yer bilgisi>Bildirim fonksiyonu: Parametre hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1, Dizin:%2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Değişken bildirim fonksiyonunun başlangıcında hatalı parametrelendirme tespit edilmiştir.
Uyarı değeri (r2124, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
yxxxx dez: yy = Dizin, xxxx = Parametre
Ayrıca bkz: p3290, p3291, p3292, p3293, r3294, p3295, p3296, p3297, p3298, p3299

Çözümü: Parametreleri düzeltin ve yeniden başlatın.
Not:
Uyarı, durdurma sırasında veya değişken mesaj fonksiyonunun başarılı şekilde başlatılması sırasında otomatik olarak geri alınır.

202095 <Yer bilgisi>MTrace 0: Çoklu izleme etkinleştirme mümkün değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Çoklu izleme ile kombinasyon halinde aşağıdaki fonksiyonlar veya ayarlara izin verilmez (Tracerecorder 0):
- Ölçüm fonksiyonu
- Uzun süre izleme
- Trigger koşulu "Hemen kayıt başlat" (IMMEDIATE).
- Trigger koşulu "Fonksiyon alternatörü ile başlat" (FG_START).

Çözümü: - Gerektiğinde çoklu izlemeyi devre dışı bırakın (p4840[0] = 0)
- İzin verilmeyen fonksiyonu veya ayarı devre dışı bırakın.

202096 <Yer bilgisi>MTrace 0: Kayıt mümkün değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Çoklu izleme ölçüm sonuçlarının bellek kartına kaydı mümkün değil (Tracerecorder 0).
Çoklu izleme başlatılmaz ya da iptal edilmez.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1: Bellek kartına erişilemiyor.
- Kart takılı değil veya takılı USB sürücüsü tarafından bloke.
3: Kayıt süreci yavaş.
- Birinci izleme ölçüm sonucu kayıt işlemi sona ermeden İkinci izleme sonlandı.
- Ölçüm sonuçları dosyasının karta kaydedilmesi parametre kaydı tarafından bloke edildi.
4: Kayıt süreci iptal edildi.
- Örneğin kayıt süreci için gerekli dosya bulunamıyor

Çözümü: - Bellek kartını takın ya da bağlantıyı değiştirin.
- Daha büyük bellek kartı kullanın
- Uzun izleme süresini konfigüre edin veya sonsuz izleme kullanın.
- Parametreyi çoklu izleme çalışırken kaydetmekten kaçının.
- Ölçüm sonucu dosyasına diğer fonksiyonların erişimini kontrol edin.

202097 <Yer bilgisi>MTrace 1: Çoklu izleme etkinleştirme mümkün değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Çoklu izleme ile kombinasyon halinde aşağıdaki fonksiyonlar veya ayarlara izin verilmez (Tracerecorder 1):
- Ölçüm fonksiyonu
- Uzun süre izleme
- Trigger koşulu "Hemen kayıt başlat" (IMMEDIATE).
- Trigger koşulu "Fonksiyon alternatörü ile başlat" (FG_START).

Çözümü:
- Gerektiğinde çoklu izlemeyi devre dışı bırakın (p4840[1] = 0)
- İzin verilmeyen fonksiyonu veya ayarı devre dışı bırakın.

202098 <Yer bilgisi>MTrace 1: Kayıt mümkün değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Çoklu izleme ölçüm sonuçlarının bellek kartına kaydı mümkün değil (Tracerecorder 1).
Çoklu izleme başlatılmaz ya da iptal edilmez.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1: Bellek kartına erişilemiyor.
- Kart takılı değil veya takılı USB sürücüsü tarafından bloke.

3: Kayıt süreci yavaş.
- Birinci izleme ölçüm sonucu kayıt işlemi sona ermeden İkinci izleme sonlandı.
- Ölçüm sonuçları dosyasının karta kaydedilmesi parametre kaydı tarafından bloke edildi.

4: Kayıt süreci iptal edildi.
- Örneğin kayıt süreci için gerekli dosya bulunamıyor

Çözümü:
- Bellek kartını takın ya da bağlantıyı değiştirin.
- Daha büyük bellek kartı kullanın
- Uzun izleme süresini konfigüre edin veya sonsuz izleme kullanın.
- Parametreyi çoklu izleme çalışırken kaydetmekten kaçının.
- Ölçüm sonucu dosyasına diğer fonksiyonların erişimini kontrol edin.

202099 <Yer bilgisi>İzleme: Control Unit belleği yetersiz

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Halen mevcut olan Control Unit'de ki kayıt alanı iz fonksiyonu için yeterli değildir.
Çözümü: Hafıza gereksinimini düşürün, örneğin aşağıdaki gibi:
- Kayıt süresini kısaltın
- Kayıt devresini yükseltin.
- Kaydedilecek sinyallerin sayısını düşürün.

Ayrıca bkz: r4708, r4799

202100 <Yer bilgisi>Sürücü: Akım ayarlayıcısı hesap ölü zamanı çok küçük

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: p0118 alanında kayıtlı olan değer ölü süreye neden olur zira set değeri mevcudiyeti öncesinde yer almaktadır.
Muhtemel nedenler:
- 4.3 üzerinde versiyonlu bir parametre emniyeti 4.3 altında bir versiyonla yüklenmiştir.
- Bileşen değişimi sonrasında sistem özellikleri parametreye uymamaktadır.
Uyarı değeri (r2134, seri virgül):
Ölü sürenin artık gündeme gelmediği p0118 için minimum değer

Çözümü:
- p0118'i sıfır değerine ayarlayın.
- p0118'i daha büyük bir değere veya uyarı değeri ile aynı ayarlayın (p1810.11 = 1'de).
- p0117'yi (aygıttan) otomatik ayara getirin (p0117 = 1).
- Etkilenen bileşenlerin firmware sürümünü kontrol edin.
Ayrıca bkz: p0117, p0118

202150 <Yer bilgisi>TEC: Technology Extension yüklenemiyor

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sistem bir Technology Extension yükleyemedi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
10 hex (16 dez):
DCB kullanıcı kitaplığındaki arabirim sürümü, yüklenen DCC standart kitaplığıyla uyumlu değil.
12 hex (18 dez):
Gerekli sıcak çalıştırma gerçekleştirilemediğinden, Control Unit'e yönelik bir teknoloji paketi yüklemesi başarılı bir şekilde tamamlanamadı.
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü:
- Sıcak çalıştırma gerçekleştirin (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
Uyarı değeri = 10 hex (16 dez) için:
Uyumlu bir DCB kullanıcı kütüphanesi yükleyin (DCC standart kütüphanesinin arayüzüne uyumlu).
Uyarı değeri = 12 hex (18 dez) için:
Tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.
Not:
DCB: Drive Control Block
DCC: Drive Control Chart
TEC: Technology Extension
Ayrıca bkz: r4950, r4955, p4956, r4957

202151 <Yer bilgisi>TEC: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Bir Technology Extension'da dahili bir yazılım hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü: - Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
-Control Unit'i değiştirin.
Not:
TEC: Technology Extension
Ayrıca bkz: r4950, r4955, p4956, r4957

202152 <Yer bilgisi>TEC: Yetersiz hafıza

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Bu Control Unit çok fazla fonksiyon yapılandırıldı (örn. çok fazla sürücü, fonksiyon modülü, veri kümesi, Technology Extensions, modüller, vb.).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Çözümü: - Bu Control Unit'de ki konfigürasyonu değiştirin (örn. daha az sürücü, fonksiyon modülü, veri seti, Technology Extensions, modül vb.).
- İlave bir Control Unit kullanın.
Not:
TEC: Technology Extension

202153 <Yer bilgisi>TEC: Teknoloji işlevi mevcut değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bir teknoloji fonksiyonu (örn. Technology Extension, DCB kütüphanesi) sürücü cihazında mevcut değil.
Yapılandırırma sırasında, sürücü cihazında mevcut olmayan bir teknoloji işlevi etkinleştirildi. Bu durum, bir proje yüklemesinde veya çalıştırma sırasında ortaya çıkabilir.
Çözümü: - Gerekli teknoloji işlevini sürücü cihazına yükleyin.
- Gerekirse, yapılandırmada gerekli olmayan teknoloji işlevini devre dışı bırakın.
Not:
DCB: Drive Control Block
TEC: Technology Extension

203000 <Yer bilgisi>Aksiyonda NVRAM hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: NVRAM dataları için p7770 = 1 veya 2 aksiyonu uygulamasında bir hata oluştu.
Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama):
yyxx hex: yy = Arıza nedeni, xx = Aplikasyon-ID
yy = 1:
Aksiyon p7770 = 1 mevcut versiyonda desteklenmez, ilgili sürücü obje Drive Control Chart (DCC) etkin olduğunda.
yy = 2:
Belirtilen aplikasyonun data boyutu NVRAM alanında ve emniyette farklıdır.
yy = 3:
p7774 datalarının sağlama tutarı hatalıdır.
yy = 4:
Oynatma için data mevcut değil.
Ayrıca bkz: p7770

Çözümü: - Arıza arama doğrultusunda sorun giderme uygulayın.
- Gerektiğinde aksiyonu yeniden başlatın.

203001 <Yer bilgisi>NVRAM kontrol tutarı hatalı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Kalıcı dataların değerlendirilmesinde (NVRAM) Control Unit'de kontrol tutarı hatası oluştu.
İlgili NVRAM dataları silinir.
Çözümü: Tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

203500 <Yer bilgisi>TM: Başlangıç durumuna getirme

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Terminal modülleri, Control Unit'e at terminaller veya terminal kart 30'da dahili bir yazılım hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
yxxx dex
y = Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi için
xxx = Bileşen numarası (p0151)
Çözümü: -Control Unit'in gerilim beslemesini kapatın/açın.
- DRIVE-CLiQ bağlantısını kontrol edin.
- Gerekirse terminal modülünü değiştirin.
Terminal Module, doğrudan Control Unit'in bir DRIVE-CLiQ soketine bağlanmalıdır.
Hata tekrar ortaya çıkarsa, terminal modülünü değiştirin.

203501 <Yer bilgisi>TM: Örnekleme süresi değişikliği

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Giriş/ Çıkışların tarama süreleri değiştirildi
Bu değişim ancak bir sonraki yükseltme sonrasında geçerli olacaktır
Çözümü: POWER ON uygulayın

203505 <Yer bilgisi>Analog giriş kablo kopukluğu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Analog giriş için data kesinti denetimi devreye girmiştir.
Çözümü: Bağlantıları kopukluk açısından kontrol edin

203505 <Yer bilgisi>Analog giriş kablo kopukluğu

Sürücü nesnesi: CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Analog giriş için tel kopması denetimi tetiklendi.
Analog girişin giriş değeri, p4061[x]'de parametrelenen eşik değerinin altında kaldı.
İndeks x = 0: Analog giriş 0 (X521.1 / X521.2)
İndeks x = 1: Analog giriş 1 (X521.3 / X521.4)
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
yxxx dez
y = Analog giriş (0 = Analog giriş 0 (AI 0), 1 = Analog giriş 1 (AI 1))
xxx = Bileşen numarası (p0151)
Not:
Kablo kopması denetimi aşağıdaki analog giriş tipinde etkindir:
p4056[x] = 3 (tek kutuplu akım girişi denetimi (+4 ... +20 mA)
Çözümü: - Kabloda kopukluk olup olmadığını kontrol edin.
- Etki eden akımın yüksekliğini kontrol edin, muhtemelen beslenen sinyal düşük.
- Yük direncini kontrol edin (250 Ohm).
Not:
Terminal Module tarafından ölçülen giriş akımı r4052[x]'te okunabilir.
p4056[x] = 3'te (akım girişi unipolar denetlendi (+4 ... +20 mA)) geçerli:
4 mA'dan düşük bir akım r4052[x]'te gösterilmez, r4052[x] = 4 mA'daverilir.

203505 <Yer bilgisi>CU:Analog giriş, tel kesintisi

Sürücü nesnesi: CU_I_828, CU_I_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Analog giriş için tel kopması denetimi tetiklendi.
Analog girişin giriş değeri, p0761[0]'da parametrelenen eşik değerinin altında kaldı.
p0756[0]: Analog giriş 0 (X131.7 / X131.8)
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Not:
Tel kopması denetimi aşağıdaki analog giriş tipinde etkindir:
p0756[0] = 3 (denetim ile 4 ... 20 mA)

Çözümü: - Sinyal kaynağına kablonun sağlamlığını kontrol edin.
- İşlenen akımın yüksekliğini kontrol edin, muhtemelen alınan sinyal fazla düşüktür.
- Yükleme direncini kontrol edin (250 Ohm).
Not:
Analog giriş tarafından ölçülen giriş akımı r0752[0] alanında okunabilir.
p756[0] = 3 (Akım girişi uniplar denetimli (+4 ... +20 mA)) geçerli:
4 mA altında bir akım r752[0] alanında görüntülenmez, r752[0] = 4 mA alanında sunulur.

203506 <Yer bilgisi>Gerilim beslemesi 24 V eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Dijital çıkışlar için (X124) için 24 V gerilim beslemesi eksik

Çözümü: Gerilim beslemesi terminallerini kontrol edin (X124, L1 + M)

203507 <Yer bilgisi>Dijital giriş ayarlanmadı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Dijital çıkış, varsayıldığı halde sinyal kaynağı üzerinden ayarlanmadı.
Olası nedenler:
- Besleme gerilimi eksik.
- Dijital çıkış akım sınırlaması içerisindedir (örneğin kısadevre yüzünden).
- Dijital çıkış, Safety Extended Functions için kullanılmaktadır.
- Kontrol, dijital çıkışa ulaşım önceliğine, doğrudan ulaşım üzerinden sahip (bkz. r0729'a da).
Uyarı değeri (r2124, bit cinsinden yorumla):
Etkilenen dijital çıkış (r0747 gibi yapılandırılmış).

Çözümü: - 24 V gerilim beslemesini kontrol edin (örn. CU305 için X131.7, şasi X131.8).
- Çıkış terminallerini kısa devre bakımından kontrol edin.
- Safety Extended Functions kullanımında, dijital çıkışın sinyal kaynağını sıfırlayın.
- POWER ON (açma / kapatma) işlemini yürütün.

203507 <Yer bilgisi>Dijital giriş ayarlanmadı.

Sürücü nesnesi: CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Dijital çıkış, varsayıldığı halde sinyal kaynağı üzerinden ayarlanmadı.
Olası nedenler:
- Besleme gerilimi eksik.
- Dijital çıkış akım sınırlaması içerisindedir (örneğin kısadevre yüzünden).
- Dijital çıkış, Safety Extended Functions için kullanılmaktadır.
- Kontrol, dijital çıkışa ulaşım önceliğine, doğrudan ulaşım üzerinden sahip (bkz. r0729'a da).
Uyarı değeri (r2124, bit cinsinden yorumla):
Etkilenen dijital çıkış (r0747 gibi yapılandırılmış).

Çözümü: - 24 V gerilim beslemesini kontrol edin (örn. CU310-2 için X130.6, şasi X130.5).
- Çıkış terminallerini kısa devre bakımından kontrol edin.
- Safety Extended Functions kullanımında, dijital çıkışın sinyal kaynağını sıfırlayın.
- POWER ON (açma / kapatma) işlemini yürütün.

203510 <Yer bilgisi>Kalibrasyon verileri kabul edilebilir değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Çalıştırma sırasında, terminal modülü 31'e ait (TM31) kalibrasyon verileri okunur ve olasılığı kontrol edilir.
En az bir tane geçersiz kalibrasyon verisi tespit edilmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ikili olarak yorumla):
Bit 1: 10 V değer analog girişi 0 geçersiz.
Bit 3: 10 V değer analog girişi 1 geçersiz.
Bit 4: Ofset analog çıkışı 0 geçersiz.
Bit 5: 10 V değer analog girişi 0 geçersiz.
Bit 6: Ofset analog çıkışı 1 geçersiz.
Bit 7: 10 V değer analog girişi 1 geçersiz.

Çözümü: -Control Unit gerilim beslemesini kapatın/açın.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin.
Not:
Yeniden ortaya çıkarsa, modülü değiştirin.
Prensip olarak işletime devam edilebilir.
İlgili analog kanal, belirtilen doğruluğa ulaşamayabilir.

203510 <Yer bilgisi>CU:Kalibrasyon verileri kabul edilebilir değil

Sürücü nesnesi: CU_I_828, CU_I_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Çalıştırma sırasında, terminal modülü 31'e ait (TM31) kalibrasyon verileri okunur ve olasılığı kontrol edilir.
En az bir tane geçersiz kalibrasyon verisi tespit edilmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ikili olarak yorumla):
Bit 1: 10 V değer analog girişi 0 geçersiz.
Bit 3: 10 V değer analog girişi 1 geçersiz.
Bit 4: Ofset analog çıkışı 0 geçersiz.
Bit 5: 10 V değer analog girişi 0 geçersiz.
Bit 6: Ofset analog çıkışı 1 geçersiz.
Bit 7: 10 V değer analog girişi 1 geçersiz.

Çözümü: -Control Unit gerilim beslemesini kapatın/açın.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin.
Not:
Yeniden ortaya çıkarsa, modülü değiştirin.
Prensip olarak işletime devam edilebilir.
İlgili analog kanal, belirtilen doğruluğa ulaşamayabilir.

203510 <Yer bilgisi>TM: Kalibrasyon verileri kabul edilebilir değil

Sürücü nesnesi: TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Çalıştırma sırasında, terminal modülü 31'e ait (TM31) kalibrasyon verileri okunur ve olasılığı kontrol edilir.
En az bir tane geçersiz kalibrasyon verisi tespit edilmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ikili olarak yorumla):
Bit 1: 10 V değer analog girişi 0 geçersiz.
Bit 3: 10 V değer analog girişi 1 geçersiz.
Bit 4: Ofset analog çıkışı 0 geçersiz.
Bit 5: 10 V değer analog girişi 0 geçersiz.
Bit 6: Ofset analog çıkışı 1 geçersiz.
Bit 7: 10 V değer analog girişi 1 geçersiz.
Çözümü: -Control Unit gerilim beslemesini kapatın/açın.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin.
Not:
Yeniden ortaya çıkarsa, modülü değiştirin.
Prensip olarak işletime devam edilebilir.
İlgili analog kanal, belirtilen doğruluğa ulaşamayabilir.

203550 <Yer bilgisi>TM: Devir sayısı set değeri filtresi doğal frekansı > Shannon frekansı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Devir set değer filtresinin filtre özel frekansı (p1417) Shannon frekansından daha büyüktür veya eşittir.
Shannon frekansı aşağıdaki formül doğrultusunda hesaplanır:
0.5 / p4099[3]
Ayrıca bkz: p1417
Çözümü: Devir set değer filtresinin özel frekansını (PT2-Derin geçiş) küçültün (p1417).

203590 <Yer bilgisi>TM: Modül hazır değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR)
Servo: HİÇBİR (IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: İlgili terminal modülü hazırlık sinyali göndermiyor ve geçerli döngü verileri göndermiyor
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
İlgili terminal modülünün tahrik obje numarası
Çözümü: - 24-V-Gerilim beslemesini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ-Donanım kontrolü.
- İlgili sürücü objesi tarama süresinin sıfıra eşit olup olmadığını kontrol edin (p4099[0]).

205000 <Yer bilgisi>Güç modülü: Aşırı sıcaklık, soğutucu, AC doğrultucu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: İnvertörün soğutma gövdesindeki aşırı sıcaklık uyarı eşiğine ulaşıldı. Tepki p0290 üzerinden ayarlanır.
Soğutma gövdesi sıcaklığı p0292[0] içinde ayarlanan değeri aşarsa, F30004 arızası ortaya çıkar.

Çözümü: Aşağıdaki hususları kontrol edin.:
- Ortam sıcaklığı tanımlı sınır değer dahilinde mi?
- Yük koşulları ve yük boşluğu buna uygun tahsis edildi mi?
- Soğutma devre dışı mı kaldı

205001 <Yer bilgisi>Güç parçası: Bloke katman çipi yüksek ısısı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: İnvertörün güç yarı iletkeninin aşırı ısınmasına yönelik uyarı eşiğine ulaşıldı.
Not:
- Tepki p0290 üzerinden ayarlanır.
- Bariyer tabakası sıcaklığı p0292[1] içinde ayarlanan değere kadar artarsa, F30025 arızası tetiklenir.

Çözümü: Aşağıdaki hususları kontrol edin.:
- Ortam sıcaklığı tanımlı sınır değer dahilinde mi?
- Yük koşulları ve yük boşluğu buna uygun tahsis edildi mi?
- Soğutma devre dışı mı kaldı
- Puls frekansı çok yüksek?
Ayrıca bkz: r0037, p0290

205002 <Yer bilgisi>Güç modülü: Aşırı sıcaklık, hava girişi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Besleme havasının aşırı sıcaklık uyarı eşiğine erişildi Hava soğutmalı güç birimlerinde eşik değeri 42 santigrad derecedir (Histeri 2K). Tepki p0290 üzerinden ayarlanır.
Besleme havasının sıcaklığı 13K daha yükselirse, arıza değeri F30035 tetiklenir.

Çözümü: Aşağıdaki hususları kontrol edin.:
- Ortam sıcaklığı tanımlı sınır değer dahilinde mi?
- Fan devre dışı mı kaldı Dönüş yönü kontrolü.

205003 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: İç mekan yüksek ısısı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: İç ortama ait aşırı sıcaklık için uyarı eşiğine ulaşıldı.
İç ortam sıcaklığı 5 K daha artarsa, o zaman F30036 arızası tetiklenir.

Çözümü: Aşağıdaki hususları kontrol edin.:
- Ortam sıcaklığı tanımlı sınır değer dahilinde mi?
- Fan devre dışı mı kaldı Dönüş yönü kontrolü.

205004 <Yer bilgisi>Güç modülü: Aşırı sıcaklık, doğrultucu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Düzelticinin yüksek ısısı için uyarı eşiğine erişildi Etkime p0290 üzerinden ayarlanır
Düzelticinin ısısı 5K daha yükseldiğinde arıza F30037 tetiklenir.
Çözümü: Aşağıdaki hususları kontrol edin.:
- Ortam sıcaklığı tanımlı sınır değer dahilinde mi?
- Yük koşulları ve yük boşluğu buna uygun tahsis edildi mi?
- Fan devre dışı mı kaldı Dönüş yönü kontrolü.
- Ağın aşaması devre dışı mı kaldı?
- Giriş düzenleyicisinde bir yol arızalı mı?

205005 <Yer bilgisi>Soğutma sistemi: Soğutma maddesi akış hızı çok düşük

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Geri soğutma sistemi: Uyarı – Hacim akımı uyarı değeri altında kaldı
Çözümü: - Geri bildirim sinyalini ve parametrelendirmeyi kontrol edin (p0260 ... p0267).
- Soğutma sıvısını kontrol edin.

205006 <Yer bilgisi>Güç parçası: Termik model yüksek ısısı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Çip ve soğutucu gövdenin arasındaki sıcaklık farkı izin verilen sınır değerini aştı (sadece blocksize güç birimlerinde).
p0290'a bağlı olarak, uygun bir aşırı yüklenme tepkimesi devreye sokulur.
Ayrıca bkz: r0037
Çözümü: Gerekli değil.
Limit değerinin altına düşüldükten sonra bu uyarı otomatik olarak geri alınır.
Not:
Uyarı otomatik olarak geri alınmazsa ve sıcaklık yükselmeye devam ederse, bu durum F30024 arızasına neden olabilir.
Ayrıca bkz: p0290

205007 <Yer bilgisi>Güç birimi: Yükse sıcaklık termik modeli (Chassis LT)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Çip ve soğutucu gövdenin arasındaki sıcaklık farkı izin verilen sınır değerini (r0293) aştı (sadece şasili güç birimlerinde).
p0290'a bağlı olarak, uygun bir aşırı yüklenme tepkimesi devreye sokulur.
Ayrıca bkz: r0037, r0293
Çözümü: Gerekli değil.
Limit değerinin altına düşüldükten sonra bu uyarı otomatik olarak geri alınır.
Ayrıca bkz: p0290

205050 <Yer bilgisi>Paralel aktarım: Impals kilidine rağmen Impals onayı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesi Impalslar bloke olmasına rağmen Impals onayı bildiriyor
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
İlgili güç ünitesi numarası
Çözümü: Güç parçası arızalı ve değiştirilmelidir.

205051 <Yer bilgisi>Paralel aktarım: Güç ünitesi Impals onayı eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bir veya birden fazla güç ünitesinde Impals onaylanamadı
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
İlgili güç ünitesi numarası
Çözümü: - Güç ünitesinin halen mevcut arızalarını onaylayın
- İlgili güç ünitesinin Impalsını bloke edin (p7001).

205052 <Yer bilgisi>Paralel devre konfigürasyonu: Geçersiz akım simetrisizliği

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç parçalarının her bir akımının sapması p7010 alanında belirtilen uyarı eşiğini aşmaktadır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Aşama U.
2: Aşama V.
3: Aşama W.
Çözümü: - Hatalı güç parçasının impulslarını bloke edin (p7001).
- Bağlantı hatlarının kontrolü Gevşek temaslar akım zirvelerine neden olabilir
- Motor kısma valfları simetrik değildir veya hatalıdır ve değiştirilmelidir.
- Akım konvertörleri kalibre edilmeli veya değiştirilmelidir

205053 <Yer bilgisi>Paralel devre konfigürasyonu: Geçersiz DC link gerilimi simetrisizliği

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Ara devre gerilim ölçüm değerlerinin sapması p7011 alanında belirtilen uyarı eşiğini aşmaktadır
Çözümü: - Hatalı güç parçasının Pulsını bloke edin (p7001).
- Ara devre bağlantı hatlarının kontrolü
- Ara devre gerilim ölçümü hatalıdır ve kalibre edilmeldi veya yenilenmelidir

205054 <Yer bilgisi>Paralel devre konfigürasyonu: Güç modülünün aktifliği kaldırıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: İlgili sürücü nesnesinde, hedef topolojide mevcut olandan daha az paralel bağlantılı güç ünitesi mevcuttur. Devam edecek bir işletim, ancak düşük güç ile mümkündür.

Çözümü: Devre dışı bırakılmış güç ünitelerini gerekirse yeniden etkinleştirin.
Ayrıca bkz: p0125, p0895, p0897

205055 <Yer bilgisi>Paralel bağlantı: Geçersiz kod numaralarına sahip güç üniteleri

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitelerinin kod numaraları geçersiz.
Paralel bağlantı için sadece güç ünitelerinin verileriyle uyumlu olan güç üniteleri kullanılmalıdır.
Olası nedenler:
- Güç ünitelerinin kod numaraları birbirleriyle uyuşmuyor.
Kitap boyutundaki cihazlar için şunlar da geçerlidir:
- Kullanılan güç üniteleriyle bir paralel bağlantı mümkün değildir.
- Paralel bağlantıdaki güç ünitelerinin sayısı çok fazla.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Geçersiz güç ünitesi kod numarasının tespit edildiği parametre.
Çözümü: - Aynı kod numarasına sahip güç üniteleri kullanın.
Kitap boyutundaki cihazlar için şunlar da geçerlidir:
- Bir paralel bağlantıya izin verilen güç üniteleri kullanın.
- Paralel bağlantıdaki güç ünitelerinin sayısını düşürün.

205056 <Yer bilgisi>Paralel devre konfigürasyonu: Güç modülü EEPROM versiyonları farklı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç parçalarının EEPROM versiyonları denk değil
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
İlk farklı versiyon numarasının algılandığı parametre
Çözümü: Aynı EEPROM sürümüne sahip güç üniteleri kullanın.
Not:
Paralel bağlantı için sadece EEPROM sürümüyle uyumlu olan güç üniteleri kullanılmalıdır.

205057 <Yer bilgisi>Paralel devre konfigürasyonu: Güç modülü ürün bilgisi versiyonları farklı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Paralel devreye alınan güç parçalarının gömülü yazılım versiyonları denk değil
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
İlk farklı versiyon numarasının algılandığı parametre
Çözümü: Aynı firware sürümüne sahip güç üniteleri kullanın.
Paralel bağlantı için sadece firmware sürümüyle uyumlu olan güç üniteleri kullanılmalıdır.

205058 <Yer bilgisi>Paralel devre konfigürasyonu: VSM EEPROM versiyonları farklı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Voltaj algılama modülünün (VSM) EEPROM versiyonları denk değil
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
İlk farklı versiyon numarasının algılandığı parametre
Çözümü: Paralel aktarımlar için sadece benzer EEPROM versiyonlarına sahip voltaj algılama modülleri (VSM) kullanılabilir.

205059 <Yer bilgisi>Paralel devre konfigürasyonu: VSM ürün bilgisi versiyonları farklı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Voltaj algılama modülünün (VSM) gömülü yazılım versiyonları denk değil
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
İlk farklı versiyon numarasının algılandığı parametre
Çözümü: Paralel aktarımlar için sadece benzer gömülü yazılım versiyonlarına sahip voltaj algılama modülleri (VSM) kullanılabilir.

205060 <Yer bilgisi>Paralel devre konfigürasyonu: Güç modülü ürün bilgisi versiyonu uymuyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç parçalarının paralel aktarımları için V02.30.01.00 versiyonu sonrası gömülü yazılım gerekmektedir.
Çözümü: Güç parçalarında gömülü yazılım güncelleme uygulayın (en az V02.30.01.00).

205061 <Yer bilgisi>Besleme, VSM sayısı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Şasi güç parçaları ile tahrik objesi beslemesi için aktif voltaj algılama modülünün (VSM) sayısı doğru değil
A_Infeed alanında (paralel devrede de) her aktif güç parçası bir aktif VSM atanmış olmalıdır
S-Infeed alanında aktif tahrik objesine en az bir aktif VSM atanmış olmalıdır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Güncel tahrik objesine atanan VSM sayısı
Çözümü: Aktif voltaj algılama modülü (VSM) sayısını adapte edin

205064 <Yer bilgisi>Paralel bağlantı: Puls senkronizasyonu hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (KPL1)
Onaylama: POWER ON (HEMEN)
Nedeni: Puls senkronizasyon paralel bağlanan güç parçalarından en az bir tanesi hatalı.
Çözümü: Sürücü sistemini yeniden başlatın.

205066 <Yer bilgisi>Paralel devre konfigürasyonu: VSM gerilimi geçersiz simetrisizliği

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Voltage Sensing Module'ün (VSM) münferit gerilimlerindeki sapma, p7324'te ayarlanan uyarı eşiğini aşıyor.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1: VSM gerilimi u1 - u2.
2: VSM gerilimi u2 - u3.

Çözümü: - p7324 uyarı eşiğini kontrol edin ve gerekiyorsa uyarlayın.
- Bağlantı hatlarını kontrol edin. Gevşek temaslar gerilim zirverlerine neden olabilir.
- Şebeke bağlantılarını, şebeke gücü şalterlerini ve köprüleme kontaktörlerini kontrol edin.
- Filtre bobinlerini ve filtre kondansatörlerini kontrol edin. Paralel tüm şebeke filtreleri aynı tipte olmalı ve hatalı bobinler veya kondansatörler bulunmamalıdır.
- Hatalı Voltage Sensing Module (VSM) ve hatalı güç ünitesini devre dışı bırakın (p7001) veya gerekiyorsa değiştirin.
Ayrıca bkz: p7001, p7324

205118 <Yer bilgisi>Ön besleme kontaktörü eşzamanlı denetim süresi aşıldı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: Arıza nedeni: %1, Ek bilgi: %2

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Ön şarj kontaktörü (ALM, SLM, BLM diyot) veya şebeke kontaktörü (BLM tristörü) için bir geri bildirim yapıldı ve eşzamanlılık denetimi (p0255[4, 6]) etkinleştirildi.
Paralel bağlantı kontaktörünün açılmasından veya kapatılmasından sonra, ilgili denetleme süresi sonrasında, kontaktörlerin tümü aynı durumu devralmadı.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Hata nedeni
Hata nedeni:
Bit 0 = 1: Kontaktörün kapatılması sırasında eşzamanlılık hatası.
Bit 1 = 1: Kontaktörün açılması sırasında eşzamanlılık hatası.
Ek bilgi:
Bit 0 = 1: PDS0 kontaktörü kapalı.
Bit 1 = 1: PDS1 kontaktörü kapalı.
Bit 2 = 1: PDS2 kontaktörü kapalı.
Bit 3 = 1: PDS3 kontaktörü kapalı.
Bit 4 = 1: PDS4 kontaktörü kapalı.
Bit 5 = 1: PDS5 kontaktörü kapalı.
Bit 6 = 1: PDS6 kontaktörü kapalı.
Bit 7 = 1: PDS7 kontaktörü kapalı.
Not:
ALM: Active Line Module
BLM: Basic Line Module
PDS: Power unit Data Set (Güç ünitesi veri kümesi)
SLM: Smart Line Module

Çözümü: - İzleme süresi ayarını kontrol edin (p0255[4, 6]).
- Kontaktörün kablolarını ve kumanda sistemini kontrol edin.
- Gerekirse kontaktörü değiştirin.
Ayrıca bkz: p0255

205119 <Yer bilgisi>Baypas kontaktörü eşzamanlı denetim süresi aşıldı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: Arıza nedeni: %1, Ek bilgi: %2

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Köprüleme kontaktörü için bir geri bildrim bağlandı ve eşzamanlılık denetimi (p0255[5, 7]) etkinleştrildi.
Paralel bağlantının bir kontaktörünün açılmasından veya kapatılmasından sonra, bir izleme süresi sonrasında, kontaktörlerin tümü aynı duruma sahip değildir.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Hata nedeni
Hata nedeni:
Bit 0 = 1: Kontaktörün kapatılması sırasında eşzamanlılık hatası.
Bit 1 = 1: Kontaktörün açılması sırasında eşzamanlılık hatası.
Ek bilgi:
Bit 0 = 1: PDS0 kontaktörü kapalı.
Bit 1 = 1: PDS1 kontaktörü kapalı.
Bit 2 = 1: PDS2 kontaktörü kapalı.
Bit 3 = 1: PDS3 kontaktörü kapalı.
Bit 4 = 1: PDS4 kontaktörü kapalı.
Bit 5 = 1: PDS5 kontaktörü kapalı.
Bit 6 = 1: PDS6 kontaktörü kapalı.
Bit 7 = 1: PDS7 kontaktörü kapalı.
Not:
PDS: Power unit Data Set (Güç ünitesi veri kümesi)

Çözümü: - İzleme süresi ayarını kontrol edin (p0255[5, 7]).
- Kontaktörün kablolarını ve kumanda sistemini kontrol edin.
- Gerekirse kontaktörü değiştirin.
Ayrıca bkz: p0255

206000 <Yer bilgisi>Besleme: Ön yükleme izleme süresi doldu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (KPL1)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç birimi, ağ emniyetinin devreye alınmasının ardından READY konumunu denetim süresi dahilinde bildirmiyor (p0857.)
Ara devrenin ön beslemesinin sona ermesi aşağıdaki nedenlerden ötürü algılanmadı:
1) Herhangi bir şebeke gerilimi yok.
2) Ağ emniyeti/şalteri kapalı değil
3) Şebeke gerilimi çok düşük.
4) Şebeke gerili hatalı ayarlanmış (p0210).
5) Birim zaman içerisinde çok fazla ön yükleme yapıldığı için, ön yükleme dirençleri aşırı ısındı.
6) Ara devrenin kapasitesi çok büyük olduğun için, ön yükleme dirençleri aşırı ısındı.
7) Besleme ünitesinin mevcut olmayan işletmeye hazır durumunda (r0863.0), ara devreden güç alındığı için, ön yükleme dirençleri aşırı ısındı.
8) Frenleyici modül yoluyla ara devre hızlı boşalması sırasında ağ emniyeti kapalı olduğu için, ön yükleme dirençleri aşırı ısındı.
9) Ara devrede ya topraklama hatası, ya da kısa devre var.
10) Ön yükleme devresi muhtemelen arızalıdır.
Ayrıca bkz: p0210, p0857

Çözümü: Genel:

- Beslemenin bağlantı terminallerindeki şebeke gerilimini kontrol edin.
- Şebeke geriliminin ayarlarını kontrol edin (p0210).
- İzleme süresini kontrol edin ve gerekiyorsa büyütün (p0857).
- Gerekiyorsa, güç ünitesine ait diğer bildirimleri dikkate alın (örneğin F30027).
- Kitap boyutundaki cihazlar için şunlar geçerlidir: Önyükleme dirençleri soğuyana kadar bekleyin (yaklaşık 8 dakika). Bunun için, öncelikli olarak beslemeyi şebekeden ayırın.

5'le ilgili):

- İzin verilen önyükleme sıklığını dikkate alın (bkz. İlgili cihaz el kitabı).

6'yla ilgili):

- Ara devrenin toplamm kapasitesini kontrol edin ve gerekiyorsai izin verilen azami ara devre kapasitesine istinaden azaltın (bkz. İlgili cihaz el kitabı).

7'yle ilgili):

Beslemenin, işletmeye hazır bildirimini (r0863.0), bu ara devreye bağlı bulunan sürücülerin etkinleştirme mantığına bağlayın.

8'le ilgili):

- Harici güç kontaktörünün bağlantısını kontrol edin. Güç kontaktörü, ara devre hızlı boşalma sırasında açık olmalıdır.

9'la ilgili):

- Topraklama arızası veya kısa devreye yönelik ara devreyi kontrol edin.

206010 <Yer bilgisi>Besleme: Güç modülü EP 24 V çalışmada eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (KPL1)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Line Modülünde (X21.3, X21.4) EP terminali üzerinden Impals onayı çalışırken kaldırıldı.

Not:

EP: Enable Pulses (Impals onayı

Çözümü:
- Güç şalterini işletme sırasında değil, sadece impulse engellemesi sırasında açın.
- Line modülündeki terminal EP'nin EP (X21.3, X21.4 kablo donanımını kontrol edin ve gevşek bağlantıları iptal edin.

206050 <Yer bilgisi>Besleme: Smart modu desteklenmiyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Güç ünitesi Smart Mode işletim türünü desteklemiyor veya pals frekansı değişimi etkinleştirilmiş (p1810).

Çözümü:
- Uygun algılama süresini 250 µs <= p0115[0] <= 400 µs olarak ayarlayın (örn. p0112 ve p0115'i fabrika ayarına getirerek).
- Smart Mode için güç ünitesi yazılımını ve / veya donanımını yükseltin. Smart Mode işlevinin kullanılabilirliği r0192'de görüntülenir.
- Yazılım kumand grubu etkinleştirildiğinde (p1810.2 = 1 veya p1810.13 = 1), Smart Mode'a izin verilmez. Smart Mode devre dışı bırakılmalı (p3400.0 = 0) veya yazılım kumanda grubu devre dışı bırakılmalıdır.
- A_INF için şu durum geçerlidir: p3400.0 = 0 ile Smart Mode'u devre dışı bırakın ve p3400.3 = 1 ile gerilim ayarını etkinleştirin. Booksize güç üniteleri için, p0210 > 415 V bağlantı gerilimindeki ilgili ön ayarda sadece Smart Mode'un mümkün olduğuna dikkat edilmelidir. Uygulamada 660 V üzerindeki ara devre gerilimlerine izin veriliyorsa, o zaman p0280, p0210, p3400 ve p3510 ile gerilim kontrollü işletim de etkinleştirilebilir. p0210 ile ilgili bilgilere dikkat edilmelidir.

Ayrıca bkz: r0192

206052 <Yer bilgisi>Besleme: Filtre sıcaklığının değerlendirilmesi desteklenmez

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitesi, filtreleme sıcaklığının değerlendirmesini desteklemiyor.
Bu özellik (r0192.11), bir aktif arayüzü modülünün güç filtresinin devreye alımı için gerekli (p0220 = 41 ... 45).
Çözümü: Güç birimi yazılımının sürümünü yükseltin.
Ayrıca bkz: r0192, p0220

206080 <Yer bilgisi>Besleme: Parametre hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Bir besleme parametresi yanlış ayarlanmış.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
İlgili parametre numarası.
Ayrıca bkz: p0220, p3665, p3667, p3668
Çözümü: Hata değerinde belirtilen parametreyi uygun şekilde değiştirin.
Ayrıca bkz: p0220, p3665, p3667, p3668

206100 <Yer bilgisi>Besleme: Ağ düşük gerilimi nedeniyle kapatma

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (KPL1)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Şebeke geriliminin filtrelenen (sabit) değeri arıza eşiğinden daha düşük (p0283).
Arıza koşulu: Ueff < p0283 * p0210
Arıza değeri (r0949, Akıcı virgül):
Güncel sabit şebeke gerilimi.
Not:
Bu arızanın gündeme gelmesi p3492 süresince geciktirilir. Bu geciktirme süresi sırasında arıza giderildiğinde kapatma gerçekleşmez.
Ayrıca bkz: p0283, p3492
Çözümü: - Güç şebekesini kontrol edin.
- Bağlantı gerilimini kontrol edin (p0210).
- Eşik değerini kontrol edin (p0283).

206105 <Yer bilgisi>Besleme: Ağ düşük gerilimi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Filtrelenen (bölgesel) ağ gerilim değeri uyarı eşiğinden daha düşüktür (p0282).
Uyarı koşulu: Ueff < p0282 * p0210
Uyarı değeri (r2124, seri virgül):
Güncel sabit ağ gerilimi
Ayrıca bkz: p0282
Çözümü: - Ağ kontrolü
- Bağlantı geriliminin kontrolü (p0210)
- Uyarı eşiğinin kontrolü (p0282)

206200 <Yer bilgisi>Besleme: Bir veya birden çok ağ aşaması iptal oldu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (KPL1)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Bir veya birden çok şebeke fazında kesinti vey aşırı gerilim.
Arıza, iki işletim durumunda ortaya çıkabilir:
1. Beslemenin açma fazı sırasında.
Ölçülen şebeke açısı, 3 fazlı bir sistem için normal akıştan sapmaktadır, PLL senkronize edilemez.
Voltage Sensing Module (VSM) ile işletimde, VSM'deki faz ataması L1, L2, L3, güç ünitesindeki faz atamasından farklıysa; ilgili arıza doğrudan açma işleminden sonra oluşur.
2. Besleme işletimi sırasında.
Aktif şebeke gerilimi uyarısı (A06205) veya akım simetrisi uyarısı (A06206) sırasında, bir kapatma ile sonuçlanan ek bir arıza oluştu. A06205 ve A06206 uyarı değerleri, kapatma nedeniyle ilgili ek bilgi sağlayabilir.
Olası nedenler:
- Şebeke tarafında voltaj düşüşü veya faz kesintisi veya 10 ms'den uzun süreli aşırı gerilim.
- Yük tarafında aşırı akım ile aşırı yük durumu.
- Akım düzenleme reaktörü eksik.

Çözümü:
- Şebekeyi, bağlantı terminallerini ve sigortaları kontrol edin.
- Şebeke filtresi veya şebeke hattı reaktörünün bağlantısını ve boyutunu kontrol edin.
- VSM'deki (X521 veya X522) ve güç ünitesindeki faz atamasını kontrol edin ve düzeltin.
- Yükü kontrol edin.
- İşletim sırasında kesinti olursa, ilgili uyarı değerlerine sahip önceki A06205 / A06206 uyarılarına dikkat edin.

Ayrıca bkz: p3463

206205 <Yer bilgisi>Besleme: En az bir ağ aşamasında gerilim kesintisi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: İşletim sırasında bir veya birkaç şebeke fazında voltaj düşüşü veya aşırı gerilim tespit edildi.
Olay, r3405.2 durum parametresinde görüntülenir.
Uyarı değerleri için başka bir şey belirtilmemişse, uyarı anında, palslar en az 8 ms süreyle engellenir.
Ayrıca pals engellemeli uyarı değerleri için, beslemenin işletim mesajı r0863.0'da kalır.
Uyarı değeri (r2124, bit temelinde yorumlama):
Bit 0: Şebeke arızasından kaynaklanan şebeke açısı sapması (Sınır değeri: p3463).
Bit 2: Aktif akım sapması.
Bit 3: Şebeke frekansı sapması (Sınır değerleri: % 115 * p0284, % 85 * p0285).
Bit 4: Şebeke aşırı gerilimi (Sınır değeri: % 120 * p0281 * p0210).
Bit 5: Şebeke düşük gerilimi (Sınır değeri: % 20 * p0210).
Bit 7: Tepe akımı olayı.
Bit 8: Smart Mode'da şebeke açısı sapması algılandı (p3400.0 = 1). Ek olarak Extended Smart Mode için şu durum geçerlidir(p3440.1 = 1): Hiçbir pals blokajı gerçekleşmez.
Bit 9: Smart Mode'da ara devre geriliminde düşüş algılandı (p3400.0 = 1).
Bit 11: Smart Mode'da şebeke gerilimi algılamasında bir hata algılandı (p3400.0 = 1):
Bit 12: Extended Smart Mode'da şebeke gerilimi sapması algılandı (p3400.0 = 1, p3440.1 = 1). Hiçbir pals blokajı gerçekleşmedi.
Bit 14: İlave şarj akımı hatası.

Çözümü: Bir uyarı oluştuğunda, genel olarak şunlar geçerlidir:
- Şebekeyi, bağlantı terminallerini ve sigortaları kontrol edin.
- Şebeke kalitesini ve şebeke gücünü kontrol edin.
- Yükü kontrol edin.

r2124'teki uyarı değerine bağlı olarak, aşağıdakiler de geçerlidir:

Bit 0 = 1 için:

Şebeke arızası oluştu veya hatalı regülatör ayarı. Şebeke kalitesi kötü olduğunda veya sık şebeke değişimi için gerekirse uyarı değeri oluşmayana kadar sınır değeri p3463 artırılabilir.

Bit 2 = 1 için:

Şebeke arızası oluştu veya hatalı regülatör ayarı. Regülatör ayarını ve yükü kontrol edin.

Bit 3 = 1 için:

Şebeke arızası oluştu. Şebeke kalitesi kötüyse veya sık şebeke değişimi için gerekirse, uyarı değeri oluşmayana kadar sınır değerleri p0284 ve p0285 arttırılabilir.

Bit 4 = 1 için:

Şebeke kesintisi veya şebeke aşırı gerilimi oluştu.

Bit 5 = 1 için:

Şebeke kesintisi veya şebeke düşük gerilimi oluştu.

Bit 7 = 1 için:

Bir şebeke arızası, aşırı yük veya yanlış / eksik şebeke reaktörü nedeniyle tepe akımı kapanması.

Bit 8 = 1 için:

Şebeke arızası oluştu.

Bit 9 = 1 için:

Şebeke düşük gerilimi veya aşırı yük.

Bit 11 = 1 için:

En az bir şebeke fazında hata.

Bit 12 = 1 için:

En az bir şebeke fazında gerilim hatası. p3444[2, 3]'teki ayarları kontrol edin.

Bit 14 = 1 için:

Beslemede aşırı yük veya en az bir şebeke fazında hata.

Ayrıca bkz: r3405, p3463

206206 <Yer bilgisi>Besleme: Simetrik olmayan şebeke akımları Uyarı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Güç ünitesinin bağlantı terminallerindeki üç şebeke akımının asimetrisi, ayarlanan uyarı eşiğini aşıyor (p3465).

Genel olarak, akım asimetrisinin nedeni, bir şebeke gerilimi asimetrisi veya bir şebeke fazı kesintisidir (örneğin bir sigortanın tetiklenmesi veya bir terminal bağlantısının gevşemesi). Bu nedenle mesaj ayrıca r3405.2 durum parametresinde olası bir faz kesintisi olarak bildirilir.

Şebeke frekansı olan ara devredeki periyodik güç dalgalanmaları, aynı zamanda şebeke akımlarına yönelik eşit olmayan etki değerlerine de yol açabilir. Bu tür bir işletim durumu için, izlemenin devre dışı bırakılması önerilir (p3465[0, 3] = 0).

Uyarı değeri (r2134, kayan nokta):

Virgülden önceki basamaklar:

Amper cinsinden en yüksek faz akımı etki değeri.

Virgülden sonraki basamaklar:

En düşük ve en yüksek faz akımı etki değerinin bölüm sonucu.

Çözümü:
- Şebekeyi, bağlantı terminallerini ve sigortaları kontrol edin.
- Şebeke kalitesini ve şebeke gücünü kontrol edin.
- Yükü kontrol edin.
- p3462 ve p3465 ayarını kontrol edin.

Ayrıca bkz: r3405, p3465

206207 <Yer bilgisi>Besleme: Ağ akımlarında asimetri.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Şebeke akımlarının asimetrisi sürekli çok yüksek.
Bunun nedeni, bir şebeke fazı kesintisi olabilir.
Hata değeri (r2133, kayan nokta):
Virgülden önceki basamaklar:
Amper cinsinden en yüksek faz akımı etki değeri.
Virgülden sonraki basamaklar:
En düşük ve en yüksek faz akımı etki değeri bölüm sonucu.
Çözümü: - Önceki A06206 uyarısına ve uyarı değerine dikkat edin.
- Şebekeyi, bağlantı terminallerini ve sigortaları kontrol edin.
- p3462 ve p3465'deki ayarları kontrol edin.
- Şebeke filtresi veya şebeke hattı reaktörünün bağlantısını ve boyutunu kontrol edin.

206208 <Yer bilgisi>Besleme: Simetrik olmayan şebeke gerilimi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Şebeke fazlarındaki gerilimlerin asimetrisi çok yüksek.
Bunun nedeni, bir şebeke fazı kesintisi olabilir.
Not:
Bu mesaj sadece asimetri izlemesi etkinleştirildiğinde görünür (p3640.1 = 1).
Çözümü: - Şebekeyi, bağlantı terminallerini ve sigortaları kontrol edin.
- Faz asimetrisinin ayar değerlerini kontrol edin (p3647[0, 1]).

206210 <Yer bilgisi>Besleme: Toplam akım yüksek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (KPL1)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Düzlenen aşama akımı miktarı (i1 + i2 + i3) güç parçası maksimum akımının %4 oranından (r0209)daha büyüktür.
Muhtemel nedenler:
- ara devrede yüksek miktar akımına (r0069.6) neden olan bir topraklama mevcut. Ağ akımlarında eşit orantı güç parçasının, iletişim kesintisinin veya ağ filtresinin hasarlanmasına / tahrip olmasına neden olabilir!
- Akım ölçümünün sıfır nokta kıyaslaması uygulanması (p3491, A06602)
- Güç parçasındaki akım ölçümü arızalı.
Arıza değeri (r0949, seri virgül):
Aşama akımların düzlenen miktarı.
Çözümü: - Ara devrenin düşük ve yüksek ohmlu topraklama açısından kontrolü ve olası topraklamanın giderilmesi
- Akım Ofset ölçümünün denetim süresinin büyültülmesi (p3491)
- Olası güç parçasını değiştirme

206211 <Yer bilgisi>Besleme. Toplam akım, kabul edilemeyecek kadar yüksek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Faz akımlarının yuvarlatılmış toplamı (i1 + i2 + i3) izin verilmeyen derecede yüksek. Toplam akım, topraklama hatası denetimi için parametrelenen eşiği (p0287) aştı.

Olası nedenler:

- Yüksek bir toplam akımla sonuçlanan bir topraklama hatası (r0069.6) mevcut. Şebeke akımlarındaki doğru akım oranı; güç ünitesine, hat reaktörüne veya şebeke filtresine yönelik hasara/tahribata neden olabilir!
- Akım ölçümünün sıfır noktası kalibrasyonu gerçekleştirilmedi (p3491, A06602).
- Güç ünitesindeki akım ölçümü hatalı.

Hata değeri (r0949, kayan nokta):

Faz akımlarının yuvarlanmış toplamı (tepe değeri).

Çözümü:
- Şebekeyi topraklama hatasına yönelik kontrol edin ve muhtemel topraklama hatasını düzeltin.
- Topraklama hatası izlemesi için ayarlanmış olan eşiiği kontrol edin (p0287).
- Gerekiyorsa güç ünitesini değiştirin.

Ayrıca bkz: p0287

206215 <Yer bilgisi>Besleme: Toplam akım yüksek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Düzlenen aşama akımı miktarı (i1 + i2 + i3) güç parçası maksimum akımının %3 oranından (r0209)daha büyüktür.

Muhtemel nedenler:

- ara devrede yüksek miktar akımına (r0069.6) neden olan bir topraklama mevcut. Ağ akımlarında eşit orantı güç parçasının, iletişim kesintisinin veya ağ filtresinin hasarlanmasına / tahrip olmasına neden olabilir!
- Akım ölçümünün sıfır nokta kıyaslaması uygulanması (p3491, A06602)
- Güç parçasındaki akım ölçümü arızalı.

Uyarı değeri (r2124, seri virgül):

Aşama akımların düzlenen miktarı.

Çözümü:
- Ara devrenin düşük ve yüksek ohmlu topraklama açısından kontrolü ve olası topraklamanın giderilmesi
- Akım Ofset ölçümünün denetim süresinin büyültülmesi (p3491)
- Olası güç parçasını değiştirme

206250 <Yer bilgisi>Besleme: Şebeke filtresi kondansatörleri en az bir fazda arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: En az bir şebeke fazında, şebeke filtresi kapasitesinde bir değişiklik tespit edildi.

Bir VSM kullanılarak ölçülen şebeke filtresi gerilimleri ve faz akımları, filtre kapasitelerinin p0221'de parametrelenen değerden saptığını gösterir.

Şebeke filtresi kondansatörlerine yönelik bir değişiklik veya arıza, rezonans frekanslarının değişmesine neden olur ve tesiste ciddi hasarlara yol açabilir.

Alarm değeri (r2124, kayan nokta):

µF cinsinden güncel olarak hesaplanan kapasite (bir tam sayıya yuvarlanmış).

Not:

Virgülden sonraki ilk basamak, kapasite sapması ile faz numarasını (1, 2, 3) belirtir.

Çözümü: - Filtre kapasitesinin parametrelenmiş değerini kontrol edin (p0221).
- VSM kablo bağlantısının doğru olup olmadığını kontrol edin:
VSM'nin 100 V / 690 V girişlerinde, u12 ve u23 fark gerilimleri mevcut olmalıdır.
Şebeke filtresinin faz akımları, bir akım-gerilim konvertörü üzerinden 10 V girişlerinde mevcut olmalıdır.
- İzin verilen filtre kapasitesi sapmasına yönelik uyarı sınırlarını kontrol edin (p3676).
- Şebeke gerilimi ölçümünün normlandırmasını VSM ile kontrol edin (p3660).
- Filtre akımı ölçümünün normlandırmasını VSM ile kontrol edin (p3670).
- Şebeke filtresi kondansatörlerini kontrol edin ve gerekirse şebeke filtresini değiştirin.
Güç ünitelerinin paralel bağlantısı için aşağıdakiler geçerlidir:
- r3677[0...2] parametresi, tüm filtre kapasitelerinin ortalama değerini gösterir.
- r7320[0...n], r7321[0...n] ve r7322[0...n] parametreleri, her bir filtrenin kapasitesini gösterir. Arızalı filtre, ilgili VSM tarafından lokalize edilebilir.
Not:
VSM: Voltage Sensing Module
Ayrıca bkz: p0221, p3660, p3670, p3676

206255 <Yer bilgisi>Besleme: Sıcaklık eşiği değeri geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: En az bir sıcaklık eşiği değeri, izin verilen değer aralığının dışında ayarlanmış.
Sensör tipi KTY84 (p3665 = 2) veya PT1000 (p3665 = 6) için, 181 °C ile 300 °C arasındaki değerlere izin verilmez.
Hata değeri (r0949, bit temelinde yorumlama):
Bit numarası, ilgili Voltage Sensing Module'ün (VSM) numarasına karşılık gelir.
Bit 0:
p3667 / p3668'deki değer, izin verilen değer aralığının dışında.
Sıvı soğutmalı Active Interface Modules (AIM, bkz. p0220) için 71 °C ile 300 °C arasındaki değerlere de izin verilmez.
Bit 1:
p5467[0] / p5468[0]'daki değer, izin verilen değer aralığının dışında.
Bit 2:
p5467[1] / p5468[1]'deki değer, izin verilen değer aralığının dışında.
Ayrıca bkz: p3667, p3668, p5467, p5468
Çözümü: Sıcaklık eşik değerlerini ölçüm aralığı içinde ayarlayın.

206260 <Yer bilgisi>Besleme: Ağ filtresindeki sıcaklık fazla yüksek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Ağ filtresindeki sıcaklık denetimi devreye girdi
Sıcaklık tüm denetim süresince fazla yüksek kaldığında bu F06261 arızasına neden olur.
Not:
Sıcaklık denetimi sadece aktif arayüz modülünde mevcuttur.

Çözümü: p0220[0] alanında ayarlanmış olan ağ filtresi tipinin, bağlı olan ağ filtresiyle uyumlu olup olmadığını kontrol ediniz. Kullanılan beslemenin özelliklerine uygun ağ filtresinin bağlantısının sağlamlığından emin olun, daha doğrusu p0220[0] alanındaki ağ filtre tiplerinin ayarlarını düzeltin..

-AIM-ağ filtrelemesinde (bakınız p0220) sıcaklık denetimi zorunlu bir gerekliliktir. Beslemenin X21 girişiyle ağ filtresi sıcaklık şalterinin doğru ve güvenli bir şekilde bağlandığına emin olun.

- Ağ filtresinin ortam sıcaklığını düşürün.
- Beslemenin, daha doğrusu filtre modülünün yüklenmesini düşürün.
- Ağ geriliminin yüksekliğini kontrol edin.
- Filtre modülünün dahili fanı arızalı. Gerekiyorsa fanı değiştirin
- Filtre modülünün sıcaklık şalteri arızalı. Gerekiyorsa filtre modülünü değiştirin.

206261 <Yer bilgisi>Besleme: Ağ filtresindeki sıcaklık sürekli fazla yüksek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (KPL1)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sıcaklık denetiminin devreye girmesinin ardından sürekli olarak ağ filtresindeki sıcaklık aşılmaktadır.

Not:

Sıcaklık denetimi sadece aktif arayüz modülünde (AIM) mevcuttur.

Çözümü: - p0220[0]'da ayarlanmış olan şebeke filtresi türünün gerçekten bağlı olan şebeke filtresiyle aynı olup olmadığını kontrol edin. Kullanılan besleme için özelleştirilmiş şebeke filtresinin bağlantısını sağlayın veya Şebeke filtresinin p0220[0]'daki ayarını düzeltin.

- AIM şebeke filtrelemesinde (bkz. p0220) sıcaklık izleme zorunlu olarak gereklidir. Sıcaklık anahtarının, şebeke filtresindeki X21 girişinin beslemesiyle düzgün ve güvenilir bir şekilde bağlanmasını sağlayın.
- Şebeke filtresinin .ortam sıcaklığını düşürün.
- Şebeke filtresinin veya beslemenin yükünü azaltın.
- Şebeke geriliminin yüksekliğini kontrol edin.
- Şebeke fltresinin dahili fanı arızalı. Gerekiyorsa fanı değiştirin.
- Şebeke filtresinin sıcaklık anahtarı arızalı. Gerekiyorsa şebeke filtresini değiştirin.

206262 <Yer bilgisi>Besleme: Şebeke filtresindeki sıcaklık şalteri, devreye alma sırasında açıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (KPL1)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Beslemenin açılması sırasında, şebeke filtresindeki sıcaklık çok yüksek. Açma işlemi engellendi.

Çözümü: - p0220[0]'da ayarlanmış olan şebeke filtresi türünün gerçekten bağlı olan şebeke filtresiyle aynı olup olmadığını kontrol edin. Kullanılan besleme için özelleştirilmiş şebeke filtresinin bağlantısını sağlayın veya Şebeke filtresinin p0220[0]'daki ayarını düzeltin.

- AIM şebeke filtrelemesinde (bkz. p0220) sıcaklık izleme zorunlu olarak gereklidir. Sıcaklık anahtarının, şebeke filtresindeki X21 girişinin beslemesiyle düzgün ve güvenilir bir şekilde bağlanmasını sağlayın.
- Filtreleme sıcaklığı çok yüksek. Şebeke filtresini soğutun.
- Şebeke fltresinin dahili fanı arızalı. Gerekiyorsa fanı değiştirin.
- Şebeke filtresinin sıcaklık anahtarı arızalı. Gerekiyorsa şebeke filtresini değiştirin.

206300 <Yer bilgisi>Besleme: Açma sırasında şebeke gerilimi çok yüksek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Devreye alma sırasındaki etkin şebeke gerilimi Ueff çok yüksek, bu nedenle ara devredeki izin verilen maksimum gerilim (p0280) aşılmadan ayarlı işletim mümkün değil.
Hata koşulu: Ueff * 1.5 > p0280.
Hata değeri (r0949, kayan nokta):
Güncel olarak mevcut şebeke gerilimi için mümkün olan en düşük ayarlı ara devre gerilimi.
Ayrıca bkz: p0280

Çözümü: - Ağ gerilimini kontrol edin.
- Maksimum ara devre gerilimini kontrol edin ve gerektiğinde yükseltin (p0280).
- Bağlantı gerilimini kontrol edin ve gerçek ağ gerilimi ile kıyaslayın (p0210)
- Güç parçasında mevcut ağ geriliminin bulunup bulunmadığını kontrol edin.
Ayrıca bkz: p0210, p0280

206301 <Yer bilgisi>Besleme: Ağ yüksek gerilimi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Şebeke gerilimi: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Filtrelenen (bölgesel) efektif ağ gerilim değeri Ueff uyarı eşiğinden daha yüksektir (p0281).
Uyarı koşulu: Ueff > p0281 * p0210.
Uyarı değeri (r2124, seri virgül):
Güncel sabit ağ gerilimi
Ayrıca bkz: p0281

Çözümü: - Ağ kontrolü
- Bağlantı geriliminin kontrolü (p0210)
- Uyarı eşiğinin kontrolü (p0281)
Ayrıca bkz: p0210, p0281

206310 <Yer bilgisi>Besleme: Bağlantı gerilimi (p0210) hatalı parametrelendirilmiş

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Şebeke gerilimi: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Sona erdirilen ön besleme sonrasında ağ gerilimi Ueff ölçülen ara devre gerilimi aracılığıyla hesaplanmıştır. Bu gerilim Ueff ağ gerilimi tolerans alanı dahilinde değildir.
Tolerans alanı için geçerli olan: 85 % * p0210 < Ueff < 110 % * p0210.
Arıza değeri (r0949, seri virgül):
Mevcut ağ gerilimi Ueff.
Ayrıca bkz: p0210

Çözümü: - Parametrelendirilen bağlantı gerilimini kontrol edin ve gerektiğinde değiştirin (p0210)
- Ağ gerilimini kontrol edin.
Ayrıca bkz: p0210

206310 <Yer bilgisi>Bağlantı gerilimi (p0210) hatalı parametrelendirilmiş

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: AC/AC cihazlarında, ölçülen ara devre gerilimi, ön yükleme tamamlandıktan sonra tolerans aralığının dışında.
Tolerans aralığı için şu durum geçerlidir: 1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210
Not:
Hata sadece sürücü kapatıldığında onaylanabilir.
Ayrıca bkz: p0210

Çözümü: - Parametrelendirilen bağlantı gerilimini kontrol edin ve gerektiğinde değiştirin (p0210)
- Ağ gerilimini kontrol edin.
Ayrıca bkz: p0210

206311 <Yer bilgisi>Besleme: Bağlantı gerilimi (p0210) hatalıdır.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: Şebeke gerilimi: %1

Reaksiyon: KPL2 (KPL1)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Ağ gerilimine ait p0210 alanında belirtilen nominal değer, güç biriminin nominal gerilim alanının dışındadır.
Sona erdirilen ön yükleme sonrasında Ueff ağ gerilimi, ölçülen ara devre gerilimi aracılığıyla hesaplanmıştır. Bu Ueff gerilimi, p0210 alanında ayarlanmış olan ağ gerilimine ait genişletilmiş tolerans alanı içerisinde değildir.
Tolerans alanı için geçerli olanlar: 75 % * p0210 < Ueff < 120 % * p0210.
Uyarı değeri (r2124, kayan nokta):
Mevcut Ueff ağ gerilimi.
Ayrıca bkz: p0210

Çözümü: - Parametrelendirilen bağlantı gerilimini kontrol edin ve gerektiğinde değiştirin (p0210)
- Ağ gerilimini kontrol edin.
Ayrıca bkz: p0210

206320 <Yer bilgisi>Master/Slave: 4-kanal çoklayıcının kumandası geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: 4 kanallı multiplekserin konektör girişi p3572 üzerinden kontrolü için geçerli değerler 0, 1, 2 ve 3'tür.
Bu durumda geçersiz bir değer tespit edildi. Kontrol, bir önceki değerle etkili kalıyor.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Multiplekserin kontrolü için geçersiz değer.
Ayrıca bkz: p3572

Çözümü: - Çoklayıcının kumandasına yönelik aktarımı kontrol edin (CI: p3572).
- BICO aktarımı sinyal kaynağı sinyal değerini kontrol edin.
Ayrıca bkz: p3572

206321 <Yer bilgisi>Master/Slave: 6 anllaı multilekser de geçersiz kontrol.

Sürücü nesnesi: A_INF_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: 6 kanallı bir multiplekserin p3577 konektör girişi üzerindne kontrol için geçersiz bir değer tespit edildiç 0, 1, 2, 3, 4 ve 5 değeleri geçerlidir. Kontrol, bir önceki değerle etkili kalıyor.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Multiplekserin kontrolü için geçersiz değer.
Ayrıca bkz: p3577

Çözümü: - Çoklayıcının kumandasına yönelik aktarımı kontrol edin (CI: p3577).
- BICO aktarımı sinyal kaynağı sinyal değerini kontrol edin.

206350 <Yer bilgisi>Besleme: Ölçülen şebeke frekansı çok yüksek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: şebeke frekansı: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Mevcut şebeke frekansı f_şebeke, parametrelenen uyarı eşiğinden daha yüksek (f_şebeke > p0211 * p0284).
Bu uyarı iki işletim durumunda ortaya çıkabilir:
1. Beslemenin açma fazı sırasında.
Sonucu:
Şebeke ile besleme senkronizasyonu kesilir ve yeniden başlatılır.
Şebeke frekansı, parametrelenen uyarı eşiğinden daha yüksek olduğunda, uyarı yeniden ortaya çıkar.
2. Besleme işletimi sırasında.
Sonucu:
Besleme işletim durumunda kalır, uyarı A06350 görünür. Bu, ciddi bir işletim arızasına işaret eder.
Uyarı değeri (r2124, kayan nokta):
Güncel olarak belirlenen şebeke frekansı.
Ayrıca bkz: p0284
Çözümü: - Parametrelendirilen ağ frekansını kontrol edin ve gerektiğinde değiştirin (p0211)
- Uyarı eşiğinin kontrolü (p0284)
- Ağ bağlantısını kontrol edin.
- Ağ kalitesini kontrol edin.
Ayrıca bkz: p0211, p0284

206351 <Yer bilgisi>Besleme: Ölçülen şebeke frekansı çok düşük

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: şebeke frekansı: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Mevcut şebeke frekansı f_şebeke, parametrelenen uyarı eşiğinden daha düşük (f_şebeke < p0211 * p0285).
Bu uyarı iki işletim durumunda ortaya çıkabilir:
1. Beslemenin açma fazı sırasında.
Sonucu:
Şebeke ile besleme senkronizasyonu kesilir ve yeniden başlatılır.
Şebeke frekansı, parametrelenen uyarı eşiğinden daha düşük olduğunda, uyarı yeniden görünür.
2. Besleme işletimi sırasında.
Sonucu:
Besleme "İşletim" durumunda kalır ve uyarı A06351 görünür. Bu, ciddi bir işletim arızasına işaret eder.
Uyarı değeri (r2124, kayan nokta):
Güncel olarak belirlenen şebeke frekansı.
Ayrıca bkz: p0285
Çözümü: - Parametrelendirilen ağ frekansını kontrol edin ve gerektiğinde değiştirin (p0211)
- Uyarı eşiğinin kontrolü (p0285)
- Ağ bağlantısını kontrol edin.
- Ağ kalitesini kontrol edin.
Ayrıca bkz: p0211, p0285

206400 <Yer bilgisi>Besleme: Şebeke besleme verileri tanıtıcısı seçildi/aktif

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ağ veri tanımlaması seçilmiştir, daha doğrusu aktiftir.

Bir sonraki impuls onayıyla ağ endüktivitesi ve ara devre kapasitesi ölçülecektir.

Ayrıca bkz: p3410

Çözümü: Gerekli değil.

Bu uyarı, ölçüm tamamlandıktan sonra otomatik olarak geri alınır.

206401 <Yer bilgisi>Besleme. Trafo verilerinin tanımlanması/Test işletmesi seçilmiştir/etkindir

Sürücü nesnesi: A_INF_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Trafor verilerinin tanımlanmadı veya bir trafo test işletmesi seçilmiştir veya etkindir.

Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumlama):

11: Trafo verileri için 1 numaralı tanımlama seçilmiştir (Ana indüktansın otomatik olarak belirlenmesi).

12: Trafo verileri için 2 numaralı tanımlama seçilmiştir (Trafo faz kaydırması ve güçlendirme düzeltmesinin otomatik olarak belirlenmesi).

13: Trafo verileri için 3 numaralı tanımlama seçilmiştir (Bir şebeke tanımlaması sırasında trafonun toplam saçılma indüktansının belirlenmesi).

101: 1 numaralı test işletmesi seçilmiştir.

102: 2 numaralı test işletmesi seçilmiştir.

Ayrıca bkz: p5480

Çözümü: Gerekli değil.

Bu uyarı, tanımlamanın süresi dolduğunda otomatik olarak geri alınır.

206500 <Yer bilgisi>Besleme: Ağ senkronizasyonu mümkün değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (KPL1)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: İzleme süresi içinde şebeke senkronizasyonu mümkün değil.

Şebeke ile besleme senkronizasyonu, hatalı bir şebeke frekansından dolayı veya aşırı yüksek şebeke gerilimi bozulmasından dolayı kesintiye uğradığı için tekrarlandı.

20 denemeden sonra, senkronizasyon ve açma işlemi iptal edildi.

Özellikle ALM şasi üniteleri için olası bir neden, köprüleme kontaktörü veya devre kesicinin kapanmamasıdır.

Çözümü: - Parametrelenmiş şebeke frekansını kontrol edin ve gerekirse değiştirin (p0211).
- Eşik değerlerinin ayarını kontrol edin (p0284, p0285).
- Şebeke bağlantısını kontrol edin.
- Bağlantı terminallerini kontrol edin.
- Gereğinde mevcut köprüleme kontaktörünü ve bunun kumandasını kontrol edin.
- Gereğinde devre kesicinin durumunu ve bunun kumandasını kontrol edin.
- Yüksek şebeke gerilimi bozulmalarında, uzmanlar tarafından yapılan değerlendirmelerden sonra, tolerans eşiği p3457[2] ayarlanabilir.

Bir Voltage Sensing Module (VSM) kullanımında:
- Terminallerdeki şebeke bağlantısını kontrol edin (X521, X522).
- VSM aktivasyonunu kontrol edin (p0145, p3400).
- Şebeke kalitesini kontrol edin.

Not:
Şasi güç ünitelerinde, şebeke senkronizasyonu için doğru VSM gerilimi ölçüm değerlerinin bulunması zorunludur.
Ayrıca bkz: p0211, p0284, p0285, p3457

206502 <Yer bilgisi>Besleme. Trafo mıknatıslanmasında şebeke senkronizasyonuna ulaşılamadı

Sürücü nesnesi: A_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Şebeke senkronizasyonu, izleme süresi (p5481[2]) içerisinde mümkün değildir.
Çözümü: - Eşik değerinin ayarını kontrol edin (p5485).
- Azami sürenin ayarını kontrol edin (p5481[2]).
- Güç şebekesinin kalitesini kontrol edin.

Ayrıca bkz: p5481, p5485

206503 <Yer bilgisi>Besleme: Ağ siyah start başarısız

Sürücü nesnesi: A_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Şebeke siyah başlatması başarısız oldu.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Siyah başlatma durumu (r5482'ye karşılık gelir).
Hata değeri r0949 = 109 için şu durum geçerlidir:
Bir siyah başlatma başlangıcında (p5581 = 1) bir şebeke algılandı (frekans ve gerilim, p0281 ile p0285 arasındaki belirtilen sınırlar dahilinde).
Diğer tüm hata değerleri için şu durum geçerlidir:
Siyah başlatmaya yönelik maksimum süre (p5581[2]) aşıldı.
Çözümü: - Ağ siyah startın koşullarını kontrol edin.
- Ağ siyah startın parametrelerini kontrol edin.

Ayrıca bkz: p5581

206504 <Yer bilgisi>Besleme: Ada ağı senkronizasyonu başarısız

Sürücü nesnesi: A_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Ada ağı senkronizasyonu başarısız.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Ada ağı senkronizasyonunun kaldığı durum (r5482 denktir).
Ayrıca bkz: r5482

Çözümü: - Ada ağı senkronizasyonu koşullarını kontrol edin.
- Ada ağı senkronizasyonunun parametresini kontrol edin.
Ayrıca bkz: p5581

206505 <Yer bilgisi>Besleme: Trafo manyetizasyonunda akım sınırı aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Trafo mıknatıslaması sırasında akım sınırı aşıldı (r0068 > p5494[1] * r0207).

Çözümü: - Akım sınırı ayarını kontrol edin (p5494[1])
- Transformatörün birincil tarafını kısa devre bakımından kontrol edin.
- Devre kesicinin kumanda ve geri bildirim sinyalini kontrol edin.
Ayrıca bkz: p5494

206601 <Yer bilgisi>Besleme: Akım ofseti ölçümü kesildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Akım ölçümünün arızası veya ofset ölçümü sırasında doğru akım
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Akım ofset kıyaslamasında fazla yüksek aşama akımı gündeme geldi.
2: Ölçülen akım ofset değeri maksimum izin verilen konvertör akımının %3 oranından büyüktür (örn. Ara devrede bir topraklama nedeniyle)

Çözümü: Uyarı değerine yönelik = 1:
- Eksik ağ emniyetinde olası sorun giderim Ağı KAPALI 1 = 1 öncesinde yeterince uzun devreye alın
Uyarı değerine yönelik = 2:
- Akım ölçümünün arızası veya ofset ölçümü sırasında doğru akım
- Ara devreyi topraklama açısından kontrol edin.

206602 <Yer bilgisi>Besleme: Akım ofseti ölçümü olanaklı değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir KAPALI1=1 sonrasında ağ emniyetinin devreye alınmasından önce denetim süresi dahilinde (p3491) geçerli akım ofset ölçümü uygulanamadı Akım ofset ayarı 0 konumuna getirilir.
Ayrıca bkz: p3491

Çözümü: - Ara devreyi topraklama açısından kontrol edin. Bir topraklama yapı parçalarının tahrip olmasına neden olabilir!
- Denetim süresinin ayarını kontrol edin ve gerektiğinde büyültün (p3491) Geçerli bir ölçüm için en az 100 ms gereklidir (p3491 > 100 ms).
Dikkat:
Geçerli ölçüm olmadan belirli koşullar altında ara devre gerilim ayarının kalitesi azalmıştır.
Ayrıca bkz: p3491

206700 <Yer bilgisi>Besleme: Yük koşulunda şebeke korumasını aç

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Beslemenin ağ emniyeti bir AÇIK komutunda yük altında devreye alınmalıdır.

Çözümü:
- Besleme tarafından bir işletim mesajı verilmemişse, ara devreyi yüklemeyin (r0863.0 = 1).
- Besleme kapatıldıktan sonra, ara devredeki tüm güç üniteleri kapatılmalıdır. Bunun için, beslemenin işletim mesajı (r0863.0) uygun şekilde bağlanmalıdır.

206800 <Yer bilgisi>Besleme: Azami sabit ara devre gerilimine ulaşılmıştır.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ara devre geriliminin set değeri p0280 alanında parametrelendirilen maksimum bölgesel gerilime erişmiştir.
Ara devre geriliminin yükseltilmesi kumanda rezerv ayarı tarafından aşağıdaki nedenlerden dolayı gerçekleşir:
- Fazla sınırlı kumanda rezervi (p3480).
- Fazla büyük ağ gerilimi
- Fazla küçük parametrelendirilen bağlantı gerilimi (p0210).
- Ağ kör akımı için fazla büyük set değeri

Çözümü:
- Bağlantı gerilimi ayarının kontrolü (p0210)
- Yüksek gerilim üzerindeki ağı kontrol edin.
- Kumanda rezervini düşürün (p3480).
- Kör akım set değerini düşürme

Ayrıca bkz: p0210, p0280, p3480

206810 <Yer bilgisi>Besleme: Ara devre gerilimi ilgili uyarı eşiğinin altına düştü

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: İşletim sırasında, ara devre gerilimi ilgili uyarı eşiğinin altına düştü. Uyarı eşiği, p0279 ile r0296'nın toplamından elde edilir.
Not:
Uyarı eşiğinin altına düşüldüğü, ayrıca r3405.7 durum biti aracılığıyla da belirtilir.
Olası nedenler:
- Şebeke gerilimi kesintisi veya başka bir şebeke arızası.
- Beslemenin aşırı yüklenmesi.
- Active Line Module için: Ayarlayıcı yanlış parametrelendi.

Ayrıca bkz: p0279, r0296, r3405

Çözümü:
- Şebeke gerilimini ve kalitesini kontrol edin.
- Güç çekmeyi düşürün, ani yük değişimlerinden kaçının.
- Active Line Module'de (Aktif hat modülü) : Ayarlayıcı parametrelendirmesini uyarlayın (örneğin otomatik şebeke tanımlaması (p3410 = 4, 5)).

206849 <Yer bilgisi>Besleme. Kısa devre işletmesi etkin.

Sürücü nesnesi: A_INF_828

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Akım histerezisi ayarlayıcısının süreç kontrolü bir kısa devre tespit etti (r5452, r5522). Şebeke gerilimi büyüklüğü (r5444[0], r5512[0]), kısa devre gerilim sınırının altındadır (p5459[2], p5529[2]) ve akım sınırlaması etkindir (r5402.3=1, r5502.3=1).
Bilgi:
Etkili akım sınırı, parametrelendirilmiş aşırı akım (p5453) ve histerezis genişliğinden (p5454) oluşmaktadır.

Çözümü: - Akım histerezis ayarlayıcısının parametrelenedirilmesini kontrol edin (p5453).
- Şebeke hatlarını kısa devreye yönelik kontrol edin.

206850 <Yer bilgisi>Besleme. Kısa devre, kabul edilemeyecek kadar uzun sürdü.

Sürücü nesnesi: A_INF_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Bir kısa devre için izin verilen azami süre (p5458[1], p5528[1]) aşılıştır. Kısa devre, bu süre içerisinde netleştirilemedi.

Çözümü: - Asgari sürenin parametrelendirilmesini kontrol edin (p5458[1], p5528[1]).
- Güç şebekesini ve sigortaları kontrol edin.

206851 <Yer bilgisi>Besleme: dağıtılmış ağ denetimi beslemesi tetiklendi

Sürücü nesnesi: A_INF_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Merkezi olmayan ağ beslemesinin ağ denetimi tetiklendi
İkaz değeri (r2124, onaltılık yorulama):
Durum kelimesine denktir (r5542).

Çözümü: - Güç şebekesini kontrol edin.
- Ada şebeke algılamasınına ait parametrelenedirilmesini kontrol edin (p5540 ... p5559).

206855 <Yer bilgisi>Besleme. Şebeke filtresi izleme aktif

Sürücü nesnesi: A_INF_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Şebeke filtresinde, p3678'de parametrelendirilmiş bir eşik değeri aşıldı veya altına düşüldü.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
0: Alfa / Beta gerilim izlemesi gerilim eşik değerinin altında kalındı (p3678[0]).
2: İletken gerilim izlemesi gerilim eşik değerinin altında kalındı (p3678[0]).
x1:
Akım eşik değeri aşıldı (p3678[1]).
10. basamak, ilgili Active Interface Module'ün güç ünitesi numarasını kodlar.
Örnek:
01: Şebeke filtresi 1'de aşırı akım
11: Şebeke filtresi 2'de aşırı akım
Ayrıca bkz: p3678, p3679

Çözümü: - Filtre izlemesi için eşik değerleri parametrelemesini kontrol edin (p3678]).
- Filtreyi kontrol edin.
Hata değeri = 0 için:
- Gerilim izlemesi yuvarlama süresinin parametrelemesini kontrol edin (p3679[0]).
Hata değeri = 1 için:
- Akım izlemesi minimum süresinin parametrelemesini kontrol edin (p3679[1]).

206860 <Yer bilgisi>Besleme. Fonksiyon modülünü etkinleştirmek mümkün değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Fonksiyon modülü aktivasyonu mümkün değil.
Kullanılan güç ünitesi, aşağıdaki özelliklerden en az birine sahip değil:
- Akım sınırlama kontrolüne sahip kumanda grubu (r0192.19).
- Tüm fazları kapsayan akım sınırlamalı kumanda grubu (r0192.30).
İlgili fonksiyon modülü için bkz. Hata değeri r0949 (r0949'un değeri, p0108 parametresinin bitine karşılık gelir).
r0949 = 7: "Dinamik şebeke desteği" fonksiyon modülü
r0949 = 12: "Şebeke istatistik kontrolü" fonksiyon modülü
Ayrıca bkz: r0192

Çözümü:
- Kullanılan güç ünitesinin "akım sınırlama kontrolüne sahip kumanda grubu" özelliğine (r0192.19) veya "tüm fazları kapsayan akım sınırlamalı kumanda grubu" özelliğine (r0192.30) sahip olup olmadığını kontrol edin.
- Gerekirse, bu özelliklerden en az birine sahip bir güç ünitesi kullanın.

206900 <Yer bilgisi>Braking Module: Arıza (1 -> 0)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Frenleme modülü X21.4 no'lu kıskaç (yapı şekli "booksize") veya X21.5 no'lu kıskaç (yapı şekli "şasi") üzerinden bir "Arıza (1 ->0)" bildiriyor
Bu sinyal sistemin bir dijital girişi ile bağlanmıştır ve binektör girişi üzerinden p3866[0...7] aktarılır.
Olası nedenler:
- Sinyalin kablo döşemesinde veya sinyal kaynağının BICO devresi hatalı.
- Aşırı sıcaklık.
- Elektronik akım beslemesi hatalı.
- Topraklama/Kısa devre.
- Bileşenlerin dahili hatası.
Ayrıca bkz: p3866

Çözümü:
- Binektör girişi p3866[0...7] ve X21.4 no'lu kıskaç (yapı şekli "booksize") veya X21.5 no'lu kıskaçın (yapı şekli "şasi") kablo donanımını kontrol edin.
- Fren işlemlerini azaltın.
- Bileşenlerin 24-V beslemesini kontrol edin.
- Topraklama veya kısa devre olup olmadığını kontrol edin.
- Gerekirse bileşenlerini kontrol edin.

206901 <Yer bilgisi>Braking Module: Ön alarm I2t kapama

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Frenleme modülü "Booksize" yapı şekli terminal X21.3 üzerinden "Ön uyarı I2t-kapatmasını" bildiriyor.
Bu sinyal sistemin bir dijital girişiyle bağlanmıştır ve binektör girişi üzerinden p3865[0...7] aktarılır.
Not:
Ön uyarı I2t-kapatması sadece "Booksize" yapı formunda mümkündür. Yapı formunda "şasi" bu fonksiyon desteklenmez.

Çözümü:
- Frenleme süreçlerini düşürün.
- Binektör girişi p3865[0...7] ve ilgili fren modülünün terminal X21.3 kablo donanımını kontrol edin.

206904 <Yer bilgisi>Frenleme modülü dahili yapıda kilitli

Sürücü nesnesi: B_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Dahili frenleme modülü binektör girişi üzerinden p3680 = 1-Sinyal bloke.
Bloke konumda fren direnci üzerinden herhangi bir enerji kapatılamaz.
Ayrıca bkz: p3680
Çözümü: Dahili frenleme modülü blokajını açın (BI: p3680 = 0-Sinyal).

206905 <Yer bilgisi>Frenleme modülü dahili I2t kapatma uyarısı

Sürücü nesnesi: B_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Dahili frenleme modülü yüksek I2t-değeri nedeniyle bir uyarı sunuyor
Frenleme direncinin maksimun devreye alım süresinin %80'ine erişildi
Not:
Bu bildiri BO: p3685 üzerinden de görüntülenir.
Ayrıca bkz: r3685
Çözümü: Frenleme süreçlerini düşürün.

206906 <Yer bilgisi>Frenleme modülü dahili arıza

Sürücü nesnesi: B_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Dahili frenleme modülü yüksek akım nedeniyle veya fazla yüksek I2t değeri nedeniyle bir arıza sunuyor ve bu nedenle bloke
Not:
Bu bildiri BO: p3686 üzerinden de görüntülenir.
Arıza değeri (r0949, bit olarak oluşturma):
Bit 0 = 1: I2t-Aşımı
Bit 1 = 1: Yüksek akım
Ayrıca bkz: r3686
Çözümü: Frenleme süreçlerini düşürün.

206907 <Yer bilgisi>Frenleme modülü dahili yüksek sıcaklık

Sürücü nesnesi: B_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Fren direncine ait bağlı bulunan sıcaklık sensörü aşırı sıcaklık bildiriyor.
Frenleme modülü hala etkin. Aşırı sıcaklık 60 saniyeden daha uzun bir süre sürdüğü zaman, F06908 arızası verili ve frenleme modülü kapatılır.
Ayrıca bkz: r3687
Çözümü: - Sensördeki sıcaklığı düşürün
- Sıcaklık sensörün bağlantısını kontrol edin

206908 <Yer bilgisi>Frenleme modülü dahili aşırı sıcaklık kapatması

Sürücü nesnesi: B_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Fren direncinin sıcaklık sensöründeki aşırı sıcaklık yüzünden frenleme modülünün kapatılması.
Aşırı sıcaklık, sensör tarafından 60 saniyeden daha uzun bir süre boyunca bildirilir.
Ayrıca bkz: r3688
Çözümü: - Sensördeki sıcaklığı düşürün
- Sıcaklık sensörün bağlantısını kontrol edin

206909 <Yer bilgisi>Frenleme modülü dahili Uce arızası

Sürücü nesnesi: B_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitesinde, fren direnci kontrolüne yönelik güç yarı iletkeninin kolektör-yayıcı gerilimi (Uce) izlemesi tetiklendi.
Olası nedenler:
- Fren direnci terminallerinde kısa devre.
- Fren direnci kontrolünde arızalı güç yarı iletkenleri.
Not:
Belirli koşullar altında bu arıza, aynı zamanda bir frenleme direnci bağlanmamışsa ve enerji ilgili Braking Module'üne geri beslenirse de ortaya çıkar.
Ayrıca bkz: r3689
Çözümü: - Fren direncini bağlayın.
- Fren direnci bağlantısını kontrol edin.
- Fren direncini kontrol edin.
- POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Cihazı değiştirin.

207011 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor aşırı sıcaklığı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: KTY84 / PT1000:
Motor sıcaklığı ilgili arıza eşiğini (p0605) aştı veya zaman kademesinin (p0606) süresi, uyarı eşiği aşıldıktan sonra (p0604) doldu.
PTC, bimetal açıcı:
1650 Ohm değerindeki tetikleme eşiği aşıldı (SME p4600 ... p4603 için veya TM120 p4610 ... p4613 = 10, 30 için) veya zaman kademesinin süresi (p0606) 1650 Ohm aşıldıktan sonra doldu (SME p4600 ... p4603 için veya TM120 p4610 ... p4613 = 12, 32 için).
Motor sıcaklığı modeli:
Hesaplanan motor sıcaklığı çok yüksek.
Olası nedenler:
- Motor aşırı yüklü.
- Motorun ortam sıcaklığı çok yüksek.
- PTC / bimetal açıcı: Tel kopması veya sensör bağlı değil.
- Motor sıcaklık modeli yanlış parametrelenmiş.
Gecikme: 2K
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1, 2, 3, 4:
İlgili mesaja neden olan sıcaklık kanalının numarası (SME / TM120 için (p0601 = 10, 11)).
200:
Motor sıcaklık modeli 1 (I2t): Sıcaklık çok yüksek.
300:
Motor sıcaklık modeli 3: İzleme süresinin dolmasından sonra, sıcaklık hala uyarı eşiğinden yüksek.
301:
Motor sıcaklık modeli 3: Sıcaklık çok yüksek veya model parametrelenmemiş.
302:
Motor sıcaklık modeli 3: Enkoder sıcaklığı geçerli aralıkta değil.
Ayrıca bkz: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0613, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

Çözümü: - Motor yükünü azaltın.
- Çevre sıcaklığını ve motor havalandırmasını kontrol edin.
- Sıcaklık sensörünün kablo döşemesini ve bağlantısını kontrol edin.
- Denetim limitlerini kontrol edin.
- Enkoder türünü kontrol edin (p0404).
- Motor türünü kontrol edin (p0300, p0301).
- Motor sıcaklık modelinin aktivasyonunu kontrol edin (p0612).
- Motor sıcaklık modelinin parametrelerini kontrol edin.
- Enkoderi kontrol edin (p0404).
Ayrıca bkz: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628, r5397

207012 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor sıcaklık modeli 1/3 aşırı sıcaklık

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Motor sıcaklık modeli 1/3 tarafından uyarı eşiği aşımı tespit edildi.
Ağırlık:2K
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumla):
200:
Motor sıcaklık modeli 1 (I2t): Sıcaklık fazla yüksek.
300:
Motor sıcaklık modeli 3: Sıcaklık fazla yüksek.
Ayrıca bkz: r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, p0613

Çözümü: - Motor yükünü kontrol edin ve gerektiğinde düşürün.
- Motorun ortam sıcaklığını kontrol edin.
- Motor sıcaklık modelinin akvitasyonunu kontrol edin (p0612).
Motor sıcaklık modeli 1 (I2t):
- Termik zaman sabitini (p0611) kontrol edin.
- Arıza eşiğini kontrol edin.
Motor sıcaklık modeli 3:
- Motor türünü kontrol edin.
- Uyarı eşiğini kontrol edin.
- Modeli parametreleri kontrol edin.
Ayrıca bkz: r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, r5397

207013 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor sıcaklık modeli konfigürasyonu arızası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Motor sıcaklık modelinin konfigürasyonunda bir hata meydana geldi.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
300:
Motor sıcaklık modeli 3: Enkoder termik model için ihtiyaç duyulan enkoder sıcaklığını teslim etmiyor.
301:
Motor sıcaklık modeli 3: Enkoder türü bilinmiyor.
302:
Motor sıcaklık modeli 3: En az bir başka sıcaklık modeli eşzamanlı olarak etkinleştirildi.
303:
Motor sıcaklık modeli güncel firmware versiyonunda bilinmiyor.
Ayrıca bkz: p0300, p0301, p0404, p0612
Çözümü: - Enkoder türünü kontrol edin.
- Motor türünü kontrol edin.
- Motor sıcaklık modelinin aktivasyonunu kontrol edin (p0612).
- Motor sıcaklık modelinin parametrelerini kontrol edin (p5350 ve takip eden).
Ayrıca bkz: p0300, p0301, p0404, p0612

207014 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor sıcaklık modeli konfigürasyonu alarmı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Motor sıcaklık modelinin konfigürasyonunda bir hata meydana geldi.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1:
Tüm motor sıcaklık modelleri: Model sıcaklığının kaydı mümkün değil.
300:
Motor sıcaklık modeli 3: Uyarıya yönelik eşik değeri (r5398), arızaya yönelik eşik değerinden daha yüksek (r5399).
Ayrıca bkz: p0610, p5390, p5391
Çözümü: - Motorun aşırı ısınma reaksiyonunu "Uyarı ve Arıza, I_max değerinde azalma yok" olarak ayarlayın (p0610 = 2).
- Eşik değerlerini kontrol edin ve düzeltin (r5398, r5399).
Ayrıca bkz: p0610, p5390, p5391

207015 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor sıcaklık sensörü, alarm

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: p0600 ve p0601'de ayarlanmış olan sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata tespit edildi.
Hata ile beraber, p0607'deki süre başlatırlır. Bu süre sona erdikten sonra hata hala devam ediyorsa, F07016 arızası verilir, Fakat A07015 uyarıdından en erken 50 saniye sonra.
Olası nedenler:
- Kablo kopması veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm).
- Ölçülen direnç çok küçük (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm).
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
- SME/TM120 seçildiğinde (p0601 = 10, 11) şunlar geçerlidir:
Bildirime neden olan sıcaklık kanalının numarası.

Çözümü:
- Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Parametrelendirmeyi kontrol edin (p0600, p0601).
- Alt eşik ayarını kontrol edin (p4622).
Ayrıca bkz: r0035, p0600, p0601, p0607, p4622

207016 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor sıcaklık sensörü, arıza

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: p0600 ve p0601'de ayarlanmış olan sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata tespit edildi.
Olası nedenler:
- Kablo kopması veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm).
- Ölçülen direnç çok küçük (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm).
Bilgi:
Devam eden A07015 uyarısında p0607 süresi başlatılır. Bu süre sona erdikten sonra hata hala devam ediyorsa, F07016 arızası verilir, Fakat A07015 uyarıdından en erken 50 saniye sonra.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
- SME/TM120 seçildiğinde (p0601 = 10, 11) şunlar geçerlidir:
Bildirime neden olan sıcaklık kanalının numarası.
Ayrıca bkz: p0607

Çözümü:
- Enkoderi doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Parametrelendirmeyi kontrol edin (p0600, p0601).
- Asenkron motorlar: Sıcaklık sensör hatasını kapatın (p0607 = 0).
- Mevcut TM120 ve SMC/SME (p0601 = 10, 11) sürücüde aynı sensör tipine ayarlanır (p4610 ... p4613) TM120 gibi.
- Alt eşik ayarını kontrol edin (p4622).
Ayrıca bkz: r0035, p0600, p0601, p0607, p4622

207017 <Yer bilgisi>Ek sıcaklık alarm eşiği aşıldı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ek sıcaklık alarm eşiğini p4102[0]'da aştı.
Bu alarmla p4103'teki zaman da başlatılır. Bu zaman dolduktan sonra alarm halen devam ederse, F07018 arızası verilir.
- Aşırı sıcaklık (r4105 > p4102[0]).
Ayrıca bkz: p4100, p4102, p4103, r4105

Çözümü: - Sensör bağlantısının düzgün olup olmadığını kontrol edin.
- Parametreleri kontrol edin (p4100).

207018 <Yer bilgisi>Ek sıcaklık arıza eşiği aşıldı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (ENKODER, HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Ek sıcaklık p4102[1]'de arıza eşiğini aştı.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
0:
Aşırı sıcaklık (r4105 > p4102[1] veya r4105 > p4102[0] p4103'teki zamandan daha uzun).
1:
Kablo kopukluğu veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm).
Ölçülen direnç düşük (KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm).
Ayrıca bkz: p4100, p4102, p4103, r4105
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p4100)

207080 <Yer bilgisi>Sürücü: Hatalı kontrol parametresi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Ayarın parametresi hatalı parametrelendirildi (örn. p0356 = L_Dağıtım = 0).
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):
Arıza değeri ilgili parametre numarasına sahip olacaktır
Ayrıca bkz: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, p1300
Çözümü: Arıza değerinde (r0949) görüntülenen parametreyi değiştirin (örn. p0640 = Akım sınırı > 0.)
Ayrıca bkz: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082

207082 <Yer bilgisi>Makro: Yürütme olanaklı değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Ek bilgi: %2, Geçici Parametre numarası: %3
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Makro uygulanamıyor.
Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama):
ccccbbaa hex:
cccc = Geçici parametre numarası, bb = Ek bilgi, aa = Arıza nedeni
Trigger parametresi kendisinde arıza nedenleri:
19: Görüntülenen dosya trigger parametre için geçerli değil.
20: Görüntülenen dosya parametre 15 için geçerli değil
21: Görüntülenen dosya parametre 700 için geçerli değil
22: Görüntülenen dosya parametre 1000 için geçerli değil
23: Görüntülenen dosya parametre 1500 için geçerli değil
24: Bir TAG data tipi yanlış (örn. endeks, numara veya bit U16 değil)
Atanan parametrelerde hata nedenleri:
25: Error seviyesi tanımlanmamış bir değer tespit etti
26: Mod tanımlanmamış bir değer tespit etti
27: Değer Tag'ında kati olarak "VARSAYILAN" olmayan bir değer girilmiştir
31: Girilen tahrik obje tipi bilinmiyor
32: Tespit edilen tahrik obje numarası için herhangi bir cihaz bulunamadı
34: Bir tirger parametresi tekrardan görüntülendi
35: Parametrenin makro üzerinden yazılmasına izin verilmemektedir.
36: Parametre tanımı kontrolü başarısız, parametre sadece okunabilir, mevcut değil, yanlış veri tipi, değer alanı veya düzenleme yanlış
37: Bir BICO aktarımı için kaynak parametre tespit edilemedi
38: Tanımlanmamış (ya da CDS bağlı) parametre için bir endeks belirlendi.
39: Tanımlanan bir parametre için herhangi bir endeks belirlenmedi
41: Bir Bit operasyonuna sadece DISPLAY_BIN parametre formatı ile izin verilmektedir.
42: Bir Bit operasyonu için 0 ya da 1'e denk olmayan değerler belirlendi
43: Bit operasyonu tarafından değiştirilen parametrelerin okunması başarısız oldu
51: DEVICE fabrika ayarları sadece DEVICE üzerinde uygulanabilir.
61: Bir değerin atanması başarısız oldu.

Çözümü: - İlgili parametreyi kontrol edin.
- Makro dosyasını ve BICO aktarımını kontrol edin.
Ayrıca bkz: p0015, p0700, p1000, p1500

207083 <Yer bilgisi>Makro: ACX dosyası bulunamadı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Uygulanacak ACX dosyası (Makro) ilgili listede bulunamadı.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Uygulamanın başlatıldığı parametre numarası.
Ayrıca bkz: p0015, p0700, p1000, p1500

Çözümü: - Dosyanın, hafıza kartında ilgili klasörde kayıtlı olup olmadığını kontrol edin.
Örnek:
p0015 = 1501 atandığında, seçilen ACX dosyası aşağıdaki listede mevcut olmalıdır:
... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

207084 <Yer bilgisi>Makro: WaitUntil koşulu yerine getirilmedi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Makro alanında ayarlanan bekleme koşulları belirli bir deneme sayısında yerine getirilmemiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Koşulun belirlendiği parametre numarası.

Çözümü: Bekleme aralığı koşulunu kontrol edin ve düzeltin

207085 <Yer bilgisi>Sürücü: Açık devre/kapalı devre kontrol parametreleri değişti

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Kumanda/Ayar parametresi zorunlu değişti.
Olası nedenler:
1. Diğer parametreler nedeniyle dinamik sınırlar aşıldı.
2. Algılanan Hardware mevcut olmayan özellikleri nedeniyle kullanılamıyor.
3. Eksik termik zaman sabitleri nedeniyle değer tahmin edildi.
4. Eksik termik motor koruması nedeniyle motor sıcaklık modeli 1 etkinleştirildi.
Arıza değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Değiştirilen parametre numarası.
340:
Motor ve ayar parametresinin otomatik hesaplaması (p0340 = 1), vektör ayarı konfigürasyon olarak kalıcı etkinleştiğinden uygulandı (r0108.2).
611:
Termik motor modeli 1 için zaman sabiti tahmin edildi.
612:
Termik motor modeli 1 etkinleştirildi (p0612.0 = 1).
1800:
Daha uygun bir pals frekansının ön ataması yapıldı.
Ayrıca bkz: p0640, p1082, p1300, p1800

Çözümü: Hiçbiri gerekli değil.
Parametreler anlamlı bir şekilde sınırlandırıldıkları için bir parametre değişikliğine gerek yok.

207086 <Yer bilgisi>Birimleri aktarımı: Referans değeri değişimi nedeniyle parametre sınırına uyulmaması

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sistem içinde bir referans parametre değiştirildi. Ayarlı değerin ilgili parametrelerinde ilgili görüntünün yazdırılamamasına neden olmuştur.
Parametrelerin değerleri ilgili bozuk asgari limitler/azami limitler veya fabrika ayarına getirildi.
Olası nedenler:
- Statik veya uygulamalı asgari limit/azami limitlerin bozulması.
Arıza değeri (r0949, parametre):
Tekrar hesaplanamamış olan, parametrelerin gösterilmesine yarayan arıza teşhis parametreleri.
Ayrıca bkz: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Çözümü: Adapte edilen parametre değerini kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin.
Ayrıca bkz: r9450

207087 <Yer bilgisi>Motor sürücü: Enkodersiz çalışma ayarlanan puls frekansında mümkün değildir.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Ayarlanan puls frekansında (p1800) enkodersiz operasyon mümkün değildir.
Enkodersiz mod sadece aşağıdaki koşullarda etkinleştirilir.
- Enkodersiz mod için aktarım devri (p1404) maksimum devir sayısından daha düşüktür (p0322).
- Enkodersiz moda sahip bir ayarlama türü ayarlanmıştır (p1300).
- Motor ekoderin enkoder arızası enkodersiz çalışmada arıza etkisine neden olur (p0491).
Ayrıca bkz: p0491, p1300, p1404, p1800
Çözümü: Pals frekansını artırın (p1800).
Not:
Enkodersiz işletimde pals frekansı en az akım regülatörü döngü frekansının (1/p0115[0]) dörtte biri kadar olmalıdır.

207088 <Yer bilgisi>Birimleri aktarımı: Birimsel aktarım nedeniyle parametre sınır aşımı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bir birimsel aktarıma gelinmiştir.
Bir parametre sınırının olası nedenleri arasında yer alanlar:
- Bir parametrenin virgül sonrası hanelerine uygun olarak yuvarlanmasında statik minimum veya maksimum sınır aşılmıştır.
- "Floating Point" data tipinde belirsizlikler.
Bu gibi durumlarda minimum sınırın aşılmasında yuvarlanır ve maksimum sınırın aşılmasında yuvarlanır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):
Değerinin adapte edilmesi gereken tüm parametrelerin görüntülenmesine yönelik teşhis parametresi r9451.
Ayrıca bkz: p0100, p0349, p0505
Çözümü: Adapte edilen parametre değerini kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin.
Ayrıca bkz: r9451

207089 <Yer bilgisi>Ünite aktarımı: Fonksiyon modülünü etkinleştirme üniteler aktarımı nedeniyle blokedir.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bir fonksiyon modülünü ekleme denenmetedir. Birimlerin aktarımlar gerçekleştirilmiş olduğunda buna izin verilmemektedir.
Ayrıca bkz: p0100, p0349, p0505
Çözümü: Ünite aktarımını(larını) fabrika ayarlarına sıfırlayın.

207090 <Yer bilgisi>Sürücü: Üst dönme momenti sınırı alt dönme momenti sınırının altında

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Üst tork sınırı alt tork sınırından küçüktür.
Çözümü: P1 parametresi p1522 ve P2 parametresi p1523 ile bağlandığında p1 >= P2 geçerli olması sağlanmalıdır.

207091 <Yer bilgisi>Sürücü: Belirlenen akım ayar dinamiği geçersiz

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: One Button Tuning etkinleştirildiğinde (p5300 = 1), pals onayından sonra akım regülatörü ölçülür. Bu değerlendirme, mevcut akım döngüsünün uygun şekilde ayarlanmadığını göstermiştir.
Olası nedenler:
- Yanlış ayarlanmış akım regülatörü.
- PRBS genliği çok yüksek ayarlanmış (p5296).
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
1: Dinamik çok düşük.
2: Akım regülatörü kararsız.
Not:
PRBS: Pseudo Random Binary Signal (ikili sinyal)
Çözümü: - Ölçümü daha küçük bir uyarma genliği ile tekrarlayın (p5296).
- Gerekirse akım regülatörünün oransal kazancını uyarlayın (p1715).

207092 <Yer bilgisi>Sürücü: Atalet tahmini henüz hazır değil

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Eylemsizlik tahmincisi hala geçerli bir değer belirlemedi.
İvmelenme hesaplanamıyor.
Sürtünme değerleri (p1563, p1564) ve eylemsizlik değeri (p1493) belirlendiyse ve uygun durum sinyali ayarlandıysa (r1407.26 = 1), eylemsizlik tahmincisi dengelenir.
Eylemsizlik tahmincisinin davranışı aşağıdaki parametreler tarafından etkilenir:
p1560, p1561, p1562
Çözümü: Eylemsizlik tahmincisi dengelenene kadar ekseni hareket ettirin.
Bu uyarı, eylemsizlik tahmincisi dengelendikten sonra otomatik olarak geri çekilir.

207093 <Yer bilgisi>Sürücü: Test sinyal hatası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: "Test sinyali" fonksiyonunun yürütülmesi sırasında (p5307.1 = 1) bir hata tespit edildi.
Fonksiyon yürütülemedi veya iptal edildi.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: Mesafe limiti tanımlanmadı (p5308 = 0).
2: Atalet tahmincisi, parametrelenen süre içinde (p5309) stabilize olmadı (r1407.26).
3: Parametrelenen mesafe aşıldı (p5308).
4: Hiçbir motor enkoderi parametrelenmedi (enkodersiz devir sayısı ayarı).
5: Ofset (p5297), parametrelenen mesafe için çok yüksek (p5308).
6: Pals onayı ilgili hareket sırasında geri çekildi.
7: Devir sayısı nominal değeri sıfıra eşit değil.
Ayrıca bkz: p5307, p5308, p5309

Çözümü: Hata değeri = 1 için:
- Mesafe sınırlamasını tanımlayın (p5308).

Hata değeri = 2 için:
- Süre veya mesafe sınırlamasını arttırın (p5309, p5308).

Hata değeri = 3 için:
- Mesafe sınırlamasını kontrol edin (p5308).

Hata değeri = 4 için:
- Enkoderli devir ayarını yapılandırın.

Hata değeri = 5 için:
- Mesafe sınırını p5308 artırın veya ofset p5297'yi azaltın.
- Arıza sadece p5300 = 0 ayarından sonra onaylanabilir.
- Fabrika ayarında yaklaşık 1,3 sn'lik bir test sinyali süresi elde edilir. Örneğin ofset olarak 60 dev/dak'lık bir değer (p5297) ayarlanırsa, yaklaşık 1,3 turluk bir mesafe söz konusu olur. p5308'de, bu mesafe + % 10 ayarlayıcı rezervine karşılık gelen bir değer ayarlanmalıdır (örn. p5308 = 515 °). İlgili mesafe ayrıca devir regülatörü algılama süresine (p0115[1]) ve regülatör konfigürasyonuna (p5271) bağlıdır.

Hata değeri = 6 için:
- "Test sinyali" fonksiyonu tamamen sona erene kadar sürücüyü açık tutun.

Hata değeri = 7 için:
- Devir sayısı nominal değerini sıfır olarak ayarlayın. İcabında, nominal değer kontrol paneli üzerinden belirtilir.

207094 <Yer bilgisi>Genel parametre limit ihlali

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Parametre: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Parametre limitinin ihlal edilmesinin bir sonucu olarak, parametre değeri otomatik olarak düzeltilmiştir.
Minimum limit ihlal edildi --> parametre minimum değere ayarlandı.
Maksimum limit ihlal edildi --> parametre maksimum değere ayarlandı.
Alarm değeri (r2124, ondalık olarak):
Değerinin uyarlanması gereken parametre numarası.

Çözümü: Adapte edilen parametre değerini kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin.

207095 <Yer bilgisi>Sürücü: One Button Tuning etkinleştirildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: One Button Tuning işlevi etkinleştirildi.
Bir sonraki açma komutu ile One Button Tuning yürütülür.
Ayrıca bkz: p5300

Çözümü: Gerekli değil.
Uyarı, One Button Tuning (p5300 = 0) tamamlandıktan sonra otomatik olarak geri çekilir.

207097 <Yer bilgisi>Sürücü: Test sinyali hatası Mesafe sınırlaması

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Hareket yolu: %2

Reaksiyon: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: "Test sinyali" işlevinin yürütülmesi sırasında (p5307.1 = 1) veya Otomatik ayar seçiminde (p5300 = 1) bir hata tespit edildi.
Fonksiyon yürütülemedi veya iptal edildi.
Hata değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
yyyyxxxx hex: yyyy = Hata nedeni, xxxx = Hareket mesafesi
Hata nedeni = 4:
- EPOS yazılım limit şalterine kadar olan hareket yolu yeterli değil.
Ayrıca bkz: p5307, p5308, p5309

Çözümü:
- p5308 parametresinde hareket yolunu girin veya p5301'deki ilgili fonksiyon seçimini kaldırın.
- Hata nedeni = 1, 2 için, daha kısa hareket yolları mümkün olabilir.

Hata nedeni = 1 için:
- p5301 parametresindeki bit 0 ve bit 1'in seçimini kaldırın.

Hata nedeni = 2 için:
- p5301 parametresindeki bit 2 seçimini kaldırın.

Hata nedeni = 3 için:
- p5301 parametresindeki bit 4 ve bit 5'in seçimini kaldırın.

Hata nedeni = 4 için:
- One Button Tuning'in hareket yönünü p5308 üzerinden değiştirin.
- Abstand zum EPOS yazılım limit şalterine olan mesafeyi manüel yöntemle arttırın.

207098 <Yer bilgisi>Sürücü: One Button Tuning yapılandırma hatası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: İstenen One Button Tuning yapılandırması (p5301) desteklenmiyor.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 5:
Bu fonksiyon, "Advanced Positioning Control" (APC) fonksiyon modülünün etkinleştirilmesini gerektirir.
Ayrıca bkz: p3700, p5301

Çözümü: Bit 5 = 1 için:
- "APC" fonksiyon modülünü etkinleştirin (r0108.7 = 1).
- "Yük tarafındaki sensörsüz APC" fonksiyonunu etkinleştirin (p3700.2 = 1).

207100 <Yer bilgisi>Sürücü: Örnekleme süreleri resetlenemez

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Tahrik parametresinin geri alınmasında (p0976) tarama süreleri p0111, p0112, p0115 üzerinden geri alınamaz.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Tarama sürelerinin geri alınmasının engellendiği ayarların parametresi
Ayrıca bkz: r0110

Çözümü:
- Ayarlanan tarama süreleri ile işleme devam edin.
- Temel devre p0110[0], tahrik parametresinin esas değerlere geri alınması

Ayrıca bkz: r0110

207110 <Yer bilgisi>Sürücü: Örnekleme süresi ve temel takt örtüşmüyor

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Parametrelendirilen tarama süreleri temel devreye uyum sağlamamaktadır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Arıza değeri ilgili parametreyi belirtir.
Ayrıca bkz: r0110, r0111, p0115

Çözümü: Akım ayar tarama sürelerinin temel devreye benzer yapıda girin, örn. p0112 seçimi üzerinden Bu işlem sırasında temel devre p0111 olarak dikkate alınmalıdır
Tarama süreleri p0115 olarak sadece tarama süreleri ön ayarlarında "uzmanlar" (p0112) manüel olarak değiştirilebilir.
Ayrıca bkz: r0110, r0111, p0112, p0115

207140 <Yer bilgisi>Sürücü: İş mili için akım regülatörü algılama süresi uygun değil

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Mil için parametrelendirilmiş akım ayarlayıcı örnekleme zamanı çok büyük bir değere ayarlanmış.

Çözümü: Örnekleme zamanını r5034 değerine eşit veya daha küçük olarak ayarlayın (p0112, p0115).
Ayrıca bkz: p0112, p0115, r5034

207200 <Yer bilgisi>Tahrik: Kumanda seviyesi AÇIK komtu mevcut.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: AÇIK/KAPALI1-komutu mevcut (0-sinyali yok).
Komut ya binektor girişi p0840 (güncel CDS) veya kumanda kelimesi Bit 0 üzerinden kumanda seviyesi etkilenir.

Çözümü: Binektor girişi p0840 üzerinden (güncel CDS) sinyali veya kumanda kelimesi Bit 0 kumanda seviyesi üzerinden 0 konumuna aktarılır.

207220 <Yer bilgisi>Sürücü: PLC aracılığıyla kontrol eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: "PLC kılavuzu" sinyali işletim sırasında eksiktir.
- Binektör girişinin "PLC yanlış (p0854) için aktarımı
- Yüklenen kumanda "PLC kılavuzu" sinyalini kaldırmıştır.
- Alan hattı (master/tahrik) üzerinden veri aktarımı kesilmiştir.

Çözümü: - Binektör girişinin "PLC kılavuzu" (p0854) için aktarımını kontrol edin
- "PLC kılavuzu" sinyalini kontrol edin ve muht. Devreye alın.
- Alan hattı (master/tahrik) üzerinden veri aktarımını kontrol edin.
Not:
"PLC kılavuzu" özelliğinin kaldırılmasının ardından tahrikin devam etmesi gerektiğinde arıza etkisi YOK konumuna veya bildiri tipi uyarı konumuna parametrelendirilmelidir.

207300 <Yer bilgisi>Sürücü: Şebeke kontaktörü teyit sinyali eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: - Şebeke kontaktörü p0861'deki zaman içinde açılamadı.
- Şebeke kontaktörü p0861'deki zaman içinde kapatılamadı.
- Şebeke kontaktörü işletim sırasında devre dışı kaldı.
- İnvertör kapalı olmasına rağmen şebeke kontaktörü açıldı.
Çözümü: - p0860 ayarını kontrol edin
- Ağ emniyetinin geri bildirimini kontrol edin
- p0861 alanında denetim süresini yükseltin
- G150LE (güç arttırma) / G150HP (yüksek güç) için şunlar geçerlidir:
Devre kesicilerin, talimatların aksine, sürücü nesnesinin hat kontaktör kumandası B_INF ile izlenmesi halinde, B_INF'de parametre p0869.1 = 0 olarak belirlenmelidir
Ayrıca bkz: p0860, p0861

207300 <Yer bilgisi>Sürücü: Şebeke kontaktörü teyit sinyali eksik

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: - Şebeke kontaktörü p0861'deki zaman içinde açılamadı.
- Şebeke kontaktörü p0861'deki zaman içinde kapatılamadı.
- Şebeke kontaktörü işletim sırasında devre dışı kaldı.
- İnvertör kapalı olmasına rağmen şebeke kontaktörü açıldı.
Çözümü: - p0860 ayarını kontrol edin.
- Ağ emniyetinin geri bildirimini kontrol edin.
- p0861 alanında denetim süresini yükseltin.
Ayrıca bkz: p0860, p0861

207320 <Yer bilgisi>Sürücü: Otomatik yeniden başlatma kesildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: - Ön belirtilen direnç süreci denemeleri sayısı (p1211) denetim süresi dahilinde (p1213) arızaların onaylanamaması nedeniyle tükenmiştir. Her yeni çalıştırma denemesinde tekrar çalıştırma denemeleri (p1211) belirtilecektir.
- Güç parçasının denetim süresi dolmuştur (p0857)
- Devreye alım modundan çıkışta ya da motor tanımlaması veya devir ayarı optimasyonu sonunda otomatik aktarım gerçekleşmeyecektir.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.
Çözümü: - Yeniden başlatma girişimlerinin sayısını arttırın (p1211). Başlatma girişiminin güncel sayısı r1214'te görüntülenir.
- p1212'deki bekleme süresini ve / veya p1213'teki izleme süresini artırın.
- Güç ünitesinin izleme süresini artırın ya da devre dışı bırakın (p0857).

207321 <Yer bilgisi>Sürücü: Otomatik yeniden başlatma aktif

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Tekrardan devreye alım otomatiği (WEA) aktiftir. Ağ trafiğinde ve/veya mevcut arızaların giderilmesinde tahrik otomatik olarak tekrar devreye alınır. Impular onaylanır ve motor dönmeye başlar.

Çözümü: - Gerekirse yeniden başlatma otomatiği (WEA) engellenmelidir (p1210 = 0).
- Yeniden başlatma otomatiği gerekirse, açma komutunun (BI: p0840) çekilmesiyle doğrudan iptal edilmelidir.

207329 <Yer bilgisi>Tahrik: kT algılayıcı, kT(iq) referansı veya gerilim sıkıştırması çalışır konumda değil

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: "Genişletilmiş tork kontrolü" fonksiyon modülünün bir fonksiyonu (r0108.1) etkinleştirildi, ancak (tam) işlevsellik mevcut değil.

Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):

1 ... 3: kT tahmincisi, invertördeki gerilim görüntüsü hatasına yönelik işlevsel bir telafi olmadan etkin (p1780.3 = 1). Bu nedenle anlık doğruluk önemli ölçüde sınırlandı.

1: İnvertör gerilim görüntüsü hatası "son değeri" 0'dır (p1952).

2: İnvertör gerilim görüntüsü hatası "akım ofseti" 0'dır (p1953).

3: Gerilim görüntüsü hatası telafisi devre dışı bırakılmış (p1780.8 = 0).

4: kT tahmincisi (p1780.3 = 1), kT (iq) karakteristiği (p1780.9 = 1) veya gerilim görüntüsü hatasının (p1780.8 = 1) telafisi, "Genişletilmiş tork kontrolü" fonksiyon modülü etkinleştirilmeden aktifleştirildi (aktif fonksiyon modülünde şu durum geçerlidir: r0108.1 = 1).

5: kT (iq) karakteristiği aktive edildi (p1780.9 = 1). Fakat kT karakteristik değeri kT1'in değeri 0'dır (p0645). Fonksiyon aktif değil.

Çözümü: Uyarı değeri = 1, 2 için:

- İnvertörde gerilim görüntüsü hatasını tanımlayın (p1909.14 = 1, p1910 = 1).
- İnvertördeki gerilim görüntüsü hatasının telafisine yönelik parametreyi ayarlayın (p1952, p1953).

Uyarı değeri = 3 için:

- İnvertörde, gerilim görüntüsü hatasının telafisini etkinleştirin (p1780.8 = 1).

Uyarı değeri = 4 için:

- "Genişletilmiş tork kontrolü" fonksiyon modülünü etkinleştirin (r0108.1 = 1) veya ilgili fonksiyonları devre dışı bırakın (p1780.3 = 0, p1780.8 = 0, p1780.9 = 0).

Uyarı değeri = 5 için:

- kT karakteristiğinin parametrelerini (p0645 ... p0648) dönen ölçümü kullanarak belirleyin (p1959.6, p1960).
- kT karakteristiğinin parametrelerini (p0645 ... p0648) girin (biliniyorsa).
- Gerekirse kT karakteristiğini devre dışı bırakın (p1780.9 = 0).

207334 <Yer bilgisi>Fonksiyon mümkün değil

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Seçilen fonksiyon bu yapılandırmada mümkün değil.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

0:

Enkodersiz çalışma veya U/f işletimi etkin olmasına rağmen "Sabit tahdide hareket" fonksiyonu (p1545) seçildi.

Çözümü: Hata değeri = 0 için:

- Enkoderli devir ayarını çalıştırın.
- Gerekiyorsa "Sabit tahdide hareket" fonksiyonu seçimini kaldırın.

207350 <Yer bilgisi>Sürücü: Ölçüm probu dijital çıkışa parametrelendi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Ölçüm sensörü iki yönlü bir dijital giriş/çıkışa bağlanmıştır ve terminal çıkış olarak ayarlanmıştır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
8: DI/DO 8 (X122.9/X132.1)
9: DI/DO 9 (X122.10/X132.2)
10: DI/DO 10 (X122.12/X132.3)
11: DI/DO 11 (X122.13/X132.4)
12: DI/DO 12 (X132.9)
13: DI/DO 13 (X132.10)
14: DI/DO 14 (X132.12)
15: DI/DO 15 (X132.13)
Terminal tanımlaması için:
İlk tanım CU320 için, ikincisi ise CU305 için geçerlidir.
Çözümü: - Terminali giriş olarak ayarlayın (p0728).
- Ölçüm tuşunu kaldırın (p0488, p0489, p0580).

207351 <Yer bilgisi>Sürücü: Ölçüm probu dijital çıkışa parametrelendi

Sürücü nesnesi: SERVO_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Ölçüm probu iki yönlü bir dijital girişe / çıkışa bağlandı ve terminal, çıkış olarak ayarlandı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
0: DI / DO 0 merkezi değil (X3.2)
1: DI / DO 1 merkezi değil (X3.4)
Çözümü: - Terminali giriş olarak ayarlayın (p4028).
- Ölçüm sondasını kaldırın (p0488, p0489).
Ayrıca bkz: p0488, p0489, p4028

207354 <Yer bilgisi>Sürücü: Cogging tork kompanzasyonu mümkün değil.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Sürücü veri grubu: %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Vuruntu momenti dengelemesi seçildi ve (tamamen) desteklenmiyor.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
yyyyxx hex: yyyy = Hata nedeni, xx = Sürücü veri kümesi
yyyy = 1:
Enkoder değerlendirmesi bu işlevi desteklemiyor.
yyyy = 2:
Enkoderin mutlak bilgisi yok.
yyyy = 3:
Motorda enkoder yok (p0187 = 99).
yyyy = 3:
Motorda enkoder yok (p0187 = 99).
yyyy = 4:
Öğrenme işlemi (p5251) enkodersiz ayarda etkinleştirildi (p1300 = 20 veya p1404 < 12 dev/dak veya 12 m/dak veya p1317 = 1).
yyyy = 5:
Dahili tablo aktif, fakat p5253 periyodu eşit değil 1 olarak ayarlanmış.

Çözümü: Gerekirse vuruntu momenti dengelemesinin seçimini kaldırın (p5250 = 0).
Hata nedeni = 1 için:
Bir mutlak enkoder veya işlevi destekleyen bir enkoder değerlendirmesi kullanın (r0459.13 = 1). Gerekirse aygıt yazılımını daha yeni bir sürüme yükseltin (sürüm 04.50.30.01 veya üstü gereklidir).
Hata nedeni = 2 için:
Mutlak bilgi içeren bir enkoder kullanın (mutlak iz, benzersiz sıfır işareti, bir kutup çifti içeren çözücü). Öğrenme sonrasında enkoder sıfırlanmadığı sürece, (enkoder hatası, park etme, POWER ON) fonksiyon test edilemez. Sürekli kullanım önerilmez.
Hata nedeni = 3 için:
Vuruntu momenti dengelemesini sadece motor enkoderi ile işletimde seçin.
Hata nedeni = 4 için:
Öğrenme işlemini sadece enkoderli işletimde etkinleştirin (p1300, p1404, p1317).
Hata nedeni = 5 için:
- p5253 = 1 periyodunu ayarlayın.
- Harici tabloyu etkinleştirin ve öğrenmeyi başlatın (p5250.0 = 1, p5251).
Ayrıca bkz: p5250, p5251

207355 <Yer bilgisi>Sürücü: Öğrenme sırasında vuruntu momenti dengeleme hatası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Vuruntu momenti dengelemesinin öğretilmesi sırasında bir hata oluştu.
Hata değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
1:
Öğrenme hızı çok yüksek.
- Dönen: Miktar > 5 [dev/dak]
- Doğrusal: Miktar > 0,5 [m/dak]
2:
Açısal komutatör offseti (p0431) konuma dahil edilmiş ve değiştirilmiştir.
Çözümü: Hata değeri = 1 için:
Düşük hız nominal değeri ile öğretmeyi tekrarlayın.
Önerilen hızlar:
- Dönen 2 [dev/dak]
- Doğrusal 0.1 [m/dak]
Hata değeri = 2 için:
Yeniden öğrenmek ve kaydetmek gerekli.
Ayrıca bkz: p5250, p5251

207356 <Yer bilgisi>Sürücü: Vuruntu momenti dengelemesi motor veya enkoder seri numarası farklı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Sürücü veri grubu: %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Die Rastmomentkompensation ist über externe Tabelle (p5260, p5261) aktiviert (p5250.0 = 1), nicht wirksam oder falsch parametriert.
Warnwert (r2124, hexadezimal interpretieren):
yyyyxx hex: yyyy = Fehlerursache, xx = Antriebsdatensatz
yyyy = 1:
Motor oder Geber wurden getauscht oder externe Tabelle wurde nicht gelernt.
yyyy = 2:
Die Rastmomentkompensation über externe Tabelle wurde für mehr als einen Motordatensatz aktiviert und die Seriennummern stimmen nicht überein. Es gibt nur eine externe Tabelle.
yyyy = 3:
Harici tablo üzerinden vuruntu momenti dengelemesi, birden fazla motor veri kümesi için etkinleştirildi ve p0826, bunların farklı motorlar olduğunu gösteriyor. Sadece bir harici tablo var.
yyyy = 4:
Harici tablo üzerinden vuruntu momenti dengelemesi, farklı enkoder veri kümelerine (EDS) sahip veri kümeleri için etkinleştirildi. Harici tablo ile vuruntu momenti dengelemesi sadece bir ekonder destekliyor.

Çözümü: Zu Fehlerursache = 1:
Rastmomenttabelle neu lernen (p5251).
Zu Fehlerursache = 2:
Rastmomentkompensation mit externer Tabelle nur für nur für Motordatemsätze (MDS) mit gleichem Motor aktivieren (p5250.0).
Zu Fehlerursache = 3:
Rastmomentkompensation mit externer Tabelle nur für nur für Motordatemsätze (MDS) mit gleichem Motor aktivieren (p5250.0). Bei gleichem Motor p0826 auf den gleichen Wert stellen.
Hata nedeni = 4 için:
Harici tablo ile vuruntu momenti dengelemesini sadece aynı ekodere sahip veri kümeleri için etkinleştirin (p5250.0, p0187).
Ayrıca bkz: p5250, p5251

207400 <Yer bilgisi>Sürücü: DC link gerilimi maksimum kontrolörü aktif

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Ara devre gerilim ayarlayıcısı üst çalıştırma eşiği yüzünden (p1244) etkinleştirildi.
Hedef ve güncel devir sayısı arasında bir ayar kayması oluşabilir.
Ayrıca bkz: r0056, p1240
Çözümü: Gerekli değil.
Bu uyarı, üst eşiğin belirgin olarak aşılmasından sonra otomatik olarak geri çekilir.
Gerekirse aşağıdaki önlemleri uygulayın:
- Fren modülü veya geri besleme ünitesi kullanın.
- Geri dönüş sürelerini arttırın (p1121, p1135).
- Vdc_max regülatörünü kapatın (p1240 = 0).

207402 <Yer bilgisi>Sürücü: DC link gerilimi minimum kontrolörü aktif

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Ara devre gerilim ayarlayıcısı alt çalıştırma eşiği yüzünden (p1248) etkinleştirildi.
Hedef ve güncel devir sayısı arasında bir ayar kayması oluşabilir.
Olası nedenlerden biri, örneğin besleyen şebekenin devre dışı kalması olabilir.
Ayrıca bkz: r0056, p1240, p1248

Çözümü: Gerekli değil.
Bu uyarı, alt eşiğin belirgin olarak aşılmasından sonra otomatik olarak geri çekilir.
Gerekirse aşağıdaki önlemleri uygulayın:
- Şebekeyi ve beslemeyi kontrol edin.
- Çalışmaya başlama sürelerini arttırın (p1120).
- Vdc_min regülatörünü kapatın (p1240 = 0).

207403 <Yer bilgisi>Sürücü: Alt DC link gerilimi eşiğine ulaşıldı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Ara devre geriliminin denetimi aktif (p1240 = 5, 6) ve alt ara devre gerilim eşiği (p1248) "işletim" moduna erişilir.
Çözümü:
- Şebeke gerilimini kontrol edin.
- Beslemeyi kontrol edin.
- Alt ara devre gerilim eşiğini küçültün (düşürün) (p1248).
- Ara devre gerilim izlemesini kapatın (p1240 = 0).

207404 <Yer bilgisi>Sürücü: Üst DC link gerilimi eşiğine ulaşıldı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Ara devre geriliminin denetimi aktif (p1240 = 4, 6) ve üst ara devre gerilim eşiği (p1244) "işletim" moduna erişilir.
Çözümü:
- Şebeke gerilimini kontrol edin.
- Besleme veya Braking (fren) modülünü kontrol edin.
- Üst ara döngü gerilim eşiğini büyültün (p1244).
- Gerektiğinde ara döngü gerilimi denetimini kapatın (p1240 = 0).

207405 <Yer bilgisi>Sürücü: Kinetik arabelleğe alma minimum devir sayısının altında kalındı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Kinetik tamponlama sırasında minimum devir sayısı (U/f kumandalı vektör tahriklerinde p1257 ya da p1297) ağ geri dönmeden aşağıda kalmıştır.
Çözümü: Vdc_min_regülatör için devir eşiğini (kinetik tamponlama) kontrol edin (p1257, p1297).

207410 <Yer bilgisi>Sürücü: Akım kontrolörü çıkışı sınırlı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: "I_ist = 0 ve Uq_soll_1 sınırlama olarak 16 ms'den uzun" şartı beklemede ve şu sonuçlara neden olabilir:
_ Motor bağlı değil veya motor kontaktörü açık.
- Ara devre gerilimi yok.
- Motor Module arızalı.
Çözümü:
- Motoru bağlayın veya motor kontaktörünü kontrol edin.
- Ara devre gerilimini kontrol edin (r0070).
- Motor Module'ü kontrol edin.

207411 <Yer bilgisi>Sürücü: akım düzenleyici çıkışı sınırlandırılmıştır.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Ayarlı azami akımın %90'ı öngörüldüğü halde, öngörülen akım set değerine ulaşılamamıştır (p1603).
- Motor verileri hatalıdır.
- Motor verileri ve konfigürasyonu (Yıldız/Üçgen) birbiriyle uyumlu değil.
- Ayarlanan akım sınırı, motor için çok düşüktür (p0640, p0323, p1603).
- Asenkron motor (enkodersiz, open-loop) I2t sınırlaması.
- Motor Module çok küçük.

Çözümü: Motor verilerini düzeltin.
Motorun konfigürasyonunu kontrol edin.
Akım sınırlarını düzeltin (p0640, p0323, p1603).
Asenkron motorun yüklenmesini azaltın.
Gerekiyorsa daha büyük bir Motor Module kullanın.

207412 <Yer bilgisi>Sürücü: Değiştirme açısı hatalı (motor modeli)

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: ENKODER (HİÇBİR, KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Devir sayısı (hız) ayarlayıcısında pozitif bir geri beslemeye neden olabilecek hatalı bir komütasyon (değiştirme) açısı tespit edildi

Olası nedenler:
- Çıkış fazlarının faz sırası motor için yanlış (örn. faz karıştırılmış).
- Motor enkoderi yanlış mıknatıs konumunda yer alıyor.
- Motor enkoderi zarar görmüş.
- Değiştirme açısı ofseti yanlış ayarlanmış (p0431).
- Motor modelinin hesaplanması için gerekli olan veriler yanlış ayarlanmış (p0356 motor statörü yayılım indüktansı) ve/veya p0350 (Motor statör direnci) ve/veya p0352 (hat direnci)).
- Motor modeli için geçiş hızı çok küçük (p1752). İzleme, ancak geçiş devir sayısının üzerinde etkili olur.
- Etkin kutup pozisyonu tanımlamasında (p1982 = 1) kutup konum tanımlaması belki hatalı bir değer bildirdi.
- Motor enkoderinin devir sayısı sinyali bozuk.
- Ayar devresi, hatalı parametrelendirme yüzünden kararsız.

Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):

SERVO:

0: Enkoder ve motor modelindeki kutup konum açısının karşılaştırılması sonucunda çok büyük bir değer ortaya çıktı (p1778[1] > 80 ° elektrikli).

1: -

VECTOR:

0: Enkoder ve motor modelindeki kutup konum açısının karşılaştırılması sonucunda çok büyük bir değer ortaya çıktı (> 45 ° elektrikli).

1: Motor enkoderinin devir sayısı sinyalinin değiştirilmesi, bir akım ayarlayıcı ölçüsü içerisinde > p0492 kadar değişti.

Çözümü: - Motor için faz sırasını kontrol edin ve gerekirse düzeltin (kablo, p1820).
- Eğer enkoder montajı değiştirildiyse, Enkoderi tekrar ayarlayın.
- Arızalı motor enkoderini değiştirin.
- Değiştirme açısı ofsetini doğru ayarlayın (p0431). Gerekirse p1990 üzerinden belirleyin.
- Motor stator direnci, hat direnci ve motor stator yayılma indüktansını doğru ayarlayın (p0350, p0352, p0356).
Hat direncini yan kesit ve uzunluk üzerinden hesaplayın, indüktans ve stator direncini motor veri sayfası ile kontrol edin, stator direncini örneğin bir multimetre ile ölçün ve gerekiyorsa duran motor verileri tanımlamasında (p1910) değerleri bir kez daha tanımlatın.
- Motor modeli için geçiş devir sayısını büyütün (p1752). p1752 > p1082 'de (Azami devir sayısı) izleme tamamen kapatılmıştır.
- Etkin kutup konumu tanımlamasında (p1982 = 1), kutup konumu tanımlaması yöntemini kontrol edin (p1980) ve iptal edip yeniden seçerek, zorla yeni bir kutup konumu tanımlaması elde edin (p1982 = 0 -> 1).
Bilgi:
High Dynamic Motor'larda (1FK7xxx-7xxx) yüksek akımlı uygulamalarda, izleme de kapatılmalıdır.
Ayrıca bkz: r1778

207413 <Yer bilgisi>Sürücü: Değiştirme açısı hatalı (kutup pozisyonu tanıtıcısı)

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: ENKODER (HİÇBİR, KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Devir sayısı ayarının bağlantısına neden olabilecek hatalı bir düzenleme açısı algılandı.
Kutup tanımlaması dahilinde (p1982 = 2):
- Enkoder açısına >45 ° bir fark elektriksel yapıda tespit edildi.
VECTOR alanında devir enkoder ayarı dahilinde (p1990 = 2):
- Enkoder açısına >6 ° bir fark elektriksel yapıda tespit edildi.

Çözümü: - Düzenleme açısı offset'ini doğru ayarlayın (p0431).
- Enkoder değişimi sonrasında motor enkoderi yeniden ayarlayın
- Arızalı motor enkoderi değiştirin.
- Kutuplaşma tanımını kontrol edin. Kutuplaşma tanımı bu motor tipi için uygun olmadığında uyumluluk kontrolünü kapatın (p1982=0)

207414 <Yer bilgisi>Sürücü: Enkoder seri numarası değişti

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: ENKODER (HİÇBİR, KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir motor enkoderinin, bir senkron motorunun seri numaraları değişti. Değişiklik, sadece seri numarası (örneğin EnDat enkoderi) olan enkoderlerde ve montajlı motorlarda (z. B. p0300 = 401) veya yabancı motorlarda (p0300 = 2) kontrol edilir.
Neden 1:
- Geber değiştirildi.
Neden 2:
- Bir yabancı, montajlı veya lineer motorun yeni devreye alımı.
Neden 3:
- Montajlı ve ayarlı enkoderi olan motor dğiştirildi.
Neden 4:
- Enkoder seri numarasını kontrol eden bir sürüm için bir firmware güncellemesi uygulandı.
Bilgi:
Konum ayarlamasıyla, ayarın başlangıcında seri numarası devralınır (p2507 = 2).
Ayarlanmış enkoderde (p2507 = 3) seri numarası değişikliğe yönelik kontrol edilir ve gerekiyorsa ayarlar geri alınır (p2507 = 1).
Seri numarasını izlemeyi göstermek için şu şekilde hareket edilmelidir.
- İlgili enkoder veri seti için şu seri numarasını ayarlayın. p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
- F07414 bildirim türü N'ye göre parametrelendirin (p2118, p2119).

Çözümü: 1, 2 no'lu nedenlere:
Kutup konum tanımlaması yardımı ile otomatik yapılandırma gerçekleştirin. Arızadan çıkın. p1990 = 1 ile kutup konum tanımlaması başlat. Ardından, düzgün kutup konum tanımlamasını kontrol edin.
SERVO:
Eğer p1980'de bir kutup konum tanımlama süreci seçildiyse ve p0301, fabrikada ayarlanmış enkoderi olan bir motor tipi içermiyorsa, p1990 otomatik olarak etkinleştirilir.
veya
Ayarlamayı p0431 üzerinden yapın. Bu sırada yeni seri numarası otomatik olarak devralınır
veya
Enkoderde mekanik ayarlamaları yapın. Yeni seri numarasını p0440 = 1 bir ile devralın.
3, 4 no'lu nedenlere:
Yeni seri numarasını p0440 = 1 bir ile devralın.

207415 <Yer bilgisi>Sürücü: Değiştirme açısı ofseti aktarımı sürüyor

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Düzenleme açısı ofseti p1990 = 1 ile otomatik belirlenir.
Arıza bir Impuls silmesine neden olur, bu düzenleme açısı ofset değerlerinin p0431'e aktarımını gerekli kılar.
Ayrıca bkz: p1990
Çözümü: Arıza başka herhangi bir önlem uygulanmadan kayda alınabilir.

207419 <Yer bilgisi>Sürücü: Akım set filtre adaptasyonu hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Yapılandırma sırasında veya "Akım nominal değer filtresi uyarlaması" işlevinin kullanımı sırasında bir hata oluştu.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0: Henüz bir filtre ataması yapılmadı (p5281).
Bit 1: Atanan filtre, etkinleştirilmemiş "Genişletilmiş akım nominal değer filtresi" fonksiyon modülüne ait (r0108.21).
Bit 2: Atanan filtre, adaptasyona uygun olmayan bir tipe veya karakteristiğe sahip.
Bit 3: Atanan filtre etkinleştirilmedi (p1656, p5200).
Bit 4 ... 15: Dahili bir hata oluştu.
Bit 16 ... 31: Hatalı sürücü veri grubu sayısı.
Ayrıca bkz: p5280, p5281

Çözümü: Bu mesaj her zaman, uyarlamanın devre dışı bırakılmasıyla kaldırılabilir (p5280 = 0, -1).
Uyarlamanın aktif kalması gerekiyorsa, hata değerine bağlı olarak çözüm uygulanmalıdır.
Bit 0 için:
Filtre atamasını yapın (p5281).
Bit 1 için:
"Genişletilmiş akım nominal değer filtresi" işlev modülünü etkinleştirin (r0108.21).
Bit 2 için:
"Genel filtre 2. sıra" filtre türünü ayarlayın ve bir bant blokajının karakteristiğini ayarlayın.
Bit 3 için:
Filtreyi etkinleştirin (p1656, p5200).
Bit 4 ... 15 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.
Ayrıca bkz: p5280, p5281

207420 <Yer bilgisi>Sürücü: Akım set değeri filtresi doğal frekansı > Shannon frekansı

Sürücü nesnesi: A_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Filtre özel frekanslarından biri Shannon frekansından büyüktür.
Shannon frekansı aşağıdaki formül doğrultusunda hesaplanır: 0.5 / p0115[0]
Arıza değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 3: Filtre 4 (p1673, p1675)
Bit 16 ... Filtre 5 (p5202, p5204)
Bit 18: Filtre 7 (p5212, p5214)
Çözümü: - İlgili akım set değer filtresinin sayacını veya tanımlayıcı özel frekansını küçültün.
- Akım ayar devir süresini küçültün (p0115[0]).
- İlgili filtreyi kapatın (p1656)

207420 <Yer bilgisi>Sürücü: Akım set değeri filtresi doğal frekansı > Shannon frekansı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Filtre özel frekanslarından biri Shannon frekansından büyüktür.
Shannon frekansı aşağıdaki formül doğrultusunda hesaplanır: 0.5 / p0115[0]
Arıza değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0: Filtre 1 (p1658, p1660)
Bit 1: Filtre 2 (p1663, p1665)
Bit 2: Filtre 3 (p1668, p1670)
Bit 3: Filtre 4 (p1673, p1675)
Bit 8 ... 15: Veri grubu numarası (sıfırdan başlayarak)
Bit 16: Filtre 5 (p5202, p5204) – Gelişmiş akım set değer filtresi (r0108.21)
Bit 17: Filtre 6 (p5207, p5209) – Gelişmiş akım set değer filtresi (r0108.21)
Bit 18: Filtre 7 (p5212, p5214) – Gelişmiş akım set değer filtresi (r0108.21)
Bit 19: Filtre 8 (p5217, p5219) – Gelişmiş akım set değer filtresi (r0108.21)
Bit 20: Filtre 9 (p5222, p5224) – Gelişmiş akım set değer filtresi (r0108.21)
Bit 21: Filtre 10 (p5227, p5229) – Gelişmiş akım set değer filtresi (r0108.21)

Çözümü: - İlgili akım set değer filtresinin sayacını veya tanımlayıcı özel frekansını küçültün.
- Akım ayar devir süresini küçültün (p0115[0]).
- İlgili filtreyi kapatın (p1656)

207421 <Yer bilgisi>Sürücü: Devir sayısı (hız) filtresine ait frekans > Shannon frekansı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Filtreye ait frekanslardan biri Shannon frekansından büyük.
Shannon frekansı aşağıdaki formüle göre hesaplanır: 0.5 / p0115[1]
Arıza değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0: Filtre 1 (p1417, p1419)
Bit 1: Filtre 2 (p1423, p1425)
Bit 4: Güncel değer filtresi (p1447, p1449)
Bit 8 ... 15: Veri seti numarası (sıfırdan başlayarak)

Çözümü: - Etkilenen devir sayısı hedef değer filtresinin sayaç veya payda doğal frekansını küçültün.
- Devir ayarlayıcı örnekleme zamanlarını küçültün (p0115[1]).
- Etkilenen filtreyi kapatın (p1413, p1414).

207422 <Yer bilgisi>Sürücü: Referans model doğal frekansı > Shannon frekansı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Referans modeli için PT2 aksamının filtre özel frekansı (p1433) Shannon frekansından daha büyüktür.
Shannon frekansı aşağıdaki formül doğrultusunda hesaplanır: 0.5 / p0115[1]

Çözümü: - Referans modelinin PT2 aksamının özel frekansını küçültün (p1433).
- Devir ayar devir süresini küçültün (p0115[1]).

207429 <Yer bilgisi>Sürücü: Enkoder olmadan DSC olanaklı değil

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Enkoder mevcut olmamasına rağmen DSC fonksiyonu (Dinamik servo kontrol) etkinleştirildi.
Ayrıca bkz: p1191, p1192

Çözümü: Enkoder kesintisi konfigürasyonunu kontrol edin (p1192).
Not:
Herhangi bir enkoder mevcut olmadığında ve konektör girişi p1191 (DSC Konum ayar takviyesi) aktarıldığında konektör girişi p1191 = 0 sinyaline sahip olmalıdır.

207430 <Yer bilgisi>Sürücü: Dönme momenti denetimli çalışmaya geçiş olanaklı değil

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Enkodersiz işletimde tork kumandalı moda aktarım (BI: p1501) mümkün değildir.
Çözümü: Tork kumandalı moda geçmeyin.

207431 <Yer bilgisi>Sürücü: Sensörsüz çalışmaya geçiş olanaklı değil

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Tork kumandalı modda enkodersiz moda (p1404) geçiş mümkün değildir
Çözümü: Sensörsüz moda geçmeyin.

207432 <Yer bilgisi>Sürücü: Aşırı geriim koruması olmadan motor

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Motor, hata durumunda, azami devir sayısında bir aşırı gerilim oluşturabilir. Bu da, sürücü sisteminin tahrip olmasına neden olabilir.
Hata değeri (r0949, onaltılık olarak yorumla):
İlgili sürücü veri seti (DDS).

Çözümü: Aşırı gerilimden korunmak için şu seçenekler mevcuttur:

1. Başka hiçbir koruma olmadan azami devir sayısının sınırlandırılması (p1082).

Koruma olmadan azami devir sayısı şu şekilde hesaplanmaktadır:

Senkron motorları rotasyonlu: p1082 [1/min] <= 11.695 * r0297/p0316 [Nm/A]

Lineer motorlar: p1082 [m/min] <= 73.484 * r0297/p0316 [Nm/A]

Senkron motorlar rotasyonlu olarak yüksek frekans inverter'ında:

p1082 [1/min] <= 4.33165E9 * (-p0316 + Kök(p0316^2 + 4.86E-9 * (r0297 * r0313)^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]) / (r0297 * r0313^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF])

Lineer motor yüksek frekans inverter'ında:

p1082 [m/min] <= 689.403 * p0315 * (Kök(p0316^2 * p0315^2 + 0.191865 * r0297^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]) / (r0297 * (r0377 -p0233) [mH] * p0234 [µF])

Asenkron motorlar rotaasyonlu yüksek frekans inverter'ında:

p1082 [1/min] <= Maksimum (2.11383E5 / (r0313 * Kök((r0377 [mH] + r0382 [mH]) * p0234 [µF])) ; 0.6364*r0297 * p0311[1/min] / p0304)

2. „Güvenli kapatılmış moment" (p9601, p9801) (sadece senkron motorlar için) fonksiyonu ile bağlantılı olarak bir Voltage Protection Modules'ün (Voltaj koruma modülü) (VPM), kullanılması.

Yüksek frekans inverter'ındaVPM'li bir senkron motor kullanıldığında şunlar geçerlidir:

p1082 [1/min] <= p0348 * (r0377 + p0233) / p0233

VPM, hata durumunda motoru kısa bir süre için kapatır. Kısa devre sırasında impuls bastırma olacağı için, "Güvenli kapatılmış moment" (STO) fonksiyonuna ait terminaller, VPM'e bağlanmalıdır.

Bir VPM kullanıldığında p0643 = 1 olarak ayarlanmalıdır.

3. p1231 = 3 dahili gerilim korumasının etkinleştirilmesi (sadece senkron motorlar için).

Bu esnada şu donanım koşulları yerine getirilmiş olmalıdır:

- Bandın beslemesi geri besleme uyumlu olmalıdır (Active Line Module, Smart Line Module9 ve beslemenin geri besleme gücü senkron motorun kullanılan azami S1 gücünden küçük olmamalıdır.

-Control Unit ve besleme için etkin gerilim korumalı Motor Module için yer alan başka bir 24-V besleme yer almalıdır. bu Motor Modulenün 24-V beslemesi ara devreye yapılandırılmış olmalıdır.

- Bir frenleme modülü ilgili projelendirilen frenleme direnciyle ara devrede yer almalıdır.

- Senkron motor kısa devreye karşı dirençli olmalıdır.

Ayrıca bkz: p0643, p1231

207433 <Yer bilgisi>Sürücü: Enkoder parktan çıktığı için enkoder ile kapalı devre kontrolü olanaklı değil

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sensörlü düzene geçiş sensör yerleşmediğinden mümkün değildir.

Çözümü: - Enkodere ait firmware "Park" fonksiyonunu destekliyor mu, kontrol edin (r0481.6 = 1).

- Firmware'i daha üst bir sürüm ile güncelleyin.

Bilgi:

Uzun statorlu motorlarda (p3870.0 = 1) şunlar geçerlidir.

Enkoderli ayarlamaya geçiş yapılmadan önce, enkoder, parktan çıkma işlemini sonlandırmış olmalıdır (r3875.0 = 1). Enkoder, binektör giriş p3876 = 0/1-Signal üzerinden parktan çıkar ve 0 sinyaline kadar bu durumda bekler.

207434 <Yer bilgisi>Sürücü: Impuls serbest bırakıldığında dönüş yönünü değiştirmek mümkün değil.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Farklı bir yönde parametrelendirilmiş olan Impuls onayı altında bir sürücü veri grubuna geçildi (p1821).

Motorun yönünün değişimi temelde p1821 ile sadece Impuls kısıtlaması (blokajı) olduğunda mümkündür.

Çözümü: - Sürücü veri grubunun geçişini Impuls blokajında uygulayın.
- Aktarımın sürücü veri grubuna motorun yön değişimine neden olmamasına dikkat edilmelidir (yani bu sürücü veri gruplarında p1821 alanında aynı değer olmalıdır).
Ayrıca bkz: p1821

207435 <Yer bilgisi>Sürücü: Sensözsüz vektör kontrolü için rampa fonksiyon üreticisinin ayarlanması

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: Parametre: %1

Reaksiyon: Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Enkodersiz vektör kontrolü sırasında (r1407.1) yüksek devir enkoderi (p1141) durdurulur veya baypaslanır (p1122). Yüksek devir enkoder çıkışının dahili grup komutu atanan set devrinin donmasına neden olmuştur veya gerçekleştirilemez.
Sürücü etkinleştirilmiş aktif anahtarlar ile (p1200) devreye alınmıştır ve aynı zamanda yükseltme enkoderi ile köprülenmiştir (p1122).

Çözümü: - Yüksek devir enkoderi için durma komutunun devre dışı bırakılması (p1141).
- Yüksek devir enkoderini köprülemeyin (p1122).
- Arızayı bastırın (p2101, p2119). Bu dokunma ile durdurulması gerektiğinde aynı anda devir set değerinin bloke edilmesinde gereklidir (r0898.6).
Not:
Enkodersiz vektör düzeninde devir düzeninin ana set değerini p1155 veya p1160 üzerinden okutmak mantıklı değildir (p0922). Ana set değeri bu durumda yüksek devir enkoderinden beslenmelidir (p1070) Nedeni yüksek devir enkoderi çıkışının devir ayarlı konumdan devir kumandalı moda geçişe otomatik ayarlı olmasıdır.

207439 <Yer bilgisi>Sürücü: Fonksiyon desteklenmiyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesi seçilen işlevi desteklemiyor.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1:
"Akım regülatörü dinamiği daha yüksek" fonksiyonu seçildi (p1810.11 = 1), ancak bu fonksiyon güç ünitesi tarafından desteklenmiyor (r0192.27 = 0).
- Booksize güç ünitesinin yazılımı güncel değil.
- Blocksize güç ünitesi kullanıldı.
2:
"Akım regülatörü dinamiği daha yüksek" fonksiyonu seçildi (p1810.11 = 1), ancak bu fonksiyon enkodersiz güvenlik teknolojisi (9506 = 1, 3) tarafından desteklenmiyor.
3:
"Güç ünitesinde ara devre gerilimi dengelemesi" fonksiyonu seçildi (p1810.1 = 1), ancak bu fonksiyon güç ünitesi tarafından desteklenmiyor (r0192.28 = 0).

Çözümü: Hata değeri = 1 için:
- Gerekirse Booksize güç ünitesinin yazılımını bir üst sürüme yükseltin (Sürüm >= 4.4).

Not:
Aygıt yazılımı önceden otomatik olarak yükseltildiyse, sadece bir POWER ON (kapatma / açma) işlemi gereklidir.
- Booksize güç ünitesi kullanın (Sürüm >= 4.4).

Hata değeri = 2 için:
- Güvenlik konumu gerçek değer algılaması olan bir enkoder mevcutsa (r0458[0...2].19 = 1), enkodersiz güvenlik teknolojisini (p9506 = 1, 3) enkoderli güvenlik teknolojisine yeniden parametreleyin (p9506 = 0).

Hata değeri = 1, 2 için:
- "Akım regülatörü dinamiği daha yüksek" fonksiyonunun seçimini kaldırın (p1810.11 = 0) ve gerekirse akım, devir ve konum regülatörünü tekrar ayarlayın veya hesaplama yapın (p0340 = 4).

Hata değeri = 3 için:
- Gerekirse Blocksize güç ünitesinin aygıt yazılımını üst sürüme yükseltin (Sürüm >= 4.6).
- "Güç ünitesindeki ara devre gerilimi dengelemesi" fonksiyonunun seçimini kaldırın (p1810.1 = 0).

Ayrıca bkz: r0192, p1810, p9506

207448 <Yer bilgisi>Yük dişli kutusu: Pozisyon izleme, doğrusal eksen maksimum aralığı aştı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güncel etkili motor enkoder (enkoder 1) projelendirilmiş linear eksende / modül ekseninde değil, maksimum olası işlem alanını aşmıştır.
Maksimum işlem alanı projelendirilmiş linear eksende p0421 değerinin 64 misli (+/- 32 misli) olarak tespit edilmiştir. p2721 alanında okunmalı ve yük turu sayısı olarak oluşturulmalı.
Not:
Burada, sadece güncel etkin sürücü veri grubundaki motor enkoder denetlenmektedir. Güncel etkin sürücü veri grubu x = r0051 'de gösterilmektedir ve uygun motor enkoder p0187[x] 'de verilmektedir.

Çözümü: Arıza aşağıdaki gibi giderilmelidir:
- Enkoder devreye almayı seçin (p0010 = 4).
- Konum takibi pozisyonunu geri alın (p2720.2 = 1).
- Enkoder devreye alınmasını kaldırın (p0010 = 0).

Ardından arıza onaylanmalı ve mutlak değer enkoderinin ayarı uygulanmalıdır

207449 <Yer bilgisi>Yük dişli kutusu: Pozisyon izleme, aktüel pozisyon tolerans penceresinin dışında

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güncel olarak etkin olan motor enkoderi, kapalı durumda, tolerans penceresinde parametrelenmiş olandan daha büyük bir mesafe boyunca hareket ettirildi. Mekanik sistem ile enkoder arasında artık bir referans olmaması mümkündür.
Not:
Burada sadece şu anda etkin olan sürücü veri grubundaki motor enkoderi izlenir. Şu anda etkin olan sürücü veri grubu x = r0051'de görüntülenir ve ilgili motor enkoderi p0187[x]'de belirtilir.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Dişli ölçümünden sonra (mevcutsa), mutlak değer artışı cinsinden son enkoder konumuna yönelik sapma. Ön işaret, hareket yönünü belirtir.
Not:
Bulunan sapma ayrıca r2724'te gösterilir.
Ayrıca bkz: p2722, r2724

Çözümü: Konum takibini aşağıdaki gibi geri alın:
- Enkoder devreye almayı seçin (p0010 = 4).
- Konum takibi pozisyonunu geri alın (p2720.2 = 1).
- Enkoderin devreye alınmasını kaldırın (p0010 = 0).

Ardından arıza onaylanmalı ve gerektiğinde mutlak değer enkoderinin ayarı uygulanmalıdır (p2507)
Ayrıca bkz: p0010

207500 <Yer bilgisi>Sürücü: Güç modülü veri kümesi PDS konfigüre edilmedi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: sürücü veri kümesi: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Sadece düzenli bir ağ beslemesi / geri besleme için:
Güç parçası veri grubu projelendirilmesi, yani herhangi bir veri grubu numarası tahrik veri grubuna kaydedilmedi
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Tahrik veri grubu numarası p0185.
Çözümü: p0185 alanında tahrik veri grubu endeksi ilgili güç parçası veri grubuna kaydedilmelidir.

207501 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor veri kümesi MDS konfigüre edilmedi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: sürücü veri kümesi: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Sadece güç parçaları için:
Motor veri grubu projelendirilmedi, yani herhangi bir veri grubu numarası tahrik veri grubuna kaydedilmedi
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Arıza değeri tahrik veri grubu numarasını p0186 içerir
Çözümü: p0186 alanında tahrik veri grubu endeksi ilgili motor veri grubuna kaydedilmelidir.
Ayrıca bkz: p0186

207502 <Yer bilgisi>Sürücü: Enkoder veri kümesi EDS konfigüre edilmedi

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: sürücü veri kümesi: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Sadece güç kartları için:
Enkoder data grubu projelendirilmedi, yani herhangi bir veri grubu numarası sürücü veri grubuna kaydedilmedi
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Arıza değeri tahrik veri grubu numarasını p0187, p0188 ya da p0189 içerir
Arıza değeri 100 * enkoder numarası ile yükseltilir (örn. p0189 için: Arıza değeri 3xx ile xx = Veri grubu numarası).

Çözümü: p0187 (1. enkoder), p0188 (2. enkoder) ya da p0189 (3. enkoder) alanında tahrik veri grubu endeksi ilgili enkoder data grubuna kaydedilmelidir.

207504 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor veri kümesi sürücü veri kümesine tayin edilmedi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Motor veri grubu herhangi bir tahrik grubuna düzenlenmemiştir.

İlgili tahrik veri gruplarında tüm mevcut motor ver grupları MDS numarası (p0186[0...n]) üzerinden tahsis edilmelidir. En azından motor veri grupları kadar tahrik veri grupları mevcut olmalıdır.

Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):

Düzenlenmeyen motor veri grubunun numarası

Çözümü: İlgili tahrik veri gruplarında tüm düzenlenmeyen motor ver gruplarına MDS numarası (p0186[0...n]) üzerinden tahsis edilmelidir.

- Tüm motor veri gruplarının tahrik veri gruplarına düzenlenip düzenlenmediğini kontrol edin.
- Gerektiğinde fazla gelen motor veri gruplarını silin.
-Gerektiğinde yeni tahrik veri grupları belirleyin ve bunları motor veri gruplarına uygun düzenleyin.

Ayrıca bkz: p0186

207509 <Yer bilgisi>Sürücü: Komponent düzeni eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir sürücü veri kümesine (DDS), bileşen numarası olmayan bir motor veri kümesi (MDS) veya enkoder veri kümesi (EDS) atandı.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

nnmmmxxyyy

nn: MDS / EDS numarası.

mmm: Eksik bileşen numarasının parametre numarası.

xx: MDS / EDS'nin atandığı DDS'nin numarası.

yyy: MDS / EDS'yi referans alan parametre numarası.

Örnek:

p0186[7] = 5: DDS 7'ye, MDS 5 atandı.

p0131[5] = 0: MDS 5'te hiçbir bileşen numarası ayarlanmadı.

Uyarı değeri = 0513107186

Çözümü: Sürücü veri gruplarında p0186, p0187, p0188, p0189 alanlarını kullanarak MDS/EDS ataması yapmayın veya geçerli bir bileşen numarası ayarlayın.

Ayrıca bkz: p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189

207510 <Yer bilgisi>Sürücü: Sürücü veri kümesinde aynı enkoder

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Birden fazla benzer bileşen numarası tek bir tahrik veri grubuna düzenlenmiştir. Bir tahrik veri grubunda benzer enkoderler birlikte işletilmemelidir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
1000 * ilk benzer enkoder + 100 * ikinci benzer enkoder + sürücü data grubu.
Örnek:
Arıza değeri = 1203 anlamı:
Sürücü data grubunda 3 ilk (p0187[3]) ve ikinci enkoder (p0188[3]) benzerdir.

Çözümü: Sürücü data grubunda farklı enkoderleri düzenleyin.
Ayrıca bkz: p0141, p0187, p0188, p0189

207511 <Yer bilgisi>Sürücü: Enkoder birden çok defa kullanıldı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Her enkoder sadece bir sürücüye düzenlenebilir ve bir sürücü dahilinde her tahrik veri grubunda ya daima enkoder 1, daima enkoder 2 veya daima enkoder 3 olmalıdır. Bu belirgin düzenleme bozulmuştur.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Kodlanmış yapıdaki her iki parametre aynı bileşen numarasına atanmıştır.
Birinci parametre:
Endeks: İlk ve ikinci ondalık hane (EDS için 99 herhangi bir DDS alanına atanmamıştır)
Parametre numarası: Üçüncü ondalık hane (p0187 için 1, p0188 için 2, p0189 için 3, EDS için 4 herhangi bir DDS alanına düzenlenmemiştir)
Tahrik numarası: Dördüncü ve beşinci ondalık hane
İkinci parametre:
Endeks: Altıncı ve yedinci ondalık hane (EDS için 99 herhangi bir DDS alanına atanmamıştır)
Parametre numarası: Sekizinci ondalık hane (p0187 için 1, p0188 için 2, p0189 için 3, EDS için 4 herhangi bir DDS alanına düzenlenmemiştir)
Tahrik numarası: Dokuzuncu ve onuncu ondalık hane
Ayrıca bkz: p0141

Çözümü: Bir bileşen numarasının arıza değerinde kodlanan parametre üzerinden çift kullanımını düzeltin.

207512 <Yer bilgisi>Sürücü: Enkoder veri kümesi değişikliği parametrelenemiyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: p0141 üzerinden, izin verilmeyen bir enkoder veri kümesi değişikliği hazırlandı. Bu aygıt yazılımı sürümünde, enkoder veri kümesi değişimine sadece gerçek topolojideki bileşenler için izin verilir.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Hatalı EDS veri kümesi numarası.
Ayrıca bkz: p0187, p0188, p0189

Çözümü: Her enkoder data grubu özel bir DRIVE-CLiQ burcuna düzenlenmelidir. enkoder ara birimlerinin bileşen numarası (p0141) bir sürücü objesi dahilinde farklı değerlere sahip olmalıdır.
Aşağıdaki hususlar geçerli olmalıdır:
p0141[0] eşit değil p0141[1] eşit değil ... eşit değil p0141[n]

207514 <Yer bilgisi>Sürücü: Veri yapısı arayüz modülüne uymuyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Arayüz modu "SIMODRIVE 611 universal" ayarlandı (p2038=1) ve veri yapısı bu moda denk değil.
Veri kümelerinin sayısına bağlı olarak şu ayarlar mümkündür:
DDS/MDS sayısı (p0180/p0130): p0186
1/1: p0186[0] = 0
2/2: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1
4/4: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2, p0186[3] = 3
8/8: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[7] = 7
16/16: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[15] = 15
32/32: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[31] = 31
2/1: p0186[0, 1] = 0
4/2: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1
8/4: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2, p0186[5, 6] = 3
16/8: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[14, 15] = 7
32/16: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[30, 31] = 15
4/1: p0186[0, 1, 2, 3] = 0
8/2: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1
16/4: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2, p0186[12, 13, 14, 15] = 3
32/8: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2 ... p0186[28, 29, 30, 31] = 7
8/1: p0186[0...7] = 0
16/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1
32/4: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1, p0186[16...23] = 2, p0186[24...31] = 3
16/1: p0186[0...15] = 0
32/2: p0186[0...15] = 0, p0186[16...31] = 1
32/1: p0186[0...31] = 0
9/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8] = 1
10/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8, 9] = 1
12/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...11] = 1
Ayrıca bkz: p0180, p0186, p2038

Çözümü: - Veri yapısını anılan olası ayarlarının nedeninde kontrol edin.
- Arayüz modunu (p2038) kontrol edin.

207515 <Yer bilgisi>Sürücü: Güç modülü ve motor yanlış bağlandı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir sürücü veri grubunda bir güç parçasına (PDS üzerinden) set topolojisine bağlı olmayan bir motor (MDS üzerinden) düzenlenmiştir. Muhtemelen güç parçasına motor atanmadı (p0131).
Uyarı değeri (r0949, ondalık kurulum):
Yanlış parametrelendirilen sürücü veri grubu numarası

Çözümü: - Sürücü veri grubunu set topolojisi tarafından onaylanan bir kombinasyona motor ve güç parçası üzerinden düzenleyin.
- Set topolojisini adapte edin.
- Gerekirse eksik motorda bileşenleri yeniden oluşturun (sürücü asistanı9.
Ayrıca bkz: p0121, p0131, p0186

207516 <Yer bilgisi>Sürücü: Veri kümesini yeniden devreye al

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sürücü data grubu ve motor veri grubu (p0186) veya sürücü data grubu ve enkoder data grubu (p0187) arasında düzenleme değiştirildi Bu nedenle tahrik veri grubunun yeniden devreye alınması uygulanmalıdır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Artan sürücü data grubuna yönelik işletimde yeni

Çözümü: Akım değerinin devreye alınması (r0949) belirtilen tahrik veri grubunda uygulanır.

207517 <Yer bilgisi>Sürücü: Enkoder veri kümesi değişikliği yanlış parametrelendi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: En az iki sürücü veri kümesinde (DDS), aynı motor veri kümesine (MDS) motor enkoderi için farklı enkoder veri kümeleri (EDS) atandı. Çeşitli DDS'lerde, bir MDS'nin farklı motor enkoderlerine sahip olmasına izin verilmez.
Bu nedenle aşağıdaki parametreleme bir hatayla sonuçlanır:
DDS0: p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
DDS1: p0186[1] = 0, p0187[1] = 1
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Alt 16 bit, ilk DDS'yi gösterir. Üst 16 bit, ikinci DDS'yi gösterir.

Çözümü: Farklı motor enkoderleri ile bir motoru çalıştırmak için aynı motor verilerine sahip iki MDS oluşturun.
Örnek:
DDS0: p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
DDS1: p0186[1] = 1, p0187[1] = 1

207518 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor veri kümesi değişikliği yanlış parametrelendi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: İki motor veri kümesine yönelik yanlış bir parametreleme tespit edildi.
r0313 (p0314, p0310, p0311'den hesaplanmıştır), r0315 ve p1982 parametreleri ancak; motor veri kümelerine farklı motorlar atanmışsa farklı değerlere sahip olabilir. Motorlara veya kontaktörlere yönelik atama p0827 üzerinden gerçekleşir.
Motor veri kümeleri arasında geçiş yapılması mümkün değildir.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
xxxxyyyy:
xxxx: Atanan MDS ile ilk DDS, yyyy: Atanan MDS ile ikinci DDS

Çözümü: Motor veri gruplarının parametrelendirmesini doğru ayarlayın.

207519 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor aktarımı hatalı parametrelendirilmiştir

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ayarlama p0833.0 =1 ile motor aktarımı uygulama üzerinden talep edilir. Bu nedenle p0827 ilgili motor veri gruplarında farklı değerlere sahip olmalıdır.
İkaz değeri (r2124, onaltılık kurulum):
xxxxyyyy:
xxxx: İlk MDS, yyyy: İkinci MDS

Çözümü: - İlgili motor veri gruplarını farklı parametrelendirin (p0827)
- Ayarlamayı p0833.0 = 0 (tahrik üzerinden motor aktarımı) seçin.

207520 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor aktarılamıyor.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Motor aktarımı uygulanamıyor.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1:
Senkron motorda devir (r0063) alan zayıflatma uygulama devrinden (p0348) daha büyük olduğundan aktif motor için kontaktör açılamıyor. r0063 > p0348 olduğu sürece motordaki akım impuls silinmesine rağmen giderilmez.
2:
"Kontaktör açık" geri bildirimi 1 sn içinde algılanır.
3:
"Kontaktör kapalı" geri bildirimi 1 sn içinde algılanmaz.

Çözümü: Uyarı değerine yönelik = 1:
Deviri alan zayıflatma uygulama devrinden küçük ayarlayın (r0063 < p0348).
Uyarı değerine yönelik = 2, 3:
İlgili kontaktörün geri bildirim sinyallerini kontrol edin.

207530 <Yer bilgisi>Sürücü: Sürücü veri kümesi DDS mevcut değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Seçilen tahrik veri grubu mevcut değil (p0837 > p0180). Tahrik veri grubunun herhangi bir aktarımı uygulanmayacaktır.
Ayrıca bkz: p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837

Çözümü: - Mevcut tahrik veri grubunu seçin.
- Ek tahrik veri gruplarını belirleyin

207531 <Yer bilgisi>Tahrik: CDS komut data grubu mevcut değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Seçilen komut data grubu mevcut değil (p0836 > p0170). Tahrik data grubunun herhangi bir aktarımı uygulanmayacaktır.
Ayrıca bkz: p0810, r0836

Çözümü: - Mevcut komut data grubunu seçin.
- Ek komut data gruplarını belirleyin.

207532 <Yer bilgisi>Sürücü: Enkodersiz kontrol devreye alınmadı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoder hatası (p0491) için arıza tepkisi olarak enkodersiz işletim ayarlandı. Ancak enkodersiz kontrol henüz devreye alınmadı.
Not:
En az bir sürücü veri kümesinde (DDS) yük atalet momenti sıfır (p1498 = 0).
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: Enkodersiz kontrolü devreye alın.

Kolay bir ayar için aşağıdaki adımlar uygulanmalıdır:

- Devir regülatörü, önceden enkoderli işletim için optimize edilmiş olmalıdır (örn. p1460'de optimize edilmiş oransal kazanç yazar).
- Yükün atalet momentini ayarlayın (p1498, örn. "Atalet momenti tahmincisi/OBT" fonksiyon modülü veya SINUMERIK için "AST" ile).
- Statik yükte enkodersiz kontrol edilen işletim (p1612) için akım nominal değerini ayarlayın (örn. ağırlık dengelemesi olmayan dikey eksen, temel yük için ön ayarlı değer artı moment oluşturan akım (r0077)).
- Devir regülatörünü ayarlayın.

p1470 = algılama süresi = 125 µs (oransal kazanç) için optimize edilmiş p1460/16

p1470 = algılama süresi = 62.5 µs (oransal kazanç) için optimize edilmiş p1460/25

p1470 = algılama süresi = 31.25 µs (oransal kazanç) için optimize edilmiş p1460/30

p1472 = 140 ms (ayarlama zamanı, standart değer).

p1451 = 10 ms (enkodersiz işletim devir güncel değeri düzleme).

- Enkodersiz işletim akım azalımını ayarlayın: p0642 = 2*p0318/p0640 (Sonuç > %100 oldğunda %100 girilmelidir).
- Motorun atalet momentinde büyük bir değişiklik olursa "Atalet momenti tahmincisi/OBT" fonksiyon modülüyle atalet tahmincisini etkinleştirin.
- Ayarlanan değerleri kalıcı olarak kaydedin (RAM'i ROM'a kopyalayın).
- Fonksiyonu p4642 = 1 ile hareket koşullarında test edin (test fonksiyonu enkoder hatası).

Not:

1 enkoder sisteminde enkoderli Safety Extended Functions etkinleştirildiğinde aşağıdaki ayarlar yapılmalıdır:

- 1 enkoderli Safety için enkoder hatasından sonra STOP A olmamalı (p9516.4 = 1).
- STOP F'den STOP B'ye geçiş süresi, motorun frenlemesi için yeterince uzun olmalı (p9555).

Sonuç memnun etmezse enkodersiz işletimin elle optimize edilmesi gerekir (örn. p1300 = 20 ile geçici olarak enkodersiz işletime geçme).

Atalet tahmincisine ve enkodersiz işletime ilişkin bilgiler aşağıdaki kaynaklarda bulunabilir:

SINAMICS S120 Fonksiyon Kılavuzu sürücü fonksiyonları

207541 <Yer bilgisi>Sürücü: Veri kümesi değişikliği olanaklı değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Seçilen sürücü veri grubu aktarımı ve düzenlenen motor aktarımı mümkün değildir ve uygulanmaz.

Motor kontaktörü senkron motorlarda sadece güncel devir sayılarında alan zayıflığı devrinde devreye alınabilir (r0063 < p0348).

Ayrıca bkz: r0063, p0348

Çözümü: Deviri alan zayıflatma uygulama devri altına düşürün (r0063 < p0348).

207550 <Yer bilgisi>Sürücü: Enkoder parametrelerinin resetlenmesi olanaklı değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir fabrika ayarının uygulanması sırasında (örn. p0970 = 1 üzerinden) enkoder parametresinin geri alınması mümkün değildir. enkoder parametreleri DRIVE-CLiQ üzerinden doğrudan enkoderden okunur.

Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):

İlgili enkoderin bileşen numarası

Çözümü:
- Süreci tekrarlayın.
- DRIVE-CLiQ- bağlantısını kontrol edin.

207551 <Yer bilgisi>Sürücü enkoderi: Değiştirme açısı bilgisi yok

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Sürücü veri grubu: %2

Reaksiyon: Servo: KPL2 (IASC/DC FRENİ)
Hla: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Düzenleme açısı bilgisi eksik. Böylece senkron motorların ayarı mümkün değildir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
yyyyxxxx dez: yyyy = Hata nedeni, xxxx = Sürücü veri grubu
yyyy = 1 dec:
Kullanılan motor enkoder mutlak bir düzenleme açısı sağlamıyor.
yyyy = 2 dec:
Ayarlanan ölçüm dişlisi aktarımı motorun kutup çiftine uymamaktadır.

Çözümü: Hata nedeni = 1 için:
- Enkoder parametrelemesini kontrol edin (p0404).
- C/D izi, EnDat arayüzü veya Hall sensörleri olan bir enkoder kullanın.
- Motor kutup çifti sayısı (r0313) çarpı dişli faktörü (p0432 / p0433) < enkoder puls sayısı (p0408) olan veya enkoder pals sayısının tamsayılı bir katı olan, A/B sinüs formlu izine sahip bir enkoder kullanın (p0408).
- Kutup konumu tanımlamasını etkinleştirin (p1982 = 1).

Hata nedeni = 2 için:
- Kutup çifti sayısının, ölçüm dişlisi aktarım oranına bölünmesiyle elde edilen sonuç, bir tamsayı olmalıdır: (p0314 * p0433) / p0432.

Not:
C/D izi ile işletimde, bu sonuç küçük eşit 8 olmalıdır.
Ayrıca bkz: p0402, p0404, p0432, p0433

207552 <Yer bilgisi>Sürücü enkoderi: Enkoder konfigürasyonu desteklenmiyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Bileşen numarası: %2, enkoder veri grubu: %3

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Talep edilen enkoder yapılandırması desteklenmiyor. p0404'de sadece, r0456'daki enkoder değerlendirmesinde desteklenir olarak bildirilen bit'ler talep edilebilir.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
ccccbbaa hex: cccc = Hata nedeni, bb = Bileşen numarası, aa = Enkoder veri seti
cccc = 1: Mutlak izli sin/cos enkoder (SME25 tarafından desteklenir).
cccc = 3: Dörtgen enkoder (SMC30 tarafından desteklenir).
cccc = 4: sin/cos enkoderi (SMC20, SMI20, SME20, SME25 tarafından desteklenir).
cccc = 10: DRIVE-CLiQ enkoderi (DQI tarafından desteklenir).
cccc = 12: Referans işaretli sin/cos enkoder (SME20 tarafından desteklenir).
cccc = 15: VECTORMV'ye sahip, farklı uyarılmış senkron motorlarda sıfır işaret ile komütasyon.
cccc = 23: Çözümleyici (SMC10, SMI10 tarafından desteklenir).
cccc = 65535: Diğer fonksiyonlar (r0456 ve p0404'ü karşılaştırın).
Ayrıca bkz: p0404, r0456

Çözümü: - enkoder parametresini kontrol edin (p0400, p0404)
- Uyumlu enkoder değerlendirmesini uygulayın (r0456).

207553 <Yer bilgisi>Sürücü enkoderi: Sensör modülü konfigürasyonu desteklenmiyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: enkoder veri grubu: %1, İlk hatalı Bit: %2, Hatalı parametre: %3

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: İstenen yapılandırma Sensor Module tarafından desteklenmiyor.
Hatalı p0430 için (cc = 0) şunlar geçerlidir:
- p0430'da (istenen fonksiyonlar), r0458'de (desteklenen fonksiyonlar) ayarlanmamış en az 1 bit ayarlandı (İstisna: Bit 19, 28, 29, 30, 31).
- p1982 > 0 (Kutup konumu tanımlaması talep edildi), fakat r0458.16 = 0 (Kutup konumu tanımlaması desteklenmiyor).

Hatalı p0437 için (cc = 1) şunlar geçerlidir:
- p0437'de (istenen fonksiyonlar), r0459'da (desteklenen fonksiyonlar) ayarlanmamış en az 1 bit ayarlandı.

Hata değeri (r0949, onaltılık yorumla):
ddccbbaa hex
aa: Enkoder veri kümesi numarası
bb: İlk hatalı bit
cc: Hatalı parametre
cc = 0: Hatalı parametre p0430'dur
cc = 1: Hatalı parametre p0437'dir
cc = 2: Hatalı parametre r0459'dur
cc = 3: Hatalı parametre p0454'tür
dd: Ayrılmış (her zaman 0)

Çözümü: - enkoder parametresini kontrol edin (p0430, p0437, p0454)
- Kutup tanımını kontrol edin (p1982).
- Uyumlu enkoder değerlendirmesini uygulayın (r0458, r0459).

Ayrıca bkz: p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

207555 <Yer bilgisi>Sürücü enkoderi: Pozisyon izleme konfigürasyonu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, enkoder veri grubu: %2, Sürücü veri grubu: %3, Hata nedeni: %4

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Yapılandırma, konum takibinde desteklenmez.
Konum takibi sadece mutlak değer enkoderlerinde etkinleştirilebilir.
Lineer eksenlerde, yük ve ölçüm dişlilerine ait konum takibi aynı anda etkinleştirilemez.
Hata değeri (r0949, onaltılık olarak yorumla):
ddccbbaa hex
aa = Enkoder veri seti
bb = Bileşen numarası
cc = Sürücü veri seti
dd = Hata nedeni
dd = 00 hex = 0 dez
Mutlak değer enkoderi kullanılır.
dd = 01 hex = 1 dez
Konum takibi etkinleştirilemiyor, çünkü dahili NVRAM'in hafızası yeterli değil veya NVRAM'i olmayan bir Control Unit mevcuttur.
dd = 02 hex = 2 dez
Lineer eksenlerde, yük ve ölçüm dişlilerine ait konum takibi etkinleştirildi.
dd = 03 hex = 3 dez
Konum takibi etkinleştirilemiyor, çünkü bu enkoder veri seti için, başka dişli faktörü, eksen türü veya tolerans penceresine sahip zaten bir konum takibi tespit edilkmiştir.
dd = 04 hex = 4 dez
Bir lineer enkoder kullanılacaktır.
Ayrıca bkz: p0404, p0411

Çözümü: Re arıza değeri 0:
- bir mutlak enkoder kullanın.
Re arıza değeri 1:
- yeterli NVRAM'a sahip bir Kontrol Ünitesi kullanın.
Re arıza değeri = 2, 4:
- eğer gerekirse, pozisyon izleme seçimini kaldırın (ölçüm dişlisi için p0411, yük dişlisi için p2720).
Re arıza değeri 3:
- Eğer dişli oranı (p2504, p2505), eksen tipi (p2720.1) ve tolerans penceresi de (p2722) aynı ise sadece aynı enkoder veri setinde bulunan yük dişlisinin pozisyon izlemesini aktifleştirin. Bu parametrelerin tüm aynı motor enkoderini (p187) kullanan tüm sürücü veri setlerinde aynı olması gereklidir.

207556 <Yer bilgisi>Ölçü dişlisi: Konum takibi maksimum güncel değer aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, enkoder veri grubu: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Sürücü/enkoder (motor enkoderi), yük dişlisinin yapılandırılmış konum takibi sırasında, artık 32 bit içerisinde gösterilemeyen, azami olası, mutlak güncel konum değeri (r0483) tespit eder.
Azami değer: p0408 * p0412 * 2^p0419
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):
aaaayyxx hex: yy = Bileşen numarası, xx = enkoder veri seti
Ayrıca bkz: p0408, p0412, p0419
Çözümü: - Hassas çözünürlüğü azaltın (p0419).
- Çoklu dönüş çözünürlüğünü azaltın (p0412)
Ayrıca bkz: p0412, p0419

207560 <Yer bilgisi>Sürücü enkoderi: Pals sayısı ikili potens değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: enkoder data grubu: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Rotatif mutlak değer enkoderlerinde çizgi sayısı p0408 olarak ikili bir potansiyel olmalıdır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Arıza değeri ilgili enkoder data grubu numarasına sahip olacaktır
Çözümü: - Parametrelendirmeyi kontrol edin (p0408, p0404.1, r0458.5).
- Gerektiğinde sensör modülünün gömülü yazılımını yükseltin.

207561 <Yer bilgisi>Sürücü enkoderi: Multiturn pals sayısı ikili potens değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: enkoder data grubu: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Çoklu dönüş çözünürlüğü p0421 alanında ikili potansiyele sahip olmalıdır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Arıza değeri ilgili enkoder data grubu numarasına sahip olacaktır
Çözümü: - Parametrelendirmeyi kontrol edin (p0421, p0404.1, r0458.5).
- Gerektiğinde sensör modülünün gömülü yazılımını yükseltin.

207562 <Yer bilgisi>Sürücü enkoder: Artırmalı enkoder konum takibi mümkün değil.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Bileşen numarası: %2, enkoder veri grubu: %3
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Artırmalı enkoderler için talep edilen konum takibi desteklenmemektedir.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma)
ccccbbaa hex
aa = enkoder veri grubu
bb = Bileşen numarası
cccc = hata nedeni
cccc = 00 hex = 0 dec
enkoder tipi, "artırmalı enkoder konum takibi" fonksiyonunu desteklemiyor.
cccc = 01 hex = 1 dec
Konum takibi etkinleştirilemiyor, çünkü dahili NVRAM'in belleği yetersiz veya NVRAM'i olmayan bir Control Unit mevcut.
cccc = 04 hex = 4 dec
Konum takibi fonksiyonu tarafından desteklenmeyen bir linear cetvel devreye sokuldu.
Ayrıca bkz: p0404, p0411, r0456
Çözümü: - enkoder parametresini kontrol ediniz (p0400, p0404).
- Yeterli NVRAM'i olan Control Unit kullanınız.
- Gerekiyorsa, artırmalı enkoder için konum takini iptal ediniz (p0411.3 = 0)

207563 <Yer bilgisi>Sürücü enkoderi: XIST1_ERW konfigürasyon hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, enkoder veri kümesi: %2

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: "Enkremental enkoderinde mutlak konum" fonksiyonunda hatalı bir konfigürasyon algılandı.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Hata neden:
1 (= 01 hex):
"Enkremental enkoderde mutlak değer" fonksiyonu desteklenmemektedir (r0459.13 = 0).
Bildirim değeri bilgisi:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
yyxx dez: yy = Hata nedeni, xx = Enkoder veri kümesi
Ayrıca bkz: r0459, p4652

Çözümü: Arıza değeri = 1:
- Sensör modülünün firmware versiyonunu yükseltin.
- Modu kontrol edin (p4652 = 1, 3 r0459.13 = 1 özelliğine ihtiyaç duyar.

207565 <Yer bilgisi>Sürücü: PROFIdrive-enkoder arayüzü 1'de enkoder hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoder 1 için PROFIdrive enkoder arabirimi üzerinden bir enkoder hatası bildiriliyor (G1_ZSW.15) .
İkaz değeri (r2124, ondalık yorumlama):
G1_XIST2'den gelen hata kodu, r0483 ile ilgili açıklamaya bakın.
Not:
Bu uyarı sadece p0480[0] sıfıra eşit değilse ortaya çıkar.
Enkoder kontrol sözcüğü Gn_STW Sinyal kaynağı (p0480[0...2], n = Enkoder 1, 2, 3)
Enkoder durum sözcüğü Gn_ZSW (r0481[0...2], n = Enkoder 1, 2, 3)

Çözümü: enkoder hatasını enkoder kumanda kelimesi üzerinden onaylayın (G1_STW.15=1).

207566 <Yer bilgisi>Sürücü: PROFIdrive-enkoder arayüzü 2'de enkoder hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoder 2 için PROFIdrive enkoder arabirimi üzerinden bir enkoder hatası bildiriliyor (G2_ZSW.15) .
İkaz değeri (r2124, ondalık yorumlama):
G2_XIST2'den gelen hata kodu, r0483 ile ilgili açıklamaya bakın.
Not:
Bu uyarı sadece p0480[1] sıfıra eşit değilse ortaya çıkar.
Enkoder kontrol sözcüğü Gn_STW Sinyal kaynağı (p0480[0...2], n = Enkoder 1, 2, 3)
Enkoder durum sözcüğü Gn_ZSW (r0481[0...2], n = Enkoder 1, 2, 3)

Çözümü: enkoder hatasını enkoder kumanda kelimesi üzerinden onaylayın (G2_STW.15=1).

207567 <Yer bilgisi>Sürücü: PROFIdrive-enkoder arayüzü 3'de enkoder hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoder 3 için PROFIdrive enkoder arabirimi üzerinden bir enkoder hatası bildiriliyor (G3_ZSW.15) .
İkaz değeri (r2124, ondalık yorumlama):
G3_XIST2'den gelen hata kodu, r0483 ile ilgili açıklamaya bakın.
Not:
Bu uyarı sadece p0480[2] sıfıra eşit değilse ortaya çıkar.
Enkoder kontrol sözcüğü Gn_STW Sinyal kaynağı (p0480[0...2], n = Enkoder 1, 2, 3)
Enkoder durum sözcüğü Gn_ZSW (r0481[0...2], n = Enkoder 1, 2, 3)
Çözümü: enkoder hatasını enkoder kumanda kelimesi üzerinden onaylayın (G3_STW.15=1).

207569 <Yer bilgisi>Enkoder tanımlama aktif

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Enkoder tanımlamada (bekleyen) p0400 = 10100 ile enkoder henüz tanımlanamadı.
Muhtemelen yanlış veya hiç enkoder emvcut değildir ,yanlış veya mevcut olmayan enkoder hattı sensör modülüne takılıdır veya DRIVE-CLiQ komponentleri bağlı değildir.
Not:
Enkoder tanımlaması enkoder tarafından desteklenmeyi gerektirir ve aşağıdaki durumlarda mümkündür:
- EnDat ara birimli enkoder.
- SSI ara birimli enkoder.
- DRIVE-CLiQ özellikli Motor
Çözümü: - Enkoder/Enkoder hattını kontrol edin ve gerektiğinde bağlayın
- DRIVE-CLiQ-Bağlantısını kontrol edin ve gerektiğinde oluşturun.
- SSI enkoderinde gerekli kullanım uygulamasını uygulayın (bakınız fonksiyon el kitabı).
- Tanımlanamayan enkoderlerde (örn. EnDat ara birimsiz enkoder) ilgili enkoder tiğini p0400 alanına kaydedin.

207570 <Yer bilgisi>Enkoder tanımlama data kabulu işliyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Enkoder tipi, p0400 = 10100 kullanılarak otomatik olarak belirlenmiştir.
Not:
Bu arıza palsların sönümlenmesine neden oldu - bu durum enkoder parametre ayarının p0400 içine aktarılması ve izlenmesi için gereklidir.
Ayrıca bkz: p0400
Çözümü: Herhangi bir ilave tedbir almadan arızayı onaylayın.

207575 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor enkoderi hazır değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2
Servo: KPL2 (ENKODER)
Hla: KPL2 (ENKODER)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Motor enkoder hazır olmadığını bildiriyor.
enkoder 1 (motor enkoder) başlatılması başarısız oldu.
"Park halindeki enkoder" fonksiyonu aktiftir (enkoder kumanda kelimesi G1_STW.14 = 1).
enkoder interface'i (sensör modülü) kapatıldı (p0145).
Sensör modülü arızalıdır.
Çözümü: Diğer mevcut arızaları enkoder 1 üzerinden değerlendirin.

207576 <Yer bilgisi>Tahrik: Arıza aktif olduğundan dolayı enkodersiz mod

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bir arıza yüzünden enkodersiz işletim mümkün değil (r1407.13 = 1).
Bilgi:
p0491'de, arıza durumundaki davranış, arıza tepkisi ENKODERİ ile ayarlanmıştır.
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: - Olası bir enkoder hatasının nedenini ortadan kaldırın.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

207580 <Yer bilgisi>Sürücü: Uygun komponent numarasına sahip sensör modülü yok

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: enkoder data grubu: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: p0141 alanında belirtilen sensör modülünden bir bileşen numarası bulunamadı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
İlgili enkoder veri grubu (endeks p0141)
Çözümü: Parametreyi p0141 düzeltin

207750 <Yer bilgisi>Sürücü: Parametre geçersiz

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: Parametre: %1, Endeks: %2, Hata nedeni: %3
Reaksiyon: KPL1 (KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bir parametre değeri geçersiz ayarlandı ya da doğru girilmedi.
Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama):
ccbbaaaa hex: cc = Hata nedeni, bb = Endeks, aaaa = Parametre
cc = 0: Parametre onaylanmayan sıfır değerine sahip.
cc = 1: Piston çubuğu piston çapından büyük.
cc = 2: Piston çubuksuz silindir (p0311 = 0 ve p0312 = 0).
cc = 3: İşlem alanında konum taşması mümkün (p0407 ve p0313 kontrol edin, gerektiğinde p0418 küçültün).
Çözümü: Girilen parametreyi doğru bir değer ile ayarlayın.

207751 <Yer bilgisi>Sürücü: Valf tepki vermiyor

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Valf geri beslemeli bir valf parametrelendirildi (p0218.2 = 1), buna rağmen valf sürgüsü set değeri izlemiyor.

Çözümü: - Valf iticisiz valfta konfigürasyon geri bildirimini doğru ayarlayın (p0218.2 = 0).
- Valf kendi frekansını kontrol edin (p0216).
- Valf itici güncel değerini yanlış simgede değiştirin (p0218.3).
- Valf ve valf bağlantısını kontrol edin.

207752 <Yer bilgisi>Sürücü: Piston konumu mümkün değildir.

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Piston kalibrasyonu yapıldı (p0476 eşit değil 0) ve mutlak konum mevcut (p1407.3 = 1). Fakat piston konumu (r0094) tutarlı değil (negatif veya p0313'deki stroktan yüksek).

Çözümü: - Konum tersini kontrol edin (p0410.1).
- Yönlendirme kuralını kontrol edin: Piston A tarafında bulunuyorsa, piston konumu (r0094) sıfır olmalıdır. A'dan B tarafına geçerken, hız ve konum artışı pozitif olmalıdır.
- Piston kalibrasyonunu kontrol edin ve gerekirse, A tarafındaki pistonla yeniden piston kalibrasyonu yapın (p1909.1 = 1).
- Enkoder değişiminde, piston kalibrasyonunu tekrarlayın.
- Makine sıfır noktasının kaydırılması sırasında, pistonu yeniden kalibre edin.

Not:

Arızayı onaylamadan önce, p0476 = 0 değerini ayarlayın. Ardından pistonu yeniden kalibre edin (tamamen içeri sürülmüş pistonda p1909.1 = 1 değerini veya p1959.2 = 1 ve p1960 = 1 değerini ayarlayın).

Ayrıca bkz: r0094, p0476

207753 <Yer bilgisi>Sürücü: Geçerli basınç güncel değeri mevcut.

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: "Güç ayarı", "Güç sınırlaması" veya "Sürtünme kompensasyonu" fonksiyonu etkindir (p1400) ve iki gerekli basınç sensöründen en az biri A basınç güncel değeri A veya B için geçerli değer sunmaz.

Hız ayarlayıcısının sistem basınç adaptasyonu etkinleştirilmiştir (p1400.15 = 1) ve sistem basınç ölçüm değeri (r0069) mevcut değildir. Bu fonksiyon için bir sistem basınç ölçüm değeri gereklidir.

Çözümü: - A ve B basınç güncel değeri için basınç sensörlerini ve kablo donanımını kontrol edin (X241 ya da X242)
- A ve B basınç güncel değeri için Ofset düzeltme değerini kontrol edin (p0241, p0243).
- Gerektiğinde "Güç ayarı", "Güç sınırlaması" veya " Sürtünme kompensasyonu" fonksiyonunu kaldırın (p1400).

207754 <Yer bilgisi>Sürücü: Kesme valfı konfigürasyonu hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Kesme valfının hatalı konfigürasyonu algılandı.

Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):

100:

Safety Integrated onaylandı (p9601/p9801), ancak p0218.0 = 0 (Kesme valfı mevcut değil).

101:

Ayar boyutu kesme süresikesme valfının devreye alınması sırasında geri bildirim temaslarının değerlendirilmesinde bekleme süresinden küçük ayarlandı (p0230 < p9625[0]/p9825[0]).

102:

Ayar boyutu kesme süresi kesme valfının kapatılması sırasında geri bildirim temaslarının değerlendirilmesinde bekleme süresinden küçük ayarlandı (p0230 < p9625[1]/p9825[1]).

Çözümü: Arıza değeri = 100:
Safety Integrated onayını ve kesme valfını kontrol edin (p9601/p9801, p0218.0).
Arıza değeri = 101:
Ayar boyutu kesme süresi kesme valfının devreye alınması sırasında geri bildirim temaslarının değerlendirilmesinde bekleme süresinden büyük ayarlandı (p0230 > p9625[0]/p9825[0]).
Arıza değeri = 102:
Ayar boyutu kesme süresi kesme valfının kapatılması sırasında geri bildirim temaslarının değerlendirilmesinde bekleme süresinden büyük ayarlandı (p0230 > p9625[1]/p9825[1]).
Ayrıca bkz: p0230, p9625, p9825

207755 <Yer bilgisi>Sürücü: Güç ayarsız sabit tahdide hareket

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: "Sabit tahdide hareket" (p1545) fonksiyonu seçildi, "Güç ayarı" veya "Güç sınırlaması" etkin olmamasına rağmen (p1400). Sürücü maksimum güçle sabit tahdide hareket ettirilmiştir.
Çözümü: - Gerektiğinde "Sabit tahdide hareket" fonksiyonunu devre dışı bırakın (p1545).
- Güç regülatörünü etkinleştirin (p1400.14 = 1).
veya
- Güç sınırlama Mod 1 veya Mod 2 etkinleştirin (p1400.0 = 1, p1400.1 = 1).

207756 <Yer bilgisi>Sürücü: Özel frekans > Shannon-Frekans filtresi

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Filtre özel frekanslarından biri Shannon frekansından büyüktür.
Shannon frekansı aşağıdaki formül doğrultusunda hesaplanır: 0.5 / p0115[0]
Arıza değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0: Ayar değer filtresi 1 (p1658, p1660)
Bit 1: Ayar değer filtresi 2 (p1663, p1665)
Bit 3: Ayar değer filtresi (p1800, p1805)
Bit 4: Ön kumanda filtresi (p1721, p1727)
Çözümü: - İlgili akım set değer filtresinin sayacını veya tanımlayıcı özel frekansını küçültün.
- Regülatör tarama süresini küçültün (p0115[0]).
- İlgili filtreyi kapatın.

207800 <Yer bilgisi>Sürücü: Güç modülü mevcut

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitesi parametreleri okunamıyor veya güç ünitesinde hiçbir parametre kaydedilmedi.
Control Unit ile güç ünitesi arasındaki DRIVE-CLiQ kablosu kopmuş veya arızalı.
Not:
Bu arıza aynı zamanda, işletime alma aracında yanlış bir topoloji seçildiyse ve bu parametrelendirme sonradan Control Unit'e yüklenirse de ortaya çıkar.
Ayrıca bkz: r0200

Çözümü: - Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
-Control Unit ile güç ünitesi arasındaki DRIVE-CLiQ kablosunu kontrol edin.
- Güç ünitesini kontrol edin ve gerekirse değiştirin.
-Control Unit'i kontrol edin ve gerekirse değiştirin.
- Topolojiyi düzelttikten sonra parametreleri işletime alma aracı aracılığıyla tekrar yükleyin.

207801 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor aşırı akımı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: İzin verilen motorun sınır akımı aşıldı
- Etkin akım sınırı fazla küçük ayarlandı
- Akım ayarı doğru ayarlanması
- Motor fazla büyük devrilme torku düzeltme faktöründe frenlendi
- U/f-modu: Yüksek devir rampası fazla küçük ayarlandı veya yükü fazla büyük
- U/f-modu: Motor hattında veya topraklamada kısa devre
- U/f-modu: Motor akımı Motor Module'ün akımına uymuyor.
Not:
Senkron motor: Sınır akımı = 1.3 x p0323
Asenkron motor: Sınır akım = 1.3 x r0209

Çözümü: - Akım sınırlarını kontrol edin (p0323, p0640).
- Akım ayarını kontrol edin (p1715, p1717).
- Devrilme torku düzeltme faktörünü küçültün (p0326)
- Yüksek devir rampasını büyültün (p1318) veya yükü düşürün.
- Motor ve motor hatlarını kısa devre ve topraklama açısından kontrol edin.
- Motor Module ve motor kombinasyonunu kontrol edin.

207802 <Yer bilgisi>Sürücü: Besleme veya güç modülü hazır değil

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Dahili bir açma komutundan sonra, besleme veya sürücü hazır değil.
- İzleme süresi çok kısa.
- Ara devre gerilimi mevcut değil.
- Bildirimde bulunan bileşenin ilgili beslemesi veya sürücüsü arızalı.
- Bağlantı gerilimi yanlış ayarlanmış.

Çözümü: - Denetim süresini büyültün (p0857).
- Zaman devre gerilimini sağlayın Ara devre hareketini kontrole din Beslemeyi onaylayın
- İlgili besleme veya bildiri sunan bileşenlerin tahriki değiştirin
- Bağlantı gerilimi ayarının kontrol edilmesi (p0210)
Ayrıca bkz: p0857

207805 <Yer bilgisi>Besleme: Güç parçası yüklenmesi I2t

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç ünitesinin I2t aşırı yükü (p0294) için uyarı eşiği aşıldı.

Çözümü: - Daimi yükü düşürme
- Yük boşluğunu adapte etme

207805 <Yer bilgisi>Tahrik: Güç parçası yüklenmesi I2t

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç ünitesinin I2t aşırı yükü (p0294) için uyarı eşiği aşıldı.
p0290'da parametrelenen reaksiyon gerçekleşir.
Ayrıca bkz: p0290
Çözümü: - Daimi yükü düşürme
- Yük boşluğunu adapte etme
- Motordan ve Motor Module'denn gelen nominal akımların düzenini kontrol edin.

207808 <Yer bilgisi>HF Damping Module: sönümleme hazır değil

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Enerji-verme sırasında veya enerji verilmiş durumdayken, HF Damping Module hazır sinyali göndermiyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
1: Devreye alma sırasında hata algılandı.
2: İşletim sırasında hata algılandı.
Çözümü: HF Damping Module- HF Damping Module DRIVE-CLiQ kablo tesisatını kontrol edin.
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- eğer gerekirse, HF Damping Module'ü değiştirin.
Not:
HF Damping Module

207810 <Yer bilgisi>Sürücü: Anma verileri olmadan güç modülü EEPROM'u

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: EEPROM güç parçasında nominal veriler kayıtlı değil
Ayrıca bkz: p0205, r0206, r0207, r0208, r0209
Çözümü: Güç parçasını değiştirin veya Siemens müşteri hizmetlerini bilgilendirin.

207815 <Yer bilgisi>Sürücü: Güç modülü değiştirildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güncel güç ünitesinin kod numarası kayıtlı numara ile uyumsuz. Bu durum, p9906 veya p9908'deki karşılaştırma seviyesi 2 (düşük) veya 3 (asgari) olmadığı zamanlarda ortaya çıkar.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Hatalı parametrenin numarası.
Ayrıca bkz: r0200, p0201

Çözümü: Orijinal güç ünitesini bağlayın ve Control Unit'i tekrar açın (POWER ON) veya p0201 = r0200 ayrını yapın ve p0010 = 0 ile devreye alma işleminden çıkın.

Beslemeler için aşağıdakiler geçerlidir:

Yeni güç ünitesi için belirtilen hat reaktörleri veya şebeke filtreleri kullanılmalıdır. Ardından bir şebeke ve ara dere tanımlaması (p3410 = 5) yapılmalıdır. Besleme türü (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), yapı şekli (booksize, şasi) veya gerilim sınıfı eski ve yeni güç ünitesi için farklılık gösteriyorsa, sistemi yeniden devreye sokmadan güç ünitesini değiştirmek mümkün değildir.

Dalgalı redresör için aşağıdakiler geçerlidir:

Yeni güç ünitesi kabul edilirse, gerekirse akım sınırı (p0640), güç ünitesinin daha düşük bir maksimum akımıyla (r0209) azaltılabilir (tork limitleri aynı kalır).

Sadece güç ünitesi değil, aynı zamanda motor da değiştirilirse; motor tekrar çalıştırılmalıdır (örn. p0010 = 1 üzerinden). Bu durum ayrıca, DRIVE-CLiQ üzerinden indirilmesi gereken motor verileri mevcut olduğunda da gereklidir.

Ayrıca bkz: r0200

207815 <Yer bilgisi>Sürücü: Güç modülü değiştirildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güncel güç ünitesinin kod numarası kayıtlı numara ile uyumsuz. Bu durum, p9906 veya p9908'deki karşılaştırma seviyesi 2 (düşük) veya 3 (asgari) olmadığı zamanlarda ortaya çıkar.

Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):

Hatalı parametrenin numarası.

Ayrıca bkz: r0200, p0201

Çözümü: Orijinal güç ünitesini bağlayın ve Control Unit'i tekrar açın (POWER ON) veya p0201 = r0200 ayarını yapın ve p0010 = 0 ile devreye alma işleminden çıkın.

Beslemeler için aşağıdakiler geçerlidir:

Yeni güç ünitesi için belirtilen hat reaktörleri veya şebeke filtreleri kullanılmalıdır. Ardından bir şebeke ve ara devre tanımlaması (p3410 = 5) yapılmalıdır. Besleme türü (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), yapı şekli (Booksize, Chassis) veya gerilim sınıfı eski ve yeni güç ünitesi için farklılık gösteriyorsa, sistemi yeniden devreye sokmadan güç ünitesini değiştirmek mümkün değildir.

Dalgalı redresörler için aşağıdakiler geçerlidir:

Yeni güç ünitesi kabul edilirse, gerekirse akım sınırı (p0640), güç ünitesinin daha düşük bir maksimum akımıyla (r0209) azaltılabilir (tork limitleri aynı kalır).

Sadece güç ünitesi değil, aynı zamanda motor da değiştirilirse; motor tekrar çalıştırılmalıdır (örn. p0010 = 1 üzerinden). Bu durum ayrıca, DRIVE-CLiQ üzerinden indirilmesi gereken motor verileri mevcut olduğunda da gereklidir.

p9906 = 2, 3 karşılaştırma kademesi ayarlanmışsa, devreye alma işleminden çıkılabilir (p0010 = 0) ve hata onaylanabilir.

Ayrıca bkz: r0200

207820 <Yer bilgisi>Sürücü: Sıcaklık sensörü bağlı değil

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Motor sıcaklığının kontrolü için p0600'de belirtilen sıcaklık sensörü mevcut değildir.

Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):

1: p0601 = 10 (SME), fakat p0600'de enkoder ile ilgili değerlendirme seçilmedi.

2: p0600 = 10 (BICO), fakat Sinyal kaynağı (p0603) bağlı değil.

3: p0601 = 11 (BICO), fakat p0600'de BICO bağlantısı hakkında değerlendirme yok seçildi (20 veya 21).

4: p0601 = 11 (BICO) ve p4610-p4613 > 0, fakat ona ait olan sinyal kaynağı (p0608, p0609) bağlı değil.

5: Sensör değerlendirmeli bileşenler mevcut değil veya geçici olarak demonte edilmiş.

6: Motor Module hakkında değerlendirme mümkün değil (r0192.21).

Çözümü: Uyarı değeri = 1:
- p0600'de enkoderi sıcaklık sensörü ile ayarlayın.

Uyarı değeri = 2:
- p0603'ü sıcaklık sinyaliyle bağlayın.

Uyarı değeri = 3, 4:
- Mevcut sıcaklık sensörlerini ayarlayın (p0600, p0601).
- p4610 ... p4613 = 0 olarak ayarlayın (sensör yok), ya da p0608 veya. p0609'u harici sıcaklık sinyaline bağlayın

Uyarı değeri = 5:
- Sıcaklık sensörüne sahip bileşen bağlayın. DRIVE-CLiQ bağlantısını kontrol edin.

Uyarı değeri = 6:
- Motor Module'de firmware güncellemesi yapın. Sıcaklık sensörünü enkoder üzerinde bağlayın.

Ayrıca bkz: p0600, p0601

207840 <Yer bilgisi>Sürücü: Besleme çalıştırması eksik

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Tahrik için onaylar parametrelendirilen denetim süresinden (p0857) daha uzun süre mevcut olmasına rağmen "Besleme modu" sinyali mevcut değil
- Besleme çalışmıyor
- Binektör girişinin aktarımı hazır sinyali için yanlış veya eksik (p0864).
- Besleme güncel olarak bir ağ tanımı uyguluyor.

Çözümü:
- Beslemeyi devreye alın.
- "besleme modu" sinyali için binektör girişinin aktarımını kontrol edin (p0864)
- Denetim süresini büyültün (p0857).
- Besleme ağ tanımının sonlanmasını bekleyin

Ayrıca bkz: p0857, p0864

207841 <Yer bilgisi>Sürücü: Besleme çalıştırması geri alındı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: "Besleme modu" sinyali işletim sırasında geri alındı
- Binektör girişinin aktarımı "besleme modu" sinyali için yanlış veya eksik (p0864).
- Besleme onayı kapatıldı
- Besleme bir arıza nedeniyle "besleme modu" sinyalini kaldırır.

Çözümü:
- "besleme modu" sinyali için binektör girişinin aktarımını kontrol edin (p0864)
- Besleme onaylarını kontrol edin ve muhtemelen devreye alın.
- Beslemedeki arızayı giderin ve onaylayın

Not:

Bu sürücü, ara devrenin alternatör yapılı desteklerine hizmet edecekse, arıza aksiyonu YOK, KAPALI1 veya KAPALI3 olarak parametrelendirilmelidir. Bu sayede, besleme devre dışı kaldığında, sürücü çalışmaya devam edebilir.

207850 <Yer bilgisi>Harici uyarı 1

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: "Harici uyarı 1" koşulu mevcut.
Not:
"Harici uyarı 1" 1/0 kenarı tarafından binektör girişi üzerinden p2112 tetiklenir.
Ayrıca bkz: p2112
Çözümü: Bu uyarı için nedeni giderin.

207851 <Yer bilgisi>Harici uyarı 2

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: "Harici uyarı 2" koşulu mevcut.
Not:
"Harici uyarı 2" 1/0 kenarı tarafından binektör girişi üzerinden p2116 tetiklenir.
Ayrıca bkz: p2116
Çözümü: Bu uyarı için nedeni giderin.

207852 <Yer bilgisi>Harici uyarı 3

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: "Harici uyarı 3" koşulu mevcut.
Not:
"Harici uyarı 3" 1/0 kenarı tarafından binektör girişi üzerinden p2117 tetiklenir.
Ayrıca bkz: p2117
Çözümü: Bu uyarı için nedeni giderin.

207860 <Yer bilgisi>Harici arıza 1

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: "Harici arıza 1" koşulu mevcut.
Not:
"Harici arıza 1" 1/0 kenarı tarafından binektör girişi üzerinden p2106 tetiklenir.
Ayrıca bkz: p2106
Çözümü: - Bu arıza nedenlerini giderin
- Arızayı onarın

207861 <Yer bilgisi>Harici arıza 2

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: "Harici arıza 2" koşulu mevcut.
Not:
"Harici arıza 2" 1/0 kenarı tarafından binektör girişi üzerinden p2107 tetiklenir.
Ayrıca bkz: p2107

Çözümü: - Bu arıza nedenlerini giderin
- Arızayı onarın

207862 <Yer bilgisi>Harici arıza 3

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: "Harici arıza 3" koşulu mevcut.
Not:
"Harici arıza 3" 1/0 kenarı tarafından aşağıdaki parametre üzerinden tetiklenir:
- UND bağlantısı binektör girişi p2108i p3111, p3112.
- Açma gecikmesi p3110.
Ayrıca bkz: p2108, p3110, p3111, p3112

Çözümü: - Bu arıza nedenlerini giderin
- Arızayı onarın

207890 <Yer bilgisi>Dahili gerilim emniyeti/dahili referans kısa devresi STO aktif

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Dahili referans kısa devresi (p1231 = 4) Safe Torque Off (STO) onaylandığından mümkün değildir. Impulslar onaylanamıyor.

Çözümü: Dahili merkez kısa devresini kapatın (p1231=0) veya Safe Torque Off'u devre dışı bırakın (p9501 = p9561 = 0).
Not:
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapalı) / SH: safe standstill (Güvenli duruş)

207900 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor bloke/devir sayısı kontrolörü sınırda

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Motor, p2177'de dönüş momenti sınırında ve p2175'de devir sayısı eşiğinin altındaki süreden daha uzun çalışıyor
Bu bildirim, devir sayısı güncel değeri dalgalandığında ve devir sayısı ayarlayıcı çıkışı kısa süreli olarak sürekli durma noktasına geldiğinde de tetiklenmiş olabilir.
Ayrıca bkz: p2175, p2177

Çözümü:
- Motorun serbestçe hareket edip edemediğini kontrol edin.
- Etkin tork sınırını kontrol edin (r1538, r1539).
- "Motor bloke" mesajının parametresini kontrol edin ve gerekirse düzeltin (p2175, p2177).
- Gerçek değerin tersini kontrol edin (p0410).
- Motor enkoderi bağlantısını kontrol edin.
- Enkoder pals sayısını kontrol edin (p0408).
- Enkodersiz işletime ve düşük güç değerli motorlara (< 300 W) sahip SERVO için, pals frekansını artırın (p1800).
- "Temel konumlandırıcı" (EPOS) fonksiyon modülü seçim iptalinden sonra, motor (p1528) ve jeneratör (p1529) tork sınırını kontrol edin ve yeniden ayarlayın.
- Blocksize cihaz: Enkodersiz işletim ve p0115[0] <80 µs akım regülatörü algılama süresi için p1800 = 1 / p0115[0] pals frekansını ayarlayın veya p1755 modelinin geçiş hızını artırın.

207901 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor aşırı devir sayısı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Servo: KPL2 (IASC/DC FRENİ)
Hla: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Maksimum izin verilen devir sayısı pozitif veya negatif olarak aşılmıştır.
İzin verilen maksimum pozitif devir sayısı aşağıdaki gibi görüntülenir: Minimum (p1082, CI: p1085) + p2162.
İzin verilen maksimum negatif devir sayısı aşağıdaki gibi görüntülenir: Maximum (-p1082, CI: 1088) - p2162.

Çözümü: Pozitif devir yönünde geçerli olanlar:
-r1084 kontrol edin ve muhtemelen p1082, CI: p1085 ve p2162'yi düzeltin.
Negatif devir yönünde geçerli olanlar:
-r1087 kontrol edin ve muhtemelen p1082, CI: p1088 ve p2162'ti düzeltin.

207902 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor durdu

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Motorun p2178 alanında ayarlı olandan daha uzun durduğu anlaşılmıştır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):
1: r1408.11 üzerinde durma algılama (p1744, p0492)
2: Durma algılama r1408.12 üzerinden (p1745) veya akış farkı üzerinden (r0083 ... r0084).
3: r0056.11 üzerinden durma algılama (sadece yabancı tahrikli senkron motorlar için).

Çözümü: Devir sensörüne sahip devir ve tork ayarlarında geçerli olan:
- devir sinyalini kontrol edin (Hat kesintisi, polarite, çizgi sayısı, sensör mili kesintisi).
- Bir veri grubu aktarımı ile başka bir devir sensörüne aktarılması durumunda devir sensörünü kontrol edin, Bu veri grubu aktarımı sırasında ayarlanan aynı motorla bağlı bulunmalıdır.

Herhangi bir arıza mevcut olmadığında, arıza toleransı (p1744 ya da p0492) büyültülmelidir.

Devir sensörü olmadan devir ve tork ayarlarında geçerli olan:
- Tahrikin kumandalı modda (r1750.0) yük anında düşüp düşmediğini kontrol edin. Evet ise, akım set değerini p1610 üzerine çıkartın
- Devir set değeri halen sıfır olduğunda tahrikin yük nedeniyle düşüp düşmediğini kontrol edin. Evet ise, akım set değerini p1610 üzerine çıkartın
- Motor tahrik süresi (r0346) aşırı düştüğünde tekrar kaldırılmalıdır
- Akım sınırlarını kontrol edin (p0640, r0067). Fazla düşük akım sınırlarında tahrik tekrar manyetize edilemez
- Akım ayarını (p1715, p1717) ve devir adaptasyon ayarını (p1764, p1767) kontrol edin. Dinamik fazla düşürüldüğünde bu tekrar kaldırılmalıdır.
- Bir veri grubu aktarımı ile başka bir devir sensörüne aktarılması durumunda devir sensörünü kontrol edin, Bu veri grubu aktarımı sırasında ayarlanan aynı motorla bağlı bulunmalıdır.

Herhangi bir arıza mevcut olmadığında, arıza toleransı (p1745) veya gecikme süresi (p2178) büyültülmelidir.

Yabancı tahrikli senkron motorlarda (devir sensörlü ayarlamada) geçerli olan:
- Devir sinyalini kontrol edin (Hat kesintisi, polarite, çizgi sayısı).
- Motor parametrelendirmesini (tip plakası ve yedek devre görüntü parametresini) sağlayın.
- Tahrik düzenini ve düzenlemeye yönelik ara birimleri kontrol edin.
- Mümkün olduğunca yüksek tahrik akımı ayarının dinamiğini sağlayın.
- Devir ayarını salınım hareketi açısından kontrol edin ve rezonans salınımlarında band blokaj filtresini devreye alın.
- Maksimum devir sayısını aşmayın (p2162).

Herhangi bir arıza mevcut olmadığında, gecikme süresi (p2178) büyültülmelidir.

207903 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor devir sayısı sapması

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: İki hedef değerin (p2151, p2154) ve güncel devir hızının (r2169) devir hızı farkından oluşan miktar, tolerans eşiğini (p2163) tolere edilenden (p2164, p2166). Daha uzun süredir aşıyor.

Uyarıya, sadece p2149.0 = 1'de izin veriliyor.

Olası nedenler şunlar olabilir:
- Yük momenti, devir momenti hedef değerinden büyük.
- Hızlanma sırasında devir momenti/akım ve güç sınırına ulaşılıyor. Sınırlar yeterli gelmiyorsa, sürücü çok küçük yapılandırılmış olabilir.
- Devir momenti ayarlamasında hedef devir hızı değeri güncel devir hızı değeriyle birlikte yürütülmüyor.

-Etkin Vdc ayarlayıcılarında.

U/f kontrolünde, aşırı yük, Imax ayarlayıcısının etkin olmasından anlaşılır.

Ayrıca bkz: p2149

Çözümü:
- p2163 ve/veya p2166 sayısının yükseltilmesi
- Tork / akım / güç sınırlarını büyültün
- Tork ayarında: Devir set değerini devir güncel değerine yönlendirin.
- Uyarıyı p2149.0 = 0 ile kapatın.

207904 <Yer bilgisi>Harici rotor kısa devresi: "Kapalı" emniyet geri bildirimi eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Emniyet geri bildirimi (p1235) kapanma sırasında sinyali "Kapalı" (r1239.1=1) denetim süresi dahilinde (p1236) bildirmemiştir.

Çözümü:
- Emniyet geri bildiriminin doğru bağlı olup olmadığını kontrole din (p1235).
- Destek geri bildirim lojiğini kontrol edin (r1239.1 = 1: "kapalı", r1239.1 = 0: "Açık").
- Denetim süresini büyültün (p1236).
- Gerektiğinde harici referans kısa devresini destek geri bildirimi olmadan ayarlayın (p1231 = 2).

207905 <Yer bilgisi>Harici rotor kısa devresi: "Açık" emniyet geri bildirimi eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Emniyet geri bildirimi (p1235) açılma sırasında sinyali "açık" (r1239.1=0) denetim süresi dahilinde (p1236) bildirmemiştir.

Çözümü:
- Emniyet geri bildiriminin doğru bağlı olup olmadığını kontrole din (p1235).
- Destek geri bildirim lojiğini kontrol edin (r1239.1 = 1: "kapalı", r1239.1 = 0: "Açık").
- Denetim süresini büyültün (p1236).
- Gerektiğinde harici referans kısa devresini destek geri bildirimi olmadan ayarlayın (p1231 = 2).

207906 <Yer bilgisi>Dahili frenleyici kısa devresi gerilim koruması: Parametrelendirme hatalıdır.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Motor veri grubu: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Merkezleme kısa devresi hatalı parametrelenmiştir.

Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):

zzzzyyxx: zzzz = Arıza nedeni, xx = Motor data grubu

zzzz = 0001 hex = 1 dez:

Sürekli tahrik edilen senkron motor seçili değil.

zzzz = 0002 hex = 2 dez:

Asenkron motor seçili değil.

zzzz = 0065 hex = 101 dez:

Harici merkez kısa devresi: Çıkış (r1239.0) kablo donanımsız.

zzzz = 0066 hex = 102 dez:

Kontaktör geri bildirimli harici merkez kısa devresi: Geri bildirim aktarımsız (BI: p1235). Geri bildirim tüm komut data gruplarında (CDS) aktarılmış olmalıdır.

zzzz = 0067 hex = 103 dez:

Kontaktör geri bildirimsiz harici merkez kısa devresi: Açma sırasında bekleme süresi (p1237) 0.

zzzz = 00C9 hex = 201 dez:

Dahili gerilim koruması: Motor Module'ün maksimum çıkış akımı (r0209) 1.8 x Motor-kısa devre akımından küçüktür (r0331).

zzzz = 00CA hex = 202 dez:

Dahili gerilim koruması: Booksize veya şasi Motor Module kullanılmaz.

zzzz = 00CB hex = 203 dez:

Dahili gerilim koruması: Motor-Kısa devre akımı (p0320) Motor-Maksimum akımından büyüktür (p0323).

zzzz = 00CC hex = 204 dez:

Dahili gerilim koruması: Aktivasyon (p1231 = 4) senkron motorlu tüm motor data grupları için değildir (p0300 = 2xx, 4xx).

Çözümü: Hata değeri = 1 için:

- Bir bobin kısa devresine / Gerilim korumasına sadece sürekli manyetik senkron motorlarda izin verilir. Motor tipinin p0300'deki en yüksek konumu 2 veya 4 olmalıdır.

Hata değeri = 101 için:

- Çıkış sinyali r1239.0 ile harici bobin kısa devre bağlantısına yönelik kontaktör kontrol edilmelidir. Örneğin sinyal, bir çıkış terminaline p0738 binektor girişi üzerinden bağlanabilir. Bu hata onaylanmadan önce, p1231 tekrar ayarlanmalıdır.

Hata değeri = 102 için:

- Kontaktör ger bildirimi olan bir harici bobin kısa devresi (p1231 = 1) seçilirse, geri bildirim sinyali bir giriş terminaline (örn. r0722.x) bağlanmalı ve daha sonra p1235 binektör girişine bağlanmalıdır.
- Alternatif olarak, kontaktör geri bildirimi olmayan bir harici bobin kısa devresi (p1231 = 2) seçilebilir.

Hata değeri = 103 için:

- Kontaktör geri bildirimi olmayan bir harici bobin kısa devresi (p1231 = 2) seçilirse, p1237'de bir bekleme süresi parametrelenmelidir. Bu süre daima gerçek kontaktör açılış süresinden daha büyük olmalıdır, aksi takdirde Motor Module'de kısa devre görülür!

Hata değeri = 201 için:

- Daha yüksek maksimum akıma sahip bir Motor Module veya daha küçük kısa devre akımına sahip bir motor kullanılmalıdır. Maksimum Motor Module akımı > 1.8 x motor kısa devre akımı olmalıdır.

Hata değeri = 202 için:

- Dahili gerilim koruması için Booksize veya şasi tipi bir Motor Module kullanın.

Hata değeri = 203 için:

- Dahili gerilim koruması için sadece kısa devre korumalı motorlar kullanın.

Hata değeri = 204 için:

- Dahili gerilim koruması, senkron motorlara sahip (p0300 = 2xx, 4xx) tüm motor veri grupları için etkinleştirilmelidir (p1231 = 3) veya tüm motor veri grupları için devre dışı bırakılmalıdır (p1231 eşit değil 3). Bu sayede, bir veri grubu değişiminin sonucu olarak korumanın yanlışlıkla kaldırılmaması sağlanır. Bu hata ancak bu koşulun yerine getirilmesi durumunda onaylanabilir.

207907 <Yer bilgisi>Dahili merkez kısa devresi: Motor terminalleri, impuls iptalinden sonra sıfır potansiyelinde değil.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: "Dahili gerilim emniyeti" fonksiyonu etkinleştirildi (p1231=3)

Dikkate alınması gereken:

- Aktif dahili gerilim emniyetinde tüm motor terminalleri Impuls silme işleminin ardından yarı ara devre potansiyelinde yer almaktadır (dahili gerilim emniyeti olmaksızın motor terminalleri potansiyel içermemektedir)!
- Sadece kısa devreye karşı emniyetli motorlar kullanılabilir (p0320 < p0323).
- Motor Module 1.8 misli motorun kısa devre akımı ile (r0331) kalıcı olarak taşıyabilmelidir (r0289)
- Dahili gerilim emniyeti bir arıza etkeni nedeniyle kesilemez. Aktif dahili gerilim meniyeti nedeniyle yüksek akım Motor Module'ün ve/veya motorun tahribatına neden olabilir.
- Motor Module bağımsız dahili gerilim emniyetini desteklemediğinde (r0192.10 = 0) güvenli işlevsellik için ağ kesintisi oluştuğunda harici bir 24-V besleme (USV) ile bileşenlerde kullanılmalıdır.
- Motor Module bağımsız dahili gerilim emniyetini desteklediğinde (r0192.10 = 1) ağ kesintisinde güvenli fonksiyon olarak bileşenler için 24 V besleme bir kontrol modülü tarafından gerçekleşmelidir.
- Aktif dahili gerilim emniyetinde motor uzun süreliğine dışardan tahrik edilmemiş olmalıdır (örn. çeken yükler veya başka bir bağlı motor tarafından).

Çözümü: Gerekli değil

Kullanıcı için bildiri olarak hizmet eder

207908 <Yer bilgisi>Dahili merkez kısa devresi aktif

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Motor Module, motorun, güç yarı iletkenler üzerinden kısa devre yaptığını bildirir(r1239.5 = 1). Impulslar onaylanamıyor. Dahili kısa devre koruması seçilmiştir (p1231 = 4).
Çözümü: Senkron motorlarda, frenleyici kısa devre frenlemesi binektör girişi p1230 = 1 sinyali ile etkinleştirilir.
Ayrıca bkz: p1230, p1231

207909 <Yer bilgisi>Dahili gerilim emniyeti: Devre dışı bırakım ancak POWER ON sonrasında etkindir.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Dahili gerilim emniyetinin devre dışı bırakılması (p1231 3'e denk değildir) ancak POWER ON sonrasında etkin olur.
Konum sinyali r1239.6 = 1 dahili gerilim emniyetinin hazır olduğunu gösterir.
Çözümü: Gerekli değil
Kullanıcı için bildiri olarak hizmet eder

207910 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor aşırı sıcaklığı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: KTY84/PT1000:
Motor sıcaklığı uyarı eşiğini (p0604 oder p0616) aştı.
PTC:
1650 Ohm'luk tetikleme eşiği aşıldı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
Bildirime neden olan sıcaklık kanalının numarası.
Ayrıca bkz: p0604, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628
Çözümü: - Motor yükünü kontrol edin.
- Ortam sıcaklığını ve motorun havalandırmasını kontrol edin.
- PTC veya Bimetal-Açıcı kontrol edin.
- Denetim sınırlarını kontrol edin (p0604, p0605).
- Motor sıcaklık modeli aktivasyounu/parametresini kontrol edin (p0612, p0626 ve diğerleri)
Ayrıca bkz: p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

207913 <Yer bilgisi>Uyartım akımı tolerans aralığının dışında

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Enerji akımı güncel değeri ve set değeri arasındaki fark toleransı aşmıştır:
abs(r1641 - r1626) > p3201 + p3202
Bu arıza için neden abs (r1641 - r1626) < p3201 durumunda tekrar geri kaydedilir.
Çözümü: - Parametreyi kontrol edin (p1640, p3201, p3202).
- Oluşum yönü ara birimlerini kontrol edin (r1626, p1640).
- Oluşum yönünü kontrol edin.

207914 <Yer bilgisi>Akış tolerans dışında

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güncel akımı değeri ile hedef akım değeri arasındaki fark, toleransı aşmıştır:
abs(r0084 - r1598) > p3204 + p3205
Bu arızanın nedeni, abs (r0084 - r1598) < p3204 durumunda geri sıfırlanır.
Arıza, ancak p3206'daki gecikme süresinin dolmasının ardından kaydedilir.
Çözümü: - Parametrelendirmeyi kontrol edin (p3204, p3205).
- İkaz sistemine ait arayüzleri kontrol edin (r1626, p1640).
- İkaz sistemini kontrol edin.
- Akış kontrolünü kontrol edin (p1590, p1592, p1597).
- Ayarlayıcıyı dalgalanmalara karşı kontrol edin ve yardımcı önlemleri alın (örneğin devir sayısı ayarlama devresini iyileştirin, bant kilidini parametrelendirin).

207918 <Yer bilgisi>Trifaze akım set değeri üreteci çalışması seçildi/aktif

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sadece takviye ile tahrik edilen senkron motorlar için (p0300=5):
Güncel kumanda / ayar işletim türü sabit akımlı I/f kumandasıdır (p1300=18).
Devir önverisi set değer kanalı üzerinden gerçekleşir akım ön verisi minimum akım üzerinden (p1620).
Ayar dinamiğinin bu işletim türünde oldukça sınırlandırılmış olmasına dikkat edilmelidir. Bu nedenle normal işletimden farklı olarak set devri için en yüksek çalışma süreleri ayarlanmalıdır
Çözümü: Diğer kumanda / ayar işletim türünü seçin.
Ayrıca bkz: p1300

207927 <Yer bilgisi>Doğru akım frenlemesi aktif.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Motor doğru akım tarafından frenlenir. Doğru akım frenlemesi aktif.
1)
DCBRK reaksiyonlu bildirim aktif. Motor fren akımı p1232 halinde bir süre için p1233 frenlenir. Durgun konum eşiği p1226 aşıldığında frenleme süreci zamanından önce kesilecektir.
2)
Doğru akım frenlemesinde binektör girişinde p1230 ayarlı doğru akım frenlemesinde (p1230 = 4) etkinleştirilir. Fren akımı p1232 bu binektör girişi aktif olmayıncaya kadar vurgulanır.
Çözümü: Gerekli değil.
Bu uyarı, yürütülen doğru akım frenlemesinden sonra otomatik olarak geri çekilir.

207928 <Yer bilgisi>Dahili gerilim koruması devreye girmiştir.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Motor Module, motorun, güç yarı iletkenler üzerinden kısa devre yaptığını bildirir(r1239.5 = 1). Impulslar onaylanamıyor. Dahili kısa gerilim koruması seçilmiştir (p1231 = 3).

Çözümü: Motor Module, otarşik dahili gerilim korumasını desteklediği zaman (r0192.10 = 1), frenleyici kısa devrenin etkinleştirilip etkinleştirilmeyeceğine, ara devre beslemesine göre Motor Module kendi karar verir.

Ara devre beslemesi 800 V'u aşarsa, o zaman frenleyici kısa devre etkinleştirilir ve AUS2 tepkisini tetikler. Ara devre beslemesi 450 V'un altına düşerse, frenleyici kısa devre tekrar kaldırılır.

Eğer motor hala kritik bir devir sayısı alanında ise, ara devre beslemesi 800 V eşiğini aşar aşmaz, frenleyici kısa devre tekrar etkinleştirilir.

Otarşik dahili gerilim koruması etkin ise (r1239.5 = 1) ve şebeke geri geldiğinde (450 V < ara devre gerilimi < 800 V), o zaman frenleyici kısa devre 3 dakika sonra kaldırılır.

207930 <Yer bilgisi>Sürücü: Fren kontrolü hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit fren kumandasında bir hata tespit etti.

- Motor kablosu blndajı doğru değil.
- Motor Module'nin fren kumanda devresinde arıza.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

10, 11:

"Freni aç" işleminde hata.

- Fren bağlı değil veya kablo kopması mevcut (frenin p1278 = 1 için açılıp açılmadığını kontrol edin).
- Fren kablosunda topraklama hatası.
- S120M: Fren, montaj amacıyla X4.1 terminali üzerinden açıldı (sadece besleme gerilimi kapalı olduğunda geçerlidir).

20:

"Fren açık" durumunda hata.

- Fren sargısında kısa devre.

30, 31:

"Freni kapat" işleminde hata.

- Fren bağlı değil veya kablo kopması mevcut (frenin p1278 = 1 için açılıp açılmadığını kontrol edin).
- Fren sargısında kısa devre.

40:

"Fren kapalı" durumunda hata.

50:

Control Unit'in fren kumandasında hata veya Control Unit ile Motor Module arasında iletişim arızası (fren kumandası teşhisi).

80:

Safe Brake Adapter (SBA) kullanımında, Control Unit'in fren kumandasında bir hata meydana geldi.

Ayrıca bkz: p1278

Çözümü:

- Motor durdurma freni bağlantısını kontrol edin
- Paralel aktarımda tutma freninin kumandası için güç parçası veri grubunun ayarını kontrol edin (p7015).
- Motor durdurma freni fonksiyonunu kontrol edin

-Control Unit ve ilgili Motor Module arasında yer alan DRIVE-CLiQ-iletişiminde arızalar olup olmadığını kontrol edin ve gerektiğinde ilgili arızalarda teşhis işlemini uygulayın.

- EMV uygun devre dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin (örn. motor kablosu ve fren kontaktörü izolasyonunu perdeleme sacı ile bağlayın ya da motor soketini gövde vidalayın).
- İlgili Motor Module değiştirin

Safe Brake Module ile işletim:

- Safe Brake Module bağlantısını kontrol edin.
- Safe Brake Module değiştirin.

Safe Bake Adapter (SBA) ile işletim:

- SBA bağlantısını kontrol edin, gerektiğinde SBA değiştin.

Ayrıca bkz: p1215, p1278

207931 <Yer bilgisi>Fren açılmıyor

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bu uyarı r1229.4=1 durumunda sunulur.
Ayrıca bkz: p1216, r1229
Çözümü: - Motor durdurma freninin işlevselliğini kontrol edin.
- Geri bildirim sinyalini kontrol edin (p1223).

207932 <Yer bilgisi>Fren kapanmıyor

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bu uyarı r1229.5=1 durumunda sunulur.
r1229.5 = 1 alanında KAPALI1 / KAPALI3, geçen yükten tahrikin hızlanmasını engellemek için bastırılır, bu sırada KAPALI2 etkin kalır.
Ayrıca bkz: p1217, r1229
Çözümü: - Motor durdurma freninin işlevselliğini kontrol edin.
- Geri bildirim sinyalini kontrol edin (p1222).

207934 <Yer bilgisi>Sürücü: S120 Combi motor durdurma freni yapılandırması.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: S120 Combi de bağlı bir motor tutucu freni algılandı. Bu fren tam olarak bir Combi besleme sürücüsüne atanmadı ve böylece fren kumandası (doğru) konfigüre edilmemiştir..
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):
0: Motor freni atanmamıştır (p1215 = 0 veya 3 tüm S120 Combi besleme sürücülerinde).
1: Birden fazla motor tutucu fren atanmıştır (p1215 = 1 veya 2 tüm S120 Combi besleme sürücülerinde) veya bir DRIVE-CLiQ motorundan fazlası motor tutucu fren ile mevcuttur.
2: Fren yanlışlıkla iş miline atanmıştır (p1215 = 1) bu mevcut yazılım versiyonunda onaylanmaz.
3: "Güvenli fren kumandası" fonksiyonunun (SBC, p9602 = p9802 = 1) iş mili için onaylanması denenmektedir. Buna mevcut yazılım versiyonunda izin verilmez
Çözümü: Motor tutucu frenin belirgin yapıda bir S120 Combi ön sürücüsüne (p1215 = 1 veya 2) atanmış olduğunu kontrol edin.
Motor tutucu frenin belirgin yapıda bir S120 Combi ön sürücüsüne (bu sürücüde p1215 = 1 veya 2) atandığında arıza geri alınır. Bu zaman noktası sonrasında motor tutucu fren ilgili sürücü tarafından kumanda edilir.
Ayrıca bkz: p1215

207935 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor durdurma freni konfigürasyonu hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Motor durdurma freninin hatalı yapılandırıldığı algılandı.
Arıza değeri 8r0949, ondalıklı yorumla):
0:
Konfigüre edilmemiş fren kumandasında (p1215 = 0) motor durdurma frenine sahip bir motor algılanmıştır.
Fren kumandasının konfigürasyonu bunun üzerine "Süreç kumandası gibi motor durdurma freni" (p1215 = 1) ayarlanmıştır (sadece ilk çalıştırmada).
Safe Brake Adapter (SBA) özellikli bir şasi aygıtında p9621 = r9872.3 devresi oluşturuldu (sadece ilk devreye almada).
Paralel devrede p7015'te motor durdurma freninin bağlı olduğu güç parçası ayarlandı (sadece ilk devreye almada).
1:
Yapılandırılmamış fren kumandasında (p1215 = 0) bir motor durdurma freni algılandı.
Fren kumandasının konfigürasyonu “Motor durdurma freni mevcut değil” (p1215 = 0) konumunda bırakıldı.
11:
Tanımlama paralel devrede birden fazla motor durdurma freni algıladıç
12:
Paralel devrede p0121'de p7015 için ayarlanmış güç parçası veri kümesi için geçerli bileşenler numarası yok.
13:
"Güvenli fren kontrolü" (SBC) etkin fonksiyonunda p7015'teki değerin değiştirilmesi denendi.
14:
Paralel devrede p7015'te ayarlı güç parçası cevap vermedi.

Çözümü: Arıza değerine yönelik = 0:
- Sorun giderme gerekli değil
Arıza değerine yönelik = 1:
- Motor durdurma freninin konfigürasyonunu gerektiğinde değiştirin (p1215 = 1, 2).
- Bu arıza değerinin beklenmedik gündeme gelmesi durumunda bir karışımı önlemek için motor bağlantılarını kontrol edin.
Arıza değeri = 11:
Paralel devrede sadece bir motor durdurma freni bağlı.
Arıza değeri = 12:
Paralel devredeki güç parçası veri kümesinin ayarını kontrol edin (p7015).
Arıza değeri = 13:
p7015'i değiştirmeden önce "Güvenli fren kontrolü" (SBC) fonksiyonunu kapatın (p9602).
Arıza değeri = 14:
Paralel devrede güç parçasının fren kontrolünü destekleyip desteklemediğini kontrol edin (r9771.14)
Control Unit ve ilgili güç parçası arasındaki DRIVE-CLiQ iletişiminde arızalar olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse ilgili arızalarda arıza teşhis işlemi yürütün.
Ayrıca bkz: p1215

207950 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor parametresi hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: - İşletime alma sırasında motor parametreleri yanlış girildi (örn. p0300 = 0, motor yok).
- Fren direnci hala parametrelenmedi, işletime alma işlemi tamamlanamıyor.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
İlgili parametre numarası.
300 (CU250S-2):
Motor tipi bu ayar türü için desteklenmiyor.
307:
Aşağıdaki motor parametreleri yanlış olabilir:
p0304, p0305, p0307, p0308, p0309
Ayrıca bkz: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0315, p0316, p0320, p0322, p0323

Çözümü: Motor verilerini motor plakasındaki veriler ile kıyaslayın ve gerektiğinde düzeltin
Arıza değerine yönelik = 300 (CU250S-2):
Ayarlanan bu ayar türlerince desteklenen motor tipini çalıştırın.

207955 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor değiştirildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: DRIVE-CLiQ ile güncel motorun kod numarası kaydedilen numara ile eşleşmiyor. Yatakların, dişli kutularının veya frenin kod numaraları kaydedilmiş olan numaralarla eşleşmiyor.
Arıza değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Hatalı parametre numarası
Ayrıca bkz: p0301, r0302
Çözümü: Orijinal motoru bağlayın, Control Unit'i tekrar açın (POWER ON) ve p0010 = 0 ile hızlı devreye alma işleminden çıkın.
Ya da: Yeni bir devreye alma işlemi yürütmeden p0300 = 10100 ayarını yapın (sadece değiştirilmemiş motor verilerinde).
Ya da: p0300 = 10000 ayarını yapın (motor parametrelerini DRIVE-CLiQ ile yükleyin) ve yeniden devreye alın. Bu sırada yatak, dişli kutusu ve fren verileri de yeniden yüklenir.
Hızlı devreye almadan (p0010 = 1) otomatik olarak p3900 > 0 ile çıkılır.
Eğer p0010 = 0 ile hızlı devreye almadan çıkılırsa, otomatik regülatör hesaplaması (p0340 = 1) gerçekleştirilmez.

207956 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor kodu liste (katalog) motoruna uymuyor

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: DRIVE-CLiQ'li bağlı bulunan motorun motor kodu, olası motor türleri listesine uymuyor (bkz. p0300'deki seçim).
DRIVE-CLiQ'li bağlı bulunan motor, muhtemelen bu firmware sürümü tarafından desteklenmiyor.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
DRIVE-CLiQ'li bağlı bulunan motorun motor kodu.
Bilgi:
Motor kodunun ilk üç rakamı genellikle motor türü listesine uygundur.
Çözümü: DRIVE-CLiQ'li ve uygun motor kodlu bir motor kullanın.

207960 <Yer bilgisi>Sürücü: Sürtünme karakteristiği hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Sürtünme karakteristiği hatalı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1:
Yanlış parametre formatı.
1538:
Sürtünme momenti, üst etkili tork sınırından (p1538) ve sıfırdan elde edilen maksimumdan büyük. Bu nedenle sürtünme karakteristiğinin çıkışı (r3841) bu değerle sınırlanır.
1539:
Sürtünme momenti, alt etkili tork sınırından (p1539) ve sıfırdan ele edilen minimumdan küçük. Bu nedenle sürtünme karakteristiğinin çıkışı (r3841) bu değerle sınırlanır.
3820 ... 3829:
Hatalı parametre numarası. Sürtünme karakteristiği parametrelerine girilen devir sayıları aşağıdaki koşula karşılık gelmiyor:
0.0 < p3820 < p3821 < ... < p3829 <= p0322 veya p1082, p0322 = 0 ise
Bu nedenle sürtünme karakteristiğinin çıkışı (r3841) sıfıra ayarlanır.
3830 ... 3839:
Hatalı parametre numarası. Sürtünme karakteristiği parametrelerine girilen torklar aşağıdaki koşula karşılık gelmiyor:
0 <= p3830, p3831 ... p3839 <= p0333
Bu nedenle sürtünme karakteristiğinin çıkışı (r3841) sıfıra ayarlanır.
Ayrıca bkz: r3840

Çözümü: Sürtme referansı koşullarını yerine getirin
Uyarı değerine yönelik = 1538:
Yukarıda etkin tork sınırlarını kontrol edin (örn. alan zayıflama alanında)
Uyarı değerine yönelik = 1539:
Aşağıda etkin tork sınırlarını kontrol edin (örn. alan zayıflama alanında)
Uyarı değerine yönelik = 3820 ... 3839:
Sürtme referansının parametre ayarları için koşulları yerine getirin.
Motor verileri (örn. maksimum devir p0322) devreye alım sırasında (p0010=1, 3) değiştirildi, bu sayede buna bağlı teknolojik sınırlamaları ve eşik değerleri p0340=5 seçilmesi ile yeniden hesaplanacaktır.

207961 <Yer bilgisi>Sürücü: Sürtünme karakteristiği kaydı etkinleştirildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Otomatik sürtünme karakteristiği kaydı etkinleştirildi.
Bir sonraki açma komutu ile ilgili kayıt yapılır.
Sürtünme karakteristiğinin kaydı sırasında, parametrelerin kaydedilmesi mümkün değildir (p0971, p0977).
Çözümü: Gerekli değil.
Sürtünme karakteristiği kaydı başarıyla tamamlandıktan veya kayıt devre dışı bırakıldıktan sonra uyarı otomatik olarak (p3845 = 0) geri çekilir.

207963 <Yer bilgisi>Sürücü: Sürtünme karakteristiği kaydı iptal edildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: KPL1
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sürtünme eğrisinin kaydı için gerekli şartlar yerine getirilmedi.

Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):

0046: İzinler eksik (r0046).

1082: Hareket ettirilmesi gereken en büyük devir sayısı değeri (p3829) azami devir sayısından (p1082) daha büyüktür.

1084: Hareket ettirilmesi gereken en büyük devir sayısı değeri (p3829) azami devir sayısından (r1084, p1083, p1085) daha büyüktür.

1087: Hareket ettirilmesi gereken en büyük devir sayısı değeri (p3829) azami devir sayısından (r1087, p1086, p1088) daha büyüktür.

1110: Sürtünme eğrisi kayıt yönü negatif seçildi (p3845) ve negatif yönüne doğru kapatıldı (p1110).

1111: Sürtünme eğrisi kayıt yönü pozitif seçildi (p3845) ve pozitif yönüne doğru kapatıldı (p1111).

1198: Sürtünme eğrisi kaydı seçildi (p3845 > 0) ve negatif (p1110) ile pozitif (p1111) yönüne doğru kapatıldı (r1198).

1300: Kontrol türü (p1300) devir sayısı kontrolü için ayarlanmamış.

1755: Enkodersiz kontrol (p1300 = 20) hareketlendirilecek en küçük devir sayısı değeri (p3820) daha küçük veya eşitti geçiş devir sayısı ile kontrol edilen işletmeye (p1755).

1910: Motor tanımlaması etkin.

1960: Devir sayısı ayarlayıcı iyileştirmesi.

3820 ... 3829: Devir sayısı (p382x) ulaşılabilir değil.

3840: Sürtünme eğrisi hatalı.

3845: Sürtünme eğrisi kaydı iptal edildi.

Çözümü: Sürtünme karakteristiğinin kaydedilmesi için koşulları karşılayın.

Re arıza değeri = 0046:

- eksik enable sinyallerini sağlayın.

Arıza değeri = 1082, 1084, 1087 için:

- Maksimum hız (p1082, r1084, r1087) değerine eşit veya daha küçük olacak şekilde yaklaşılacak en yüksek hız değerini (p3829) girin.
- Sürtünme karakteristiği boyunca hız noktalarını yeniden hesaplayın (p0340 = 5).

Arıza değeri = 1110 için:

- Pozitif yönde sürtünme karakteristik kaydını seçin (p3845).

Arıza değeri = 1111 için:

- Negatif yönde sürtünme karakteristik kaydını seçin (p3845).

Arıza değeri = 1198 için:

- İzin verilen yönü enable edin (p1110, p1111, r1198).

Arıza değeri = 1300 için:

- Kapalı-çevrim hız kontrolünde (p1300 = 20, 21) kontrol modunu (p1300) ayarlayın.

Arıza değeri = 1755 için:

- Enkodersiz kapalı-çevrim hız kontrolü (p1300 = 20) için, açık-çevrim kontrollü çalışmanın hızından (p1755) daha büyük olacak şekilde yaklaşılacak en düşük hız değerini (p3820).
- Sürtünme karakteristiği boyunca hız noktalarını yeniden hesaplayın (p0340 = 5).

Arıza değeri = 1910 için:

- Motor verisi tanımlama işleminden (p1910) çıkın.

Arıza değeri = 1960 için:

- Hız kontrolörü optimizasyon işleminden (p1960) çıkın.

Re arıza değeri 3820 ... 3829:

- p382x hızında yükü kontrol edin.
- p382x hızında osilasyon açısından hız sinyalini (r0063) kontrol edin. Eğer yapılabilirse, hız kontrolörünün ayarlarını değiştirin.

Arıza değeri = 3840 için:

- Sürtünme karakteristiğinin hatasız olmasını sağlayın (p3820 ... p3829, p3830 ... p3839, p3840).

Arıza değeri = 3845 için:

- Sürtünme karakteristiği kaydını (p3845) aktifleştirin.

207965 <Yer bilgisi>Sürücü: Kayıt gerekli.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Açısal komutatör offseti (p0431) yeniden belirlendi ve henüz kaydedilmedi.
Yeni değerin kalıcı olarak kabul edilebilmesi için, hemen kaydedilmeli (p0971, p0977).
Ayrıca bkz: p0431, p1990
Çözümü: Gerekli değil.
Bu uyarı, kayıt sonrasında otomatik olarak geri çekilir.
Ayrıca bkz: p0971, p0977

207966 <Yer bilgisi>Sürücü: Değiştirme açısını kontrol et

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Devir güncel değeri oluşturuldu ve ilgili düzenleme açısı ofseti sıfıra denk değil ve böylelikle muhtemelen yanlış
Çözümü: Düzenleme açısı ofseti güncel değer oluşumu sonrasında kontrol edin veya yeniden belirleyin (p1990=1)

207971 <Yer bilgisi>Tahrik: Düzenleme açısı ofseti tespiti etkinleştirildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Değiştirme açısı ofsetinin otomatik olarak belirlenmesi (enkoder ayarı) etkinleştirildi (p1990 = 1).
Not:
Bir sonraki açma komutu ile otomatik belirleme gerçekleştirilir.
SERVO ve F07414 arızası için aşağıdakiler geçerlidir:
p1980'de bir kutup konumu tanımlama yöntemi ayarlanmışsa, değiştirme açısı ofsetinin belirlenmesi otomatik olarak etkinleştirilir (p1990 = 1).
Ayrıca bkz: p1990
Çözümü: Gerekli değil.
Uyarı, başarılı belirleme veya p1990 = 0 ayarından sonra otomatik olarak geri çekilir.

207979 <Yer bilgisi>Sürücü: Kutup konumu tanımlaması Kalibrasyon gerekli

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Kutup konumu tanımlaması, akım ölçümüne yönelik kalibrasyon değerleri doğru olmadığından başarısız oldu.
Çözümü: İlgili Motor Module'yi değiştirin.

207980 <Yer bilgisi>Sürücü: Dönen ölçüm aktiflendi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Dönen ölçüm etkinleştirildi. Dönen ölçüm için motor, maksimum devir sayısına ve maksimum torka kadar hızlanabilir. Sadece parametrelenen akım sınırı (p0640) ve maksimum devir sayısı (p1082) etkilidir. Motorun davranışı, yön blokajı (p1959.14, p1959.15) ve hızlanma/yavaşlama süresi (p1958) üzerinden etkilenebilir.

Dönen ölçüm, bir sonraki açma komutu ile gerçekleştirilir.

Ayrıca bkz: p1960

Çözümü: Gerekli değil.

Bu uyarı, döner ölçüm başarıyla tamamlandıktan veya p1960 = 0 ayarı yapıldıktan sonra otomatik olarak çekilir.

Not:

Motor verileri tanımlaması seçildiğinde bir POWER ON veya sıcak çalıştırma gerçekleştirilirse, motor verileri tanımlamasına yönelik talep kaybolur. Motor verileri tanımlaması gerekliyse, hızlanma sonrasında tekrar manuel olarak seçilmelidir.

207990 <Yer bilgisi>Sürücü: Tanım hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Tanımlama sırasında bir arıza oluştu.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

1: Mutlak konum olmadan piston kalibrasyonu (p1407.3 = 0).

2: Her iki yönde hareket olmadan kontrol mantığı belirlemesi.

3: Net bir sonuç olmadan kontrol mantığı belirlemesi.

4: Hareket olmadan valf ofseti belirleme.

5: Mutlak konum veya piston kalibrasyonu olmadan hareket alanı algılaması.

6: Ölçülen piston stroku, parametrelenen piston strokundan (p0313) % 20'nin üzerinde farklılık gösteriyor.

7: Karakteristik eğrisi ölçümünde, sürücü, parametrelenen serbest mesafeye ulaşılmadan önce durma noktasına gelir.

8: Güç denetleyicisinin döngü kazancı yanlış. Pozitif son durakta, pA (r0067) < pB (r0068).

10: İki karakteristik eğrisi tarafının birinde (r1962) sıfıra eşit olmayan 10'dan az ölçüm noktası mevcut. Ölçülen karakteritik eğrisi değerlendirilmez.

100: Konum ve devir gerçek değer ters çevirmesi farklı (p0410).

101: Başlangıç ölçüm aralığı > Bitiş ölçüm aralığı (p1955[0] > p1955[1]).

102: Minimum ölçüm mesafesi > Maksimum ölçüm mesafesi (p1956[0]> p1956[1]).

190: Hız nominal değeri sıfır değil.

Çözümü: Hata değeri = 1 için:

- Piston kalibrasyonundan önce sürücüyü referanslayın (p1407.3 = 1 olmalıdır).

Hata değeri = 2, 3 için:

- Sürücü hareket ettirilebilmelidir.
- Sistem basıncını ve kapatma valflerini kontrol edin.
- Salınım süresini arttırın (p1958[1]).

Hata değeri = 4 için:

- Sürücü hareket ettirilebilmelidir.
- Sistem basıncını ve kapatma valflerini kontrol edin.

Hata değeri = 5 için:

- Hareket aralığı tanımlamasından (p1407.3 = 1 olmalıdır) önce sürücüyü referanslayın ve pistonu kalibre edin (p1909.1 = 1 veya p1959.2 = 1 ve p1960 = 1).

Hata değeri = 6 için:

- Hareket alanında bir engel mevcut. Gerekirse engeli kaldırın. Engelli ölçüm yolu yeterli ise, hiçbir önlem alınması gerek yoktur.
- Piston stroku yanlış parametrelendi. Gerçek piston stroku parametrelenenden küçükse, piston strokunu düzeltin (p0313). Çok düşük parametrelenmiş bir piston stroku otomatik olarak düzeltilir.
- Seçilen arama gerilimi, mevcut piston veya kılavuz sürtünmesinin aşılmasına yönelik yön için yeterli değildir. Valf karakteristiğini tanımlamak için arama gerilimi ayarını kontrol edin ve gerekirse arttırın (p1955[2, 3]).

Hata değeri = 7 için:

- Piston kalibrasyonu yanlış yapıldı. Piston kalibrasyonunu düzeltin veya otomatik olarak kalibre edin (p1959.2 = 1 ve p1960 = 1).
- Yolda bir engel olduğundan veya piston stroku yanlış parametrelendiğinden, minimum veya maksimum parametrelenen ölçüm yoluna hareket edilemiyor. Gerekirse ölçüm yolunu düzeltin (p1956[0], p1956[1]), piston strokunu düzeltin veya otomatik olarak kalibre edin (p1959.x = 1 ve p1960 = 1).
- Kapatma vanası açılmadığından, sistem basıncı mevcut olmadığından, enkoder veya valf bağlı olmadığından sürücü hareket ettirilemiyor. Kesme vanasını, sistem basıncını, enkoder ve valf bağlantısını kontrol edin.

Hata değeri = 8 için:

- A ve B basınç sensörlerinin soketlerini değiştirin veya hareket yönünü ters çevirin (p1820, p0410) ve komple hareketli ölçümü tekrarlayın.
- Basınç sensörleri için referans değerlerini kontrol edin (p0240, p0242).

Hata değeri = 10 için:

- Enkoder ile silindir arasındaki bağlantıyı kontrol edin.
- Ölçüm yolu çok kısa, gerekirse uzatın (p1956[0], p1956[1]).
- Ölçüm süresi çok uzun, gerekirse kısaltın (p1958[0], p1958[1], p1958[2]).
- Ölçüm noktalarının sayısını en az 20 birim arttırın (p1957[0]).

Hata değeri = 100 için:

- Konumu ve devir sayısı gerçek değeri ters çevirme hızını aynı olarak ayarlayın (p0410 = 0 veya p0410 = 3).

Hata değeri = 101 için:

- Ölçüm aralığının başlangıcı, ölçüm aralığının sonundan daha küçük parametrelenmiş olmalıdır (p1955[0]> p1955[1]).

Hata değeri = 102 için:

- Minimum ölçüm yolu, maksimum ölçüm yolundan daha küçük parametrelenmiş olmalıdır (p1956[0] > p1956[1]).

Hata değeri = 190 için:

- Tanımlama sırasında hız nominal değeri sıfır olmalıdır.

207990 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor verileri tanıtımı hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Tanımlama sırasında bir arıza oluştu.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
10: Motor verileri tanımlaması sırasında veri grubu değişimi.
101: Gerilim genliği, % 30 maksimum akım genliğinde bile, endüktansı ölçmek için çok düşük.
102, 104: Endüktans ölçümü sırasında gerilim sınırlaması.
103: Dönen endüktans ölçümü sırasında maksimum frekans aşıldı.
110: Motor, dönen ölçümden önce hassas şekilde senkronize edilmemiş.
111: 2 tur içinde sıfır işareti alınmadı.
112: Hassas senkronizasyon, sıfır işareti geçtikten sonraki 8 saniye içinde gerçekleşmedi.
113: Güç, tork veya akım limiti sıfır.
115: U/f kontrolü aktif.
120: Ana endüktans değerlendirmesinde hata.
125: Kablo direnci > Toplam direnç.
126: Ön devre endüktansı > Toplam kaçak endüktans.
127: Tanımlanan kaçak endüktans negatif.
128: Tanımlanan stator direnci negatif.
129: Tanımlanan rotor direnci negatif.
130: Motor verileri tanımlaması sırasında sürücü veri grubu değişimi.
140: Nominal değer kanalı her iki yönü bloke ediyor.
150: Durdurma freni "Durdurma frenini mutlaka kapat" komutuyla (p0858) kapatılmıştır.
151: Belirlenen ağırlık kuvveti, motorun nominal torkundan (p0333) yüksek.
152: Tork ön kumanda kanalı (CI: p1511) bağlanmış durumda.
153: Doyum referansı yaklaşıklanamıyor ve değerlendirilemiyor.
154: Optimum akış referansı, doyum referansından belirlenemiyor.
160: kT, atalet momenti veya relüktans momenti belirlemesinde ivmelenme süresi çok kısa veya hızlanma süresi çok uzun.
161: kT karakteristiğini ölçerken, kT1, kT3, kT5 ve kT7 sabitleri belirlenemedi (p0645 ... p0648), çünkü çok az nokta ölçüldü.
165: Akım sınırı, relüktans momenti belirlemesi sırasında ölçülen akımın altına düştü.
173: Dahili sorun.
180: Tanımlama hızı (maksimum hız, nominal hız, 0.9 x p0348) p1755'ten daha düşük veya ara devre gerilimi mevcut değil.
181: Periyodik konum hatası ölçümünün sonunda sıfır devir sayısı.
182: Periyodik konum hatası ölçümünün sonunda tam mekanik tur yok.
190: Devir nominal değeri sıfıra eşit değil.
191: Sıfır devir gerçek değerine ulaşılamıyor.
192: Devir nominal değerine ulaşılamıyor.
193: Gerilim sapması tanımlamasında izin verilmeyen motor hareketi.
194: İlave tork (r1515) sıfıra eşit değil.
195: Tork ayarı aktif.
200, 201: İnvertör gerilim sapması hata eğrisi tanımlaması (p1952, p1953) mümkün değil.

Çözümü: Hata değeri = 10 için:
- Motor verileri tanımlaması sırasında bir veri grubu değişimi talep etmeyin.

Hata değeri = 101 için:
- Akım sınırını (p0640) veya tork sınırını (p1520, p1521) artırın.
- Akım regülatörü güçlenmesini kontrol edin (p1715).
- Akım regülatör algılama süresini azaltın (p0115).

Gerekli akım genliği çok yüksek olduğu için, L karakteristiğinin tam olarak tanımlanması mümkün olmayabilir.
- Ölçümü gizleyin (p1909, p1959).

Hata değeri = 102, 104 için:
- Akım sınırını azaltın (p0640).
- Akım regülatörü P güçlenmesini kontrol edin.
- Ölçümü gizleyin (p1909, p1959).

Hata değeri = 103 için:
- Harici atalet momentini arttırın (eğer mümkünse).
- Akım regülatörü algılama süresini azaltın (p0115).
- Ölçümü gizleyin (p1909, p1959).

Hata değeri = 110 için:
- Dönüş ölçümünden önce motoru, sıfır işaretinin üzerine hareket ettirin.

Hata değeri = 111 için:
- Enkoderde sıfır işareti olmayabilir. p0404.15'teki ayarı düzeltin.
- Enkoder çizgi sayısı yanlış girildi. p0408'deki ayarı düzeltin.
- Eğer sıfır işareti sinyali arızalıysa, enkoderi değiştirin.

Hata değeri = 112 için:
- Encoder yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 113 için:
- Limitleri (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531) kontrol edin, sıfır değerlerini düzeltin.

Hata değeri = 115 için:
- U/f kumandasının seçimini kaldırın (p1317 = 0).

Hata değeri = 120 için:
- Akım regülatörü P güçlenmesini (p1715) kontrol edin ve gerekirse azaltın.
- Pals frekansını arttırın (p1800).

Hata değeri = 125 için:
- Kablo direncini azaltın (p0352).

Hata değeri = 126 için:
- Seri endüktansı azaltın (p0353).

Hata = 127, 128, 129 için:
- Akım regülatöründe salınım olabilir. P güçlenmesini azaltın (p1715).
- Gerekirse akım sınırını azaltın (p0640).

Hata değeri = 130 için:
- Motor tanımlaması sırasında bir sürücü veri grubu değişikliği başlatmayın.

Hata değeri = 140 için:
- Ölçümden önce, en az bir yönü etkinleştirin (p1110 = 0 veya p1111 = 0 veya p1959.14 = 1 veya p1959.15 = 1).

Hata değeri = 150 için:
- Gerekiyorsa "Durdurma frenini mutlaka kapat" komutunu geri alın (BI: p0858 = 0 sinyali)

Hata değeri =151 için:
- Motor, ağırlık kuvvetini sürekli tutamaz. Ya ağırlık kuvvetini düşürün ya da nominal torku daha yüksek bir motor kullanın.

Hata değeri = 152 için:
- Ölçülen ağırlık kuvvetini (p1532) p1511'in sinyal kaynağına ekleyin.
- Gerekiyorsa p1511'in BICO bağlantısını kaldırın (p1511 = 0) ve ölçümü tekrar edin.

Hata değeri = 153/154 için:
- Optimum akış referansı değerlendiremedi ve etkinleşemedi. Gerekiyorsa servisle iletişime geçin ve ekte r1962[0...9] ve r1963[0...9] gönderin.

Hata değeri = 160 için:

- kT, atalet momenti ve relüktans momenti belirlemesine yönelik hızlanma süresini uzatın, örn. maks. devir arttırılarak (p1082), atalet momenti arttırılarak veya maks. akım azaltılarak (p0640).
- Yük atalet momenti ile enkodersiz işletimde, yük atalet momentini parametreleyin (p1498).
- Çalışma süresini kısaltın (p1958).
- Devir sayısı regülatörü P güçlenmsini artırın (p1460).
- Ölçümü gizleyin (p1959).

Hata değeri = 161 için:

- Çalışma süresini kısaltın (p1958).
- Maksimum devir sayısını arttırın (p1082).
- Akım sınırını azaltın (p0640).
- Gerekirse kT karakteristiğini etkinleştirmeyin (p1780.9 = 0).

Hata değeri = 165 için:

- Maks. akımı azaltın (p0640).

Hata değeri = 173 için:

-

Hata değeri = 180 için:

- Beslemeyi açın.
- Maksimum devir sayısını arttırın (p1082).
- p1755'i azaltın.
- Ölçümü gizleyin (p1909, p1959).

Hata değeri = 181, 182 için:

- Maksimum devir sayısını arttırın (p1082).
- Gerekirse ölçümü devre dışı bırakın (p1959.0 = 0).

Not:

- Periyodik konum hatalarını ölçmek için kodlayıcı, mutlak konum bilgisine sahip olmalıdır (benzersiz sıfır işareti, mesafe kodlu sıfır işaretleri, mutlak değer enkoderi, 1 kutuplu çözücü p5263.10).

Hata değeri = 190 için:

- Devir sayısı nominal değerini sıfır olarak ayarlayın.

Hata değeri = 191 için:

- Motor hala dönerken motor verileri tanımlamasını başlatmayın.

Hata değeri = 192 için:

- Devir sayısı ayarını kontrol edin (motor bloke veya devir sayısı ayarı çalışmıyor).
- p1215 = 1, 3 için (iş akışı kumandası gibi frenleme) ayar mantığını kontrol edin (p0410.0).
- Ölçüm sırasında sinyallerin etkinleştirildiğinden emin olun.
- Motoru çekme yüklerinden arındırın.
- Maksimum akımı arttırın (p0640).
- Maksimum devir sayısını azaltın (p1082).
- Ölçümü gizleyin (p1959).

Hata değeri = 193 için:

- Motor 5 °'den fazla elektrikli olarak (r0093) hareket etti. Motoru, bu kutup konumu açılarından (r0093) birinde frenleyin: 90 °, 210 ° veya 330 ° (+/- 5 °) ve ardından tanımlamayı başlatın.

Hata değeri = 194 için:

- Tüm ek torkları kapatın (örn. CI: p1511).
- Asılı eksenler için: Motoru, bu kutup konumu açılarından birinde (r0093) frenleyin: 90 °, 210 ° veya 330 ° (+/- 1 °) ve ardından tanımlamayı başlatın.

Hata değeri = 195 için:

- Tork ayarı seçimini kaldırın (p1300 = 21 veya 20 veya sinyal kaynağını p1501'de 0 sinyaline ayarlayın).

Hata değeri = 200, 201 için:

- Pals frekansını, 0.5 x akım regülatörü frekansına ayarlayın (örn. akım regülatörü algılama süresi = 125 µs için 4 kHz).
- Motor Module ile motor arasındaki kablo uzunluğunu azaltın.
- Ölçülen değerleri (r1950, r1951) okuyun ve kendi tahmininize göre p1952, p1953 için uygun değerleri belirleyin.

207991 <Yer bilgisi>Sürücü: Veri tanımı etkin

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Veri tanımı aktiftir.

Bir sonraki devreye alım komutu ile veri tanımı uygulanacaktır. Bu uygulamada sürücü hareket eder.

Ayrıca bkz: p1910, p1960

Çözümü: Gerekli değil.

Bu uyarı, veri tanımlaması başarıyla tamamlandıktan veya p1910 = 0 veya p1960 = 0 ayarı yapıldıktan sonra otomatik olarak geri çekilir.

Motor verileri tanımlaması seçildiğinde bir POWER ON veya sıcak çalıştırma gerçekleştirilirse, motor verileri tanımlamasına yönelik talep kaybolur. Motor veri tanımlaması gerekliyse, hızlanma sonrasında tekrar manuel olarak seçilmelidir.

207991 <Yer bilgisi>Sürücü: Motor verileri tanıtımı aktiflendi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Motor verileri tanımlaması etkinleştirildi.

Motor verileri tanımlaması bir sonraki açma komutu ile gerçekleştirilir.

Ayrıca bkz: p1910, p1960

Çözümü: Gerekli değil.

Bu uyarı, motor verileri tanımlaması başarıyla tamamlandıktan veya p1910 = 0 veya p1960 = 0 ayarı yapıldıktan sonra otomatik olarak geri çekilir.

Motor verileri tanımlaması seçildiğinde bir POWER ON veya sıcak çalıştırma gerçekleştirilirse, motor verileri tanımlamasına yönelik talep kaybolur. Motor verileri tanımlaması gerekliyse, hızlanma sonrasında tekrar manuel olarak seçilmelidir.

207993 <Yer bilgisi>Sürücü: Dönme alanı yönü veya enkoder aktüeldeğeri ter çevirme yanlış

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Dönüş alanı yönü veya enkoder güncel değeri yanlış bir dizine sahip. Güncel değer invertlemesi (p0410), kontrol yönünü doğru ayarlamak için motor verileri tanımlaması tarafından otomatik olarak değiştirildi. Bu, bir dönme yönü değişikliğine neden olabilir.

Bilgi:

Bu arızdan çıkmak için öncelikle p1910 = -2 ile dönme yönünün doğruluğu teyit edilmelidir.

Çözümü: Dönme yönünü kontrol edin (eğer varsa, konum ayarlayıcısı için de).

Doğru dönme yönünde şunlar geçerlidir:

Daha başka önlemler almaya gerek yoktur (p1910 = -2 olarak ayarlayıp arızadan çıkmak dışında).

Yanlış dönme yönünde şunlar geçerlidir:

Dönme yönünü değiştirmek için iki faz değiştirilmeli ve motor tanımlaması tekrar edilmelidir.

207995 <Yer bilgisi>Sürücü: Kutup pozisyonu tanıtıcısı rutini başarısız oldu

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Kutup konum tanımlaması başarısız oldu.

Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):

1: Akım oluşturulamıyor.

2: Başlangıç akımı sıfır değil.

3: Ayarlanmış azami yol aşıldı (p1981).

4x: Ölçüm sinyali açık bir değerlendirmeye izin vermiyor.

5: Azami akım, ölçüm sırasında aşıldı.

6: Akım ölçümü yeniden kalibre edilmelidir.

7x: Sensör modülü, kutup konum tanımlamasını desteklemiyor.

8: Gerekli kutup konum tanımlama akımı azami akımdan büyüktür.

9: Ayarlanmış kutup akım tanımlama akımı sıfırdır.

10: Kutup konum tanımlama sırasında veri seti geçişi.

11: Komütasyon açısı belirlemesine ait enkoder ayarlaması etkin (p1990 = 1) ve sıfır işareti olmayan enkoder ince senkornize edilmemiş veya geçerli verilere sahip değil.

100: Harekete bağlı kutup konum tanımlama, 1. ve 2. ölçüm farklı. Motor bloke edilmiş veya akım (p1993) çok küçük.

101: Harekete bağlı kutup konumtanımlaması, yeterli hareket yok, motor bloke edildi veya akım (p1993) çok küçük.

102: Harekete bağlı kutup konum tanımlama, fren mevcut ve kapalı. Harekete bağlı kutup konum tanımlamasına, fren ile bağlı bulunduğunda izin verilmiyor.

103: Enkodersiz harekete bağlı kutup konum tanımlama,

104: Harekete bağlı kutup konum tanımlama, devir sayısı güncel değeri, yerleşme süresine göre sıfır değil.

200: Elastik tabanlı kutup konum tanımlama, arctan hesaplamada dahili hata (0/0).

201: Elastik tabanlı kutup konum tanımlama, değerlendirilebilir çok az ölçüm noktası.

202: Elastik tabanlı kutup konum tanımlama, ölçüm sırasında kaçak.

203: Elastik tabanlı kutup konum tanımlama, akımsız azami dönme.

204: Elastik tabanlı kutup konum tanımlama, pozitif yan bulunamadı

205: Elastik tabanlı kutup konum tanımlama Fourier transformasyonunun sonucu, kaba bir tahmine göre 480 ° elektrikli / p3093 daha fazla fark ediyor.

206: Elastik tabanlı kutup konum tanımlama olasılık testi başarısız oldu.

207: Elastik tabanlı kutup konum tanımlama, hiçbir negatif değer bulunamadı.

Tüm ölçüm değerleri muhtemelen eşit. Beklenen sapmaya ulaşılamadı, çünkü ja beklenti çok büyüktü, ya da çok az akım oluşturulabildiği için.

208: Elastik tabanlı kutup konum tanımlama ölçüm akımı 0'dır.

209: Elastik tabanlı kutup konum tanımlama, ayarlanan azami yol aşıldı (p3095).

210: Enkodersiz elastik tabanlı kutup konum tanımlama.

250 ... 260:

Elastik tabanlı kutup konum tanımlama, 3'den fazla deneme yapıldı ve arıza değeri 200 ... 210 ortaya çıktı.

Örnek:

Arıza değeri = 253 --> 3'den fazla deneme ve arıza değeri 203 ortaya çıktı.

Çözümü: Arıza değeri = 1:

- Motor bağlantısını ve ara devre gerilimini kontrol edin.
- Müteakip parametrelerde anlamlı ve sıfırdan farklı değerler ayarlayın (p0325, p0329).

Arıza değeri = 1, 2:

- Yüksek hesaplama zamanı baskısında (örneğin Safety Integrated'e sahip 6 sürücü) akım ayarlayıcının hesap ölü zamanını sonraki transferlere ayarlayın (p0117 = 3).

Arıza değeri = 3:

- Azami yolu büyürün (p1981).
- Kutup konum tanımlaması için akımları küçültün (p0325, p0329).
- Kutup konum tanımlamasını uygulamak için motoru durdurun.

Arıza değeri = 5:

- Kutup konum tanımlaması için akımları küçültün (p0325, p0329).

Arıza değeri = 6:

- Motor Module'ü yeniden kalibre edin.

Arıza değeri = 8:

- Kutup konum tanımlaması için akımları küçültün (p0329, p0325, p1993).
- güç ünitesi, gerekli olan kutup konum tanımlamasını yönetemiyor (p0209 < p0329, p0325, p1993), güç ünitesini, azami akımı daha büyük olan bir güç ünitesi ile değiştirin.

Arıza değeri = 9:

- Kutup konum tanımlama akımlarında (p0329, p0325, p1993) sıfıra eşit olmayan bir değer girin.

Arıza değeri = 10:

- Kutup konum tanımlama sırasında veri seti geçişi yapmayın.

Arıza değeri = 11:

- Komütasyonsuz sıfır işaretli artımlı enkoderlerde (p0404.15 = 0) komütasyon açısı belirlemesi için yapılan enkoder ayarı bir anlam ifade etmez (p1990 = 1). Bu durumda fonksiyon iptal edilmeli (p1990 = 0) veya uygun sıfır işareti olan bir enkoderde, komütasyonlu sıfır işareti seçilmelidir (p0404.15 = 1).
- Mutlak değer enkoderlerinde komütasyon açısı belirlemesi (p1990 = 1) için yapılacak enkoder ayarı, ancak enkoder, bir komütasyon bilgisi iletiyor ve ince senkronize edilmişse (p1992.8 = 1 ve p1992.10 = 1) uygulanabilir. Enkoder muhtemelen park halinde, kapalı (p0145), işletime hazır değil veya bir arıza bildiriyor.

Komütasyon açısı belirlemesi için enkoder ayarını iptal edin (p1990 = 0 setzen).

Arıza değeri = 40 ... 49:

- Kutup konum tanımlaması için akımları büyütün (p0325, p0329).
- Kutup konum tanımlamasını uygulamak için motoru durdurun.
- Kutup konum tanımlaması için başka bir süreç seçin (p1980).
- Başka bir motor, mutlak değer enkoder veya krank sensörleri kullanın.

Arıza değeri = 70 ... 79:

- Sensor Module yazılımını yükseltin.

Arıza değeri = 100, 101:

- Motorun serbest hareketliliğini kontrol edin ve emniyete alın.
- Harekete bağlı kutup konum tanımlamasına (p1993) ait akımı arttırın.

Arıza değeri = 102:

- Eğer motor, fren ile çalıştırılacaksa: Kutup konum tanımlaması için başka bir yöntem (p1980) seçin.
- Eğer motor, frensiz çalıştırılabilecekse: Freni aç (p1215 = 2).

Arıza değeri = 103:

- Harekete bağlı kutup konum tanımlama sadece bir enkoder ile uygulanabilir. - Enkoder bağlayın veya kutup konum tanımlaması için başka bir yöntem seçin (p1980).

Arıza değeri = 104:

- Kutup konum tanımlama yuvarlama zamanını harekete bağlı olarak (p1997) büyütün.
- Kutup konum tanımlama yükselme zamanını harekete bağlı olarak (p1994) büyütün.
- Kutup konum tanımlama amplifikasyonunu harekete bağlı olarak (p1995) kontrol edin.
- Kutup konum tanımlama ayarlama zamanını harekete bağlı olarak (p1996) kontrol edin.
- A/B dikdörtgen izli bir motor enkoderinde (p0404.3 = 1) ve kenar zaman ölçümünde (p0430.20 = 0) ayarlama zamanını kapatın (p1996 = 0).

Arıza değeri = 200:

- Parametre ayarını kontrol edin (p3090 ... p3096).

Arıza değeri = 201:

- Parametre ayarını kontrol edin (p3090 ... p3096).
- p3094'ü azalt.

Arıza değeri = 202:

- Parametre ayarını kontrol edin (p3090 ... p3096).
- Tanımlama sırasında arıza değeri ortaya çıktı. Ölçümü tekrarlayın.
- Fren veya fren kontrolünü kontrol edin.

Arıza değeri = 203:

- Fren veya fren kontrolünü kontrol edin.
- Ölçüm akımını kontrol edin (p3096).
- p3094'ü arttur.

Arıza değeri = 204:

- Parametre ayarını kontrol edin (p3090 ... p3096).

Arıza değeri = 205:

- Parametre ayarını kontrol edin (p3090 ... p3096).

Arıza değeri = 206:

- Parametre ayarını kontrol edin (p3090 ... p3096).
- Tanımlama sırasında arıza değeri ortaya çıktı. Ölçümü tekrarlayın.
- Fren veya fren kontrolünü kontrol edin.

Arıza değeri = 207:

- Beklenen sapmayı azaltın (p3094).
- Ölçüm akımını yükseltin (p3096).

Arıza değeri = 208:

- Ölçüm akımını ayarlayın (p3096).

Arıza değeri = 209:

- p3095 parametre ayarını kontrol edin.
- Fren veya fren kontrolünü kontrol edin.

Arıza değeri = 210:

- Elastik tabanlı kutup konum tanımlama sadece bir enkoder ile uygulanabilir. - Enkoder bağlayın veya kutup konum tanımlaması için başka bir yöntem seçin (p1980).

Arıza değeri = 250 ... 260:

- Parametre ayarını kontrol edin (p3090 ... p3096, p1980)

207996 <Yer bilgisi>Sürücü: Kutup pozisyonu tanıtıcısı rutini gerçekleştirilmedi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: ENKODER (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: İşletim sırasında bir işletim türleri aktarımı uygulanmıştır, bu kutuplaşma tanımını gerekli kılmakta ve bu durumda gerçekleşememektedir.

- Tahrik enkodersiz mod'dan hareketle seri olarak enkoderli moda aktarılmaktadır, bunda enkoder için öncesinde kutuplaşma tanımı uygulanmaz. p1404 sıfır ve maksimum devir arasında yer almaktadır ve devir sayısı alanında p1404 üzerinde Impulslar öncesinde enkoderli modda bir kutuplaşma uygulanmadan onaylanmaktadır.
- İlgili modda bir EDS aktarımı kutuplaşma tanımının gerkli olduğu bir enkoderr uygulanmaktadır. Ancak bu henüz uygulanmaz (p1982 = 1 veya 2 ve p1992.7=0).

Çözümü:

- enkoderli veya enkodersiz kutuplaşma tanımlı mod arasında seri aktarım POWER ON veya devreye alım sonrasında (p0010 sıfıra denk değildir) bir kereliğine sıfır devrinde Impulslar onaylanmaktadır. Bu sayede kutuplaşma tanımı uygulanır ve sonucu mod için mevcuttur.
- Impuls blokajında EDS aktarımını uygulayın veya aktarım öncesinde bu veri grubu ile bir kutuplaşma uygulanır.

207998 <Yer bilgisi>Tahrik: Motor veri tanımı başka bir tahrikte aktif

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Motor verileri tanımlaması, uyarı değerinde belirtilen sürücü nesnesinde etkinleştirildi ve diğer sürücü nesnelerini, açılmaya karşı kilitledi.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Aktif motor verileri tanımlamasına sahip sürücü nesnesi.
Ayrıca bkz: p1910, p1960

Çözümü: - Uyarı değerinde belirtilen sürücü nesnesine yönelik motor verileri tanımlamasının tam olarak yürütülmesini bekleyin.
- Uyarı değerinde belirtilen sürücü nesnesi için motor verileri tanımlamasını (p1910 = 0 veya p1960 = 0) kaldırın.

207999 <Yer bilgisi>Tahrik: Motor veri tanımı etkinleştirilemez.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir SERVO sürücü nesnesi türünde ilgili ayarlama etkinleştirildi. Motor verileri tanımlamasını seçmek için tüm SERVO sürücü nesnelerinde ilgili pals silme mevcut olmalıdır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Etkinleştirilmiş ayara sahip sürücü nesnesi.

Çözümü: Tüm tahrikler üzerinde Impuls onayını iptal edin ve motor veri tanımını yeniden etkinleştirin.

208000 <Yer bilgisi>TB: +/-15 V besleme gerilimi hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: HİÇBİR (IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal bordu 30 hatalı bir dahili besleme gerilimi algılamaktadır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
0: Denetim aktarımı testi sırasında hata
1: Normal modda hata

Çözümü: - Terminal Board 30 değiştirin
-Control Unit değiştirin.

208010 <Yer bilgisi>TB: Analog-dijital dönüştürücü

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: HİÇBİR (IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Board 30 üzerindeki analog-dijital dönüştürücü, dönüştürülen veriler sunmamıştır.

Çözümü: - Gerilim beslemesinin kontrol edilmesi
- Terminal Board 30 değiştirin

208500 <Yer bilgisi>COMM BOARD: İzleme süresi, konfigürasyon süresi doldu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (KPL2)
Servo: KPL1 (KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Konfigürasyon için denetim süresi dolmuştur.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
0: Gönderim konfigürasyon verilerinin aktarımı aşıldı
1: Alım konfigürasyon verilerinin aktarımı aşıldı

Çözümü: Düzenleme hattını kontrol edin.

208501 <Yer bilgisi>PN/COMM BOARD: Hedef değer zaman aşımı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (KPL2)
Servo: KPL3 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, STOP2)
Hla: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: COMM BOARD'a ait hedef değerlerin alımı kesildi.
- Bus bağlantısı kesildi.
- Kontrolör kapatıldı.
- Controller STOP durumuna getirildi.
- COMM BOARD arızalı.

Çözümü: - Bus bağlantısını eski haline alın ve kontrolörü RUN durumunda ayarlayın.
- eğer hata tekrarlanırsa, bus konfigürasyonunda ayarlanan güncelleme zamanını kontrol edin (HW Config).

208502 <Yer bilgisi>PN/COMM BOARD: İzleme süresi, sinyal süresi doldu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (KPL2)
Servo: KPL1 (KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Yaşam işareti sayacının denetim süresi aşılmıştır.
COMM BOARD alanına olan bağlantı kesilmiştir.

Çözümü: - Düzenleme hattını kontrol edin.
- COMM BOARD kontrol edin

208504 <Yer bilgisi>PN/COMM BOARD: Çevrimsel veri aktarımında dahili hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Döngüsel güncel ve/veya set değerşeri zamanında projelendirilen zaman noktaları dahilinde aktarılmamıştır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.

Çözümü: Parametrelendirme telegramını kontrol edin (Ti, To, Tdp, vs.)

208510 <Yer bilgisi>PN/COMM BOARD: Gönderen-konfigürasyon verileri geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (KPL2)
Servo: KPL1 (KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Gönderim konfigürasyon verileri COMM BOARD tarafından kabul edilmez.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Gönderim konfigürasyon verileri kontrolünün geri bildirim değeri

Çözümü: Gönderim konfigürasyon verilerini kontrol edin.

208511 <Yer bilgisi>PN/COMM BOARD: Alıcı-konfigürasyon verileri geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Alım yapılandırma verileri sürücü aygıtı tarafından kabul edilmedi.
Alarm değeri (r2124, ondalıklı yorumla):
Alım yapılandırma verilerinin dönüş değerlerinin kontrolü.
1: Aygıtta projelendirilenden daha fazla sürücü objesine bağlantı kuruldu. Süreç verileri alış verişi için sürücü objeleri ve sıraları p0978'de saptanır.
2: Bir sürücü aygıtına çıkış ve giriş için PZD veri kelimeleri fazla. Bir sürücü objesinin olası PZD sayısı PZD IF1 için r2050/p2051'de ve PZD IF2 için r8850/p8851'de indeksin sayısı ile belirlenir.
3: Giriş ve çıkış için çift sayı byte sayısı.
4: Senkronizasyon ayar verileri kabul edilmedi. Diğer bilgiler için bkz. A01902.
5: Periyodik işletim aktif değil.
17: CBE20 Shared Device: F-CPU'nun konfigürasyonu değişti.
223: p8815[0]'da ayarlanmış PZD arabirim için izin verilmeyen çevrim senkronizasyonu.
257: PN Shared Device: Cihazın tamamında çıkış veya giriş için çok fazla veri sözcüğü.
500: p8815[1]'de ayarlanmış PZD arabirim için izin verilmeyen PROFIsafe konfigürasyonu.
501: PROFIsafe parametresi hatalı (örn. F_Dest).
503: PROFIsafe bağlantısı asenkron bağlantı olmadığı sürece reddedilir (p8969).
Diğer değerler:
Sadece Siemens dahili hata teşhisleri için.

Çözümü: Alım yapılandırma verilerini kontrol edin.
Alarm değeri = 1, 2:
- Süreç verileri alış verişi (p0978) ile sürücü objelerinin listesini kontrol edin. p0978[x] = 0 ile listede bulunan tüm sürücü objeleri süreç verileri alış verişinden hariç bırakılır.
Alarm değeri = 2.
- Bir sürücü objesine çıkış ve giriş için veri kelimeleri sayısını kontrol edin.
Alarm değeri = 17:
- CBE20 Shared Device: A-CPU çekin/takın.
Alarm değeri = 223, 500:
p8839'daki ve p8815'teki ayarı kontrol edin.
- Sadece bir arabirim çevrim senkronun veya PROFIsafe ile çalıştırıldığından emin olun.
Alarm değeri = 257 için:
- Cihazın tamamına ait çıkış ve giriş için veri sözcüklerinin sayısını kontrol edin.
Alarm değeri = 501:
- Ayarlanmış PROFIsafe adreslerinin (p9610) kontrolü.

208520 <Yer bilgisi>PN/COMM BOARD: Çevrimsel olmayan kanal hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Döngüsel kanalın ara bellek statüsü veya hafızası hatalıdır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
0: Ara bellek statüsünde hata
1: Hafızada hata

Çözümü: Düzenleme hattını kontrol edin.

208526 <Yer bilgisi>PN/COMM BOARD: Döngüsel bağlantı yok

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Kumandaya yönelik döngüsel bağlantı mevcut değildir.

Çözümü: Çevrimsel bağlantı kurun ve kontrolü (yönetimi) çevrimsel işletme ile etkinleştirin.
PROFINET'te, "Name of Station" ve "IP of Station" parametrelerini kontrol edin (r61000, r61001).
Bir CBE20 takılı ise ve PROFIBUS, PZD Interface1 üzerinden iletişim kuracaksa, o zaman bu, devreye alım Tool STARTER ile veya doğrudan p8839 üzerinden parametrelendirilmelidir.

208530 <Yer bilgisi>PN/COMM BOARD: İleti kanalı hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bildirim kanalının ara bellek statüsü veya hafızası hatalıdır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
0: Ara bellek statüsünde hata
1: Hafızada hata

Çözümü: Düzenleme hattını kontrol edin.

208531 <Yer bilgisi>CBE20 POWER ON gerekli

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: CBE20'nin en az bir parametresi (örn. bir SINAMICS Link parametresi), bir proje yüklemesi nedeniyle değiştirildi. Değerlerin etkinleştirilmesi için bir POWER ON işlemi gereklidir.

Not:

CBE20: Communication Board Ethernet 20

Çözümü: Parametreleri yedekleyin ve bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

208550 <Yer bilgisi>PZD arayüzü donanım düzeni hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: PZD arayüzüne yönelik donanım düzeni yanlış parametrelendirilmiş.

Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):

1: Her iki endeksten sadece biri eşit değildir 99 (otomatik).

2: Her iki PZD arayüzüne aynı donanım düzenlenmiştir.

3: Düzenlenen COMM BPOARD eksik.

4: CBC10 arayüz 1'e düzenlenmiştir.

Çözümü: Parametrelendirmeyi kontrol edin vce egerekiyorsa düzeltin (p8839).

208560 <Yer bilgisi>IE: Yapılandırma verisinde sözdizimi hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Endüstriyel Ethernet arayüzü (X127) için ASCII yapılandırma verisinde bir sözdizimi hatası tespit edilmiştir. Kaydedilmiş yapılandırma yüklenmedi.

Bilgi:

IE: Endüstriyel Ethernet

Çözümü: - Arayüz konfigürasyonunu (p8900 ve takip eden) kontrol edin, gerekirse düzeltin ve etkinleştirin (p8905 = 1).

- Arayüz konfigürasyonu için parametreleri kaydedin (örn. p8905 = 2)

veya

- "Ethernet katılımcısını düzenle" ekranından istasyonu yeniden başlatın (örn. STARTER işletime alma aracıyla).

208561 <Yer bilgisi>IE: Ayarlama parametrelerinde tutarlılık hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Endüstriyel Ethernet arabirimi (X127) için yapılandırmanın etkinleştirilmesi sırasında (p8905) bir tutarlılık hatası saptandı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
0: Genel tutarlılık hatası.
1: IP yapılandırmasında hata (IP adresi, alt ağ maskesi veya standart ağ geçidi).
2: İstasyon adında hata.
5: Standart ağ geçidi ayrıca PROFINET yerleşik arabiriminde ayrlanmıştır.
6: İstasyon adı ayrıca PROFINET yerleşik arabiriminde ayarlanmıştır.
7: IP adresi, PROFINET yerleşik arabiriminin IP adresi ile aynı alt ağda bulunur.
Not:
Uyarı değeri = 0, 1, 2, 5, 7 için şu durum geçerlidir: Yapılandırma değiştirilmedi.
Uyarı değeri = 6 için şu durum geçerlidir: Yeni yapılandırma etkinleştirildi.
IE: Industrial Ethernet

Çözümü: - İstenen arayüz konfigürasyonunu (p8900 ve takip eden) kontrol edin, gerekirse düzeltin ve etkinleştirin (p8905).
veya
- "Ethernet katılımcısını düzenle" ekranında istasyonu yeniden başlatın (örn. STARTER işletime alma aracıyla).

208562 <Yer bilgisi>PROFINET: Yapılandırma verisinde sözdizimi hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Onboard PROFINET arayüzü için ASCII yapılandırma verisinde bir sözdizimi hatası tespit edilmiştir. Kaydedilmiş yapılandırma yüklenmedi.

Çözümü: - Arayüz konfigürasyonunu (p8920 ve takip eden) kontrol edin, gerekirse düzeltin ve etkinleştirin (p8925 = 1).
- Arayüz konfigürasyonu için parametreleri kaydedin (örn. p8925 = 2)
veya
- "Ethernet katılımcısını düzenle" ekranından istasyonu yeniden başlatın (örn. STARTER işletime alma aracıyla).

208563 <Yer bilgisi>PROFINET: Ayarlama parametrelerinde tutarlılık hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: PROFINET arabirimi için yapılandırmayı etkinleştirirken (p8925) bir tutarlılık hatası saptandı.
Uyarı değeri (r2124, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
0: Genel tutarlılık hatası
1: IP yapılandırmasında hata (IP adresi, alt ağ maskesi veya standart ağ geçidi).
2: İstasyon adında hata.
3: Periyodik PROFINET bağlantısı önceden mevcut olduğundan DHCP etkinleştirilemedi.
4: DHCP etkinleştirildiği için periyodik bir PROFINET bağlantısı mümkün değildir.
5: Standart ağ geçidi ayrıca endüstriyel Ethernet arabiriminde (X127) ayarlandı.
6: Standart istasyon adı ayrıca endüstriyel Ethernet arabiriminde (X127) ayarlandı.
7: IP adresi, endüstriyel Ethernet arabiriminin (X127) IP adresiyle aynı alt ağda bulunuyor.
Not:
Uyarı değeri = 0, 1, 2, 3, 4, 5, 7 için şu durum geçerlidir: Yapılandırma değiştirilmedi.
Uyarı değeri = 6 için şu durum geçerlidir: Yeni yapılandırma etkinleştirildi.
DHCP: Dynamic Host Configuration Protocol

Çözümü: - İstenen arayüz konfigürasyonunu (p8940 ve takip eden) kontrol edin, gerekirse düzeltin ve etkinleştirin (p8945).
veya
- "Ethernet katılımcısını düzenle" ekranında istasyonu yeniden başlatın (örn. STARTER işletime alma aracıyla).

208564 <Yer bilgisi>PN/COMM BOARD: Yapılandırma verisinde sözdizimi hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Communication Board Ethernet 20/25/41 (CBE20/CBE25/CBE41) için ASCII yapılandırma dosyasında bir sözdizimi hatası tespit edildi. Kaydedilen yapılandırma yüklenmedi.

Çözümü: - CBExx yapılandırmasını (p8940 ve takip eden) düzeltin ve etkinleştirin (p8945 = 2).
- CBExx'i yeniden başlatın (örn. STARTER işletime alma aracı ile)
Not:
Yapılandırma bir sonraki POWER ON ile etkinleşir!

208565 <Yer bilgisi>PN/COMM BOARD: Ayarlama parametrelerinde tutarlılık hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Communication Board Ethernet 20/25/41 (CBE20/CBE25/CBE41) için yapılandırmanın etkinleştirilmesi sırasında (p8945) bir tutarlılık hatası tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
0: Genel tutarlılık hatası
1: IP yapılandırmasında hata (IP adresi, alt ağ maskesi veya standart ağ geçidi).
2: İstasyon adlarında hata.
3: Periyodik PROFINET bağlantısı önceden mevcut olduğundan DHCP etkinleştirilemedi.
4: DHCP etkinleştirildiği için periyodik bir PROFINET bağlantısı mümkün değildir.
Not:
Tüm uyarı değerleri için şu husus geçerlidir: Güncel olarak ayarlanmış yapılandırma etkinleştirilmedi.
DHCP: Dynamic Host Configuration Protocol

Çözümü: - İstenen arayüz konfigürasyonunu (p8940 ve takip eden) kontrol edin, gerekirse düzeltin ve etkinleştirin (p8945).
veya
- "Ethernet katılımcısını düzenle" ekranında istasyonu yeniden başlatın (örn. STARTER işletime alma aracıyla).

208700 <Yer bilgisi>CAN: İletişim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2)
Hla: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir hata CAN iletişiminde günceme gelebilir
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):
1: Gönderim telegramları için arıza sayacı BUS OFF değerinin 255 aşmıştır CAN kontrolü Bus tarafından kapatılır
- Bus hattı kısa devre
- Yanlış Baud hızı
- Yanlış Bit zamanlayıcısı
2: CAN düğüm statüsü Master tarafından "Life Time" özelliği konusunda sorugulanmamaktadır "Life time" özelliği "Guard Time" (p8604[0]) alanında çok misli olarak "Life Time Factor" (p8604[1]) ile elde edilir.
- Bus hattı kopuk
- Bus hattı bağlı değil
- Yanlış Baud hızı
- Yanlış Bit zamanlayıcısı
- Master alanında hata.
Ayrıca bakınız r8843.2 IF2 PZD durumu - fieldbus çalışıyor.
Not:
p8641 üzerinden arıza etkisi istenildiği gibi ayarlanabilir.

Çözümü: - Bus hattının kontrolü
- Baud hızının kontrolü (p8622).
- Bit Timing kontrolü (p8623)
- Masterın kontrolü
CAN kontrolör p8608 = 1 ile arıza nedeninin giderilmesinin ardından manüel başlatılmalıdır!

208701 <Yer bilgisi>CAN: NMT durum değişikliği

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2
Servo: KPL3
Hla: KPL3

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir CANopen NMT konum aktarımı "Operasyonel" konumundan "Pre operasyonel" veya "stop" özelliği ile gerçekleşir
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
1: CANopen NMT konum geçişi "Operasyonel" konumundan "Pre operasyonel" konumuna geçer
2: CANopen NMT konum geçişi "Operasyonel" konumundan "Stopped" konumuna geçer
Not:
NMT konumunda "Pre operasyonel" olarak herhangi süreç verileri aktarılamaz ve NMT konumunda "Stopped" herhangi süreç verisi ve servis bilgileri aktarılamaz.

Çözümü: Gerekli değil
Arızayı onaylayın ve işletimi devam ettirin

208702 <Yer bilgisi>CAN: RPDO zaman aşımı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2)
Hla: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: CANopen RPDO telegramlarının denetim süresi bus bağlantısı kesildiğinden veya CANopen Master kapatıldığından dolmuştur.
Ayrıca bakınız r8843.0 IF2 PZD durumu - nominal değer arızası veya r8843.2 IF2 PZD durumu - fieldbus çalışıyor.

Çözümü: - Bus hattının kontrolü
- Masterın kontrolü
- Gerektiğinde denetim süresini yükseltin (p8699).

208703 <Yer bilgisi>CAN: Azami sürücü nesnesi sayısı aşılmıştır

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2)
Hla: KPL3 (HİÇBİR, KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: "CAN" fonksiyon modülüne sahip maksimum 8 sürücü nesnesi sayısı aşıldı.
Not:
CANopen standardında, her CANopen Slave için maksimum 8 CANopen cihaz modülü ("CAN" fonksiyon modülüne sahip sürücü nesneleri) tanımlanmıştır.
Çözümü: - Topolojide, fonksiyon modülü "CAN"'a sahip azami 8 sürücü nesnesinin yeniden devreye alımı.
- Gerekiyorsa sürücü nesnelerinde fonksiyon modülü "CAN"'i (r0108.29) iptal edin.

208751 <Yer bilgisi>CAN: Telegram kaybı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: CAN kontrolü bir alım bilgisini kaybetmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
Donanım kanalı CAN kontrolünde.
0: Aygıt yazılımı sürümü < 5.2 (orijinal donanım kanalına referans yok).
1: NMT komut mesajı
2: SYNC mesajı
3: NMT hata kontrol mesajı
7 ... 31: RPDO mesajı
32: SDO mesajı
Çözümü: - Alım verilerinde döngü sürelerini arttırın.
- CANopen algılama sürelerini azaltın (p8848).
Ayrıca bkz: p8848

208752 <Yer bilgisi>CAN: Edilgen olarak aşılan hata için hata sayacı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Gönderim veya alım telegramları için arıza sayacı 127 değerini aşmıştır
Çözümü: - Bus hattının kontrolü
- Yüksek baud hızını ayarlayın (p8622).
- Bit Timing kontrolü ve muht. optimasyonu (p8623)

208753 <Yer bilgisi>CAN: İleti arabelleği çok dolu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bilgi ara belleği doldu
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: döngüsel olmayan gönderim ara belleği (SDO cevap ara belleği) doldu
2: Döngüsel olmayan alım ara belleği (SDO alım ara belleği) doldu
3: Döngüsel gönderim ara belleği (PDO gönderim ara belleği) doldu
Çözümü: - Bus hattı kontrolü.
- Yüksek baud hızını ayarlayın (p8622).
- Bit Timing kontrolü ve muht. optimasyonu (p8623)
Uyarı değerine yönelik = 2:
- SDO Alım verilerinde döngü sürelerini azaltın.
- SDO talebi Master tarafından ancak önceki SDO talebinin SDO geri bildirimi sonrasında.

208754 <Yer bilgisi>CAN: İletişim modu yanlış

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: "Operasyonel" modunda p8700 ... p8737 parametrelerinde bir değişim denemesi işleme alınmıştır
Çözümü: "Pre operasyonel" veya "durduruldu" moduna geçiş yapın

208755 <Yer bilgisi>CAN: Nesne eşlenebilir değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: CAN açık objesi Process Data Object (PDO) Mapping için öngörülmemiştir
Çözümü: PDO Mapping için öngörülen CANopen objesini kullanın ya da 0 girin
Aşağıdaki objeler Receive Process Data Object (RPDO) ya da Transmit Process Data Object (TPDO) alanına sıralanabilir:
- RPDO: 6040 hex, 6060 hex, 60FF hex, 6071 hex; 5800 hex - 580F hex; 5820 hex - 5827 hex
- TPDO: 6041 hex, 6061 hex, 6063 hex, 6069 hex, 606B hex, 606C hex, 6074 hex; 5810 hex - 581F hex; 5830 hex - 5837 hex
Daima sadece belirtilen objenin alt endeksi 0 sıralanabilir.
Not:
COB-ID, A08755 mevcut olduğu sürece geçerli kılınamaz

208756 <Yer bilgisi>CAN: Eşlenen bit sayısı aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıralanan objelerin bayt sayısı kullanım verileri telegram boyutunu aşmaktadır Maksimum 8 bayta izin verilmektedir
Çözümü: Küçük dosya tiplerine sahip objeler veya daha az objeler sıralanabilir

208757 <Yer bilgisi>CAN: COB-ID'yi geçersiz olarak set et

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Online modda ilgili COB-ID sıralama öncesinde geçersiz kılınabilir
Örnek:
RPDO 1 sıralaması için değiştirilecek olan (p8710[0]).
--> p8700[0] = C00006E0 hex belirleme (geçersiz COB-ID)
--> p8710[0] istenilidği gibi ayarlama
--> p8700[0] geçerli COB-ID kaydetme
Çözümü: COD-ID geçersiz kılın

208758 <Yer bilgisi>CAN: Geçerli PDO maksimum sayısı aşımı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Geçerli PDO'nun maksimum sayısının aşılması için girişimde bulunuldu.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1:
Tüm CANopen destekli sürücü nesnelerinin toplam geçerli RPDO sayısının aşılması için girişimde bulunuldu.
Donanımın bir sonucu olarak ilgili sınır 25 geçerli RPDO'dur.
2:
Tüm CANopen destekli sürücü nesnelerinin toplam geçerli TPDO sayısının aşılması için girişimde bulunuldu.
Limit aşağıdaki oran ile tanımlanır:
CAN algılama süresi (p8848) / CAN minimum işleme süresi (r8739)
Not:
RPDO: Receive Process Data Object
TPDO: Transmit Process Data Object
Çözümü: Maksimum geçerli RPDO veya TPDO sayısının sınırına uyun.
Uyarıyı silmek için aşağıdaki seçeneklerden birini uygulayın:
- Bir PDO iletişim parametresinin COB ID indeksini başarıyla yazın (p870x[0], p872x[0]).
- CANopen NMT durumunu değiştirin.
- CANopen NMT komut sıfırlama düğümünü yürütün.
- CANopen NMT komutu sıfırlama iletişimini yürütün.
- Sıcak çalıştırma gerçekleştirin (p0009 = 30, p0976 = 2).
- POWER ON (açma / kapatma) işlemini yürütün.
Not:
Kalan mevcut RPDO veya TPDO, r8742'de gösterilir.

208759 <Yer bilgisi>CAN: PDO COB-ID önceden mevcut

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Parametre: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Önceden mevcut bir PDO COB-ID atandı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Parametre numarası.
Not:
COB-ID, sıfır dizininde mevcut (p870x[0], p872x[0]).
Çözümü: Başka bir PDO COB-ID seçin

208760 <Yer bilgisi>CAN: IF PZD maksimum boyutu aşıldı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: IF PZD maksimum boyutu aşıldı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumla):
1: IF PZD alanında hata kaydı
2: IF PZD alanında hata gönderimi
Not:
IF: Interface
Çözümü: PDO'da daha az proses verisi eşleyin.
Uyarıyı silmek için aşağıdaki seçeneklerden birini uygulayın:
- POWER ON (kapatma / açma).
- Sıcak çalıştırma gerçekleştirin (p0009 = 30, p0976 = 2).
- CANopen NMT komut sıfırlama düğümünü yürütün.
- CANopen NMT durumunu değiştirin.
- Uyarı tampon belleğini [0...7] silin (p2111 = 0).

208800 <Yer bilgisi>PROFIenergy enerji tasarruf modu aktif.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: PROFIenergy enerji tasarruf modu aktif.
Alarm değeri (r2124, ondalıklı yorumla):
AKtif PROFIenergy enerji tasarruf modunun ID modu.
Çözümü: Enerji-tasarrufu modundan çıkıldığında bu alarm otomatik olarak geri çekilecektir.
Not:
Enerji-tasarrufu modundan aşağıdaki olaylardan sonra çıkılır:
- üst-düzey kontrolden PROFIenergy komutu end_pause alındığı zaman.
- üst-düzey kontrol STOP çalışma durumuna geçtiği zaman.
- üst-düzey kontrolün PROFINET bağlantısı kesildiği zaman.

209000 <Yer bilgisi>Web sunucusu kullanıcılarının yapılandırması hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Web sunucusu kullanıcılarının yapılandırılması sırasında bir hata ortaya çıktı.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):
0: Yönetici parolası yok
1: Geçersiz yönetici parolası
2: Geçersiz SINAMICS parolası
Çözümü: Kullanıcı yapılandırmasını düzeltin, doğru parolaları girin.

213000 <Yer bilgisi>Lisans yeterli değil

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: - İnvertörde lisans gerektiren opsiyonlar kullanılıyor ve lisanslar yeterli değil.
- Mevcut lisansların kontrol edilmesi sırasında bir hata oluştu.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
0:
Mevcut lisanslar yeterli değil.
1:
Yeterli bir lisans, gerekli lisans verilerine sahip hafıza kartı işletim sırasında çekildiği için belirlenemedi.
2:
Hafıza kartında hiçbir lisans verisi olmadığından yeterli bir lisans belirlenemedi.
3:
Lisans anahtarında bir sağlama toplamı hatası olduğu için yeterli bir lisans belirlenemedi.
4:
Lisans kontrolünde dahili bir hata oluştu.

Çözümü: Hata değeri = 0 için:
Ek lisanslar gerekli ve bunlar etkinleştirilmelidir (p9920, p9921).
Hata değeri = 1 için:
Sistem kapalıyken, sisteme uygun hafıza kartını tekrar takın.
Hata değeri = 2 için:
Lisans anahtarını girin ve etkinleştirin (p9920, p9921).
Hata değeri = 3 için:
Girilen lisans anahtarını (p9920), lisans sertifikasındaki lisans anahtarı ile karşılaştırın.
Lisans anahtarını tekrar girin ve etkinleştirin (p9920, p9921).
Hata değeri = 4 için:
- POWER ON işlemini yürütün.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
- Not:
İnvertörün lisans gerektiren fonksiyonlarına genel bir bakış, online moddaki işletime alma aracı kullanılarak görüntülenebilir. İşletime alma aracına bağlı olarak burada da gerekli lisanslama işlemi yürütülebilir (seri numarası, lisans anahtarı, Trial License modu).

213001 <Yer bilgisi>Lisans kontrol toplamı hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Lisans anahtarı kontrol rakamının kontrolünde bir arıza algılandı.

Çözümü: Girilen lisans anahtarını (p9920) lisans sertifikasında yer alan lisans anahtarı ile kıyaslayın.
Lisans anahtarını yeniden girin ve etkinleştirin (p9920, p9921).

213009 <Yer bilgisi>Lisanslama Technology Extension lisanslanmadı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Lisans gerektiren en az bir Technology Extension'ın lisansı yok.
Not:
Kurulu Technology Extension'lara yönelik bilgi için bkz. r4955 ve p4955.

Çözümü: - Lisans gerektiren Technology Extension'lar için lisans anahtarını girin ve etkinleştirin (p9920, p9921).
- Gerekirse lisanslanmayan Technology Extension'ları devre dışı bırakın (p4956).

213010 <Yer bilgisi>Lisanslama fonksiyon modülü lisanslı değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Lisans gerektiren en az bir işlev modülü lisanslı değil.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
Bit x = 1: İlgili işlev modülünün lisansı yok.
Not:
Bit numarası -> İşlev modülü ataması için bkz. p0108 veya r0108.

Çözümü: - Lisans gerektiren işlev modülleri için lisans anahtarını girin ve etkinleştirin (p9920, p9921).
- Gerekirse lisanssız işlev modüllerini devre dışı bırakın (p0108, r0108).

213020 <Yer bilgisi>Kontroldeki lisanslama yeterli değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL1

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sürücü cihazında, lisans gerektiren opsiyonlar devreye sokuldu ve lisans yetersiz.

Çözümü: - Lisans gerektiren opsiyonlara lisans anahtarını girin ve etkinleştirin.
- Gerekiyorsa, lisanssız opsiyonları devre dışı bırakın.

213021 <Yer bilgisi>Çıkış frekansı > 550 Hz için lisanslama eksik.

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Konvertörün yapılandırması, 550 Hz'den daha büyük bir çıkış frekansıyla sonuçlanır. Bu fonksiyon lisansa tabidir. "High Output Frequency" lisansı gerekir.
Not:
- Bu durumda çıkış frekansı 550 Hz ile sınırlandırılmıştır.
- "Trial License" fonksiyonu "High Output Frequency".lisansı için etkili değildir.

Çözümü: - "High Output Frequency" için lisans anahtarını girin ve etkinleştirin (p9920, p9921).
- Gerekirse motoru 550 Hz çıkış frekansının altında işletin.

213030 <Yer bilgisi>Trial License etkinleştirildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: "Trial License" işlevi etkinleştirildi. Mevcut periyodlardan birinin süresi doldu.

Çözümü: Gerekli değil.
Uyarı, periyodun dolmasından sonra otomatik olarak geri çekilir.

213031 <Yer bilgisi>Trial License süresi sona erdi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: "Trial License" işlevinin mevcut dönemlerinden biri sona erdi.

Çözümü: - Gerekirse ilave bir süre başlatın (p9918 = 1).
- Lisans gerektiren işlevleri devre dışı bırakın.
- Sürücü cihazında uygun lisanslama işlemini yürütün.

Not:
Yeterli olmayan bir lisans ancak bir sonraki çalıştırmadan sonra etkinleşir.

213032 <Yer bilgisi>Trial License son süresi etkinleştirildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: "Trial License" işlevi etkinleştirildi. Mevcut dönemlerin sonuncusunun süresi dolmak üzere.

Çözümü: Gerekli değil.
Uyarı, son periyodun sona ermesinden sonra otomatik olarak geri çekilir.

213033 <Yer bilgisi>Trial License son süresi doldu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: "Trial License" işlevinin son süresi doldu. Ek süre mevcut değil.

Çözümü: - Lisans gerektiren işlevleri devre dışı bırakın.
- Sürücü cihazını uygun şekilde lisanslayın.

Not:
Yeterli olmayan bir lisans ancak bir sonraki çalıştırmadan sonra etkinleşir.

213100 <Yer bilgisi>Know-how koruması: Salt okunur hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Hafıza kartı için salt okunur özellikli Know-how koruması etkin.
Hafıza kartı kontrol edilirken bir hata meydana geldi.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
0: Hafıza kartı takılı değil.
2: Geçersiz bir hafıza kartı takılı.
3: Hafıza kartı başka bir Control Unit'de işletilmektedir.
12: Geçersiz bir hafıza kartı (OEM girişi yanlış, p7769) takılı.
13: Hafıza kartı başka bir Control Unit'de işletilmektedir (OEM girişi yanlış, p7759).

Çözümü: Arıza değeri = 0 için:
- Doğru belleği takın ve POWER ON uygulayın.
Arıza değeri = 2, 3, 12, 13 için:
- sorumlu OEM ile iletişime geçin.
- Kopyalama korumasını (p7765) devre-dışı bırakın ve arızayı onaylayın (p3981).
- Know-how korumasını (p7766 ... p7768) devre-dışı bırakın ve arızayı onaylayın (p3981).
Not:
Genel olarak, kopyalama koruması sadece know-how koruması devre-dışı bırakıldığı zaman değiştirilebilir.
KHP: Know-How Koruması
Ayrıca bkz: p3981

213101 <Yer bilgisi>Know-how koruması: Salt okunur etkinleştirilemiyor

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Hafıza kartı için salt okunurun etkinleştirilmesi denendiğinde bir hata meydana geldi.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
0: Hafıza kartı takılı değil.
Not:
KHP: Know-how koruması (Know-how koruması)
Çözümü: - Hafıza kartını takın ve POWER ON yürütün.
- Salt okunuru etkinleştirmeyi tekrar deneyin (p7765).

213102 <Yer bilgisi>Know-how koruması: Salt okunur dosyaların tutarlılık hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Korumalı dosyaların tutarlılık kontrolünde bir hata tespit edildi. Bellek kartındaki proje bu nedenle işleme uygun değil.
Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = Obje numarası, xxxx = Hata nedeni
xxxx = 1:
Bir dosyada kontrol tutarı hatası mevcut.
xxxx = 2:
Dosyalar kendi aralarında tutarsız.
xxxx = 3:
Yükleme üzerinden dosya sistemine yüklenen proje dosyaları (Bellek kartından yükleme) tutarsız.
Not:
KHP: Know-how protection (Know-how-Emniyeti)
Çözümü: - Bellek kartındaki projeyi ya da proje dosyalarını bellek kartından yüklemek üzere değiştirin.
- Fabrika ayarlarına dönün ve yeni bir yükleme uygulayın.

230001 <Yer bilgisi>Güç modülü: Aşırı akım

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesi bir aşırı akım durumu tespit etti.
- Ayarlama hatalı parametrelenmiş.
- Motorda kısa devre veya topraklama arızası mevcut.
- U/f işletimi: Hızlanma rampası çok düşük ayarlanmış.
- U/f işletimi: Motorun nominal akımı, Motor Module'nin akımından önemli ölçüde daha yüksek.
- Besleme: Şebeke geriliminin çökmesinde yüksek deşarj ve ilave şarj akımları.
- Besleme: Motor aşırı yük durumunda yüksek ilave şarj akımları ve ara devre gerilimi düşüşü.
- Besleme: Akım düzenleme reaktörünün bulunmaması nedeniyle açma sırasında kısa devre akımları.
- Güç kabloları doğru şekilde bağlanmamış.
- Güç kabloları izin verilen maksimum uzunluğu aşıyor.
- Güç ünitesi arızalı.
- Şebeke fazı kesildi.

Paralel anahtarlama cihazı için ek sebepler (r0108.15 = 1):
- Bir güç ünitesi, topraklama hatası ile kapatıldı.
- Dairesel akım kontrolü çok yavaş veya çok hızlı ayarlanmış.

Hata değeri (r0949, bit temelinde yorumlama):
Bit 0: Faz U.
Bit 1: Faz V.
Bit 2: Faz W.
Bit 3: Ara devrede aşırı akım.
Not:
Hata değeri = 0, aşırı akımlı fazın tanınmadığı anlamına gelir (örn. Blocksize cihaz için).

Çözümü:
- Motor verilerini kontrol edin, gerekiyorsa devreye alım uygulayın.
- Motorun kontrol türünü (Yıldız/üçgen) kontrol edin.
- U/f işletmesi: Hızlanma rampasını büyütün.
- U/f işletmesi: Motor ve Motor Module'ün nominal akımlarının atamaların kontrol edin.
- Besleme: Güç şebekesinin kalitesini kontrol edin.
- Besleme: Motorun yükünü azaltın.
- Besleme: Şebeke komütasyon azaltmasının düzgün bağlanması.
- Güç hatlarının bağlantılarını kontrol edin.
- Güç hatlarını kısa devre veya topraklama hatalarına yönelik kontrol edin.
- Güç hatlarının uzunluklarını kontrol edin.
- Güç ünitesini değiştirin.
- Şebeke fazlarını kontrol edin.

Paralel ünitelerde (r0108.15 = 1) ek olarak şunlar geçerlidir:
- Topraklama hatası izlemesine (gözetim) ait eşikleri kontrol edin (p0287).
- Devre akımı ayarlayıcısının ayarlarını kontrol edin (p7036, p7037).

230002 <Yer bilgisi>Güç parçası: Ara devre gerilimi yüksek gerilimi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesi, ara devrede bir aşırı gerilim tespit etti.
- Motor çok fazla enerjiyi geri besliyor.
- Cihaz bağlantı gerilimi çok yüksek.
- Voltage Sensing Module (VSM) ile işletmede VSM'deki L1, L2, L3 faz ataması, güç ünitesindeki faz atamasından farklıdır.
- Şebeke fazı kesildi.

Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Tetikleme sırasındaki ara devre gerilimi [0.1 V].

Çözümü: - Geri çalışma süresini yükseltin.
- Ara döngü gerilim ayarını (p1240) etkinleştirin.
- Fren direncini veya Active Line Modülünü atayın.
- Besleme akım sınırını yükseltin ya da daha büyük bileşen kullanın (Active Line Modülünde).
- Cihaz bağlantı gerilimi kontrolü
- VSM ve güç ünitesinde faz düzenini kontrol edin ve düzeltin.
- Şebeke fazını kontrol edin.

Ayrıca bkz: p0210, p1240

230003 <Yer bilgisi>Güç parçası: Ara devre akımı düşük gerilimi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesin, ara devrede düşük gerilim tespit etti.
- Elektrik kesilmesi.
- Şebeke gerilimi, izin verilen değerin altındadır.
- Şebeke beslemesinin kesilmesi veya arıza.
- Şebeke fazı kesildi.

Bilgi:
Ara devredeki düşük gerilim için izleme eşiği r0296'de gösterilir.

Çözümü: - Şebeke gerilimini edin.
- Şebeke beslemesini kontrol edin ve gerekiyorsa şebeke beslemesinin hata bildirimlerini dikkate alın.
- Şebeke fazlarını kontrol edin.
- Bağlantı gerilimini ayarlayın (p0210).
- Kitap boyutunda cihazlar: p0278'in ayarlarını kontrol edin.

Bilgi:
r0863 beslemesine ait işletmeye hazır sinyali, sürücüye ait ilgili p0864 girişleriyle beraber bağlı olmalıdır.
Ayrıca bkz: p0210

230004 <Yer bilgisi>Güç modülü: Aşırı sıcaklık, soğutucu, AC doğrultucu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesi soğutma gövdesinin sıcaklığı, izin verilen sınır değeri aştı.
- Yetersiz havalandırma, fan arızası.
- Aşırı yük.
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
- Pals frekansı çok yüksek.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sıcaklık [0.01 ° C].

Çözümü: - fanın çalıştığını kontrol edin.
- fan elemanlarını kontrol edin.
- ortam sıcaklığının izin verilen aralıkta olduğunu kontrol edin.
- motor yükünü kontrol edin.
- eğer anma pals frekansından yüksekse pals frekansını düşürün.

Uyarı:
Bu arıza sadece, A05000 için alarm eşiğinin altına düşüldükten sonra onaylanabilir.
Ayrıca bkz: p1800

230005 <Yer bilgisi>Güç parçası: Aşırı yüklenme I2t

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç parçasına fazla yüklenildi (r0036= %100)
- Güç parçasının izin verilen nominal akımı izin verilmeyen ölçüde fazla aşılmış
- İzin verilen yük boşluğuna sadık kalınmamış

Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
I2t [100 % = 16384].

Çözümü:
- Daimi yükü düşürme
- Yük boşluğunu adapte etme
- Motorun ve güç parçasının nominal akımlarını kontrol edin.

Ayrıca bkz: r0036, r0206, p0307

230006 <Yer bilgisi>Güç modülü: Thyristor Control Board

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Basic Line Module'nin Thyristor Control Board'u (TCB) bir hata bildiriyor.
- Şebeke gerilimi yok.
- Şebeke kontaktörü kapalı değil.
- Şebeke gerilimi çok düşük.
- Şebeke frekansı izin verilen aralığın dışında (45 ... 66 Hz).
- Ara devrede kısa devre var.
- Ara devrede topraklama arızsası var (ön şarj fazında).
- Motorda kısa devre veya izolasyon hatası (ara devreye bağlı bir dalgalı redresörde) mevcut.
- Thyristor Control Board gerilim beslemesi ilgili nominal alanın dışında (5 ... 18 V) ve şebeke gerilimi > 30 V.
- Thyristor Control Board'ta dahili bir hata mevcut.

Çözümü: Hatalar Thyristor Control Board'a kaydedilmeli ve onaylanmalıdır. Bunun için Thyristor Control Board'un besleme gerilimi en az 10 s süreyle kapatılmalıdır!
- Şebeke gerilimini kontrol edin.
- Şebeke kontaktörünü kontrol edin veya kumanda edin.
- İzleme süresini kontrol edin ve gerekirse arttırın (p0857).
- Gerekirse güç ünitesinin diğer mesajlarına dikkat edin.
- Ara devreyi, kısa devre veya topraklama hatası bakımından kontrol edin.
- Motoru, kısa devre veya topraklama hatası bakımından kontrol edin.
- Thyristor Control Board'daki teşhis LED'lerini değerlendirin.

230008 <Yer bilgisi>Güç modülü: Sinyal, çevrimsel veriler

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit, güç ünitesine yönelik döngüsel nominal değer telegramlarını zamanında güncellemedi. Art arda tolere edilen yaşam sinyali hatalarının sayısı, güç ünitesinde ayarlanan arıza eşiğini (p7789) aştı.

Çözümü: - VECTOR sürücü nesnesine sahip projelerde, Control Unit'de p0117 = 6 değerinin ayarlanıp ayarlanmadığını kontrol edin.
- Arıza eşiğini arttırın (p7789).
- Motor Module kontrol edin ve gerekirse değiştirin.
Ayrıca bkz: p0117

230010 <Yer bilgisi>Güç modülü: Sinyal, çevrimsel veriler

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Control Unit ve ilgili güç parçası alanındaki DRIVE-CLiQ-iletişimi arızalı.
Control Unit'in döngüsel set değeri telegramları güç parçasından en az bir devir zamanında alınmamıştır.
Çözümü: Motor Module kontrol edin ve gerekirse değiştirin.

230011 <Yer bilgisi>Güç modülü: Ana devrede şebeke fazı kesintisi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç parçasında ara devre geriliminin dalgası izin verilen limit değeri aşıyor.
Olası nedenler:
- Bir şebeke fazı devre dışı.
- 3 şebeke fazı izin verilmeyen türde asimetrik.
- Ara devre kondansatörünün kapasitesi şebeke endüktivitesi ile ve gerektiğinde güç ünitesinde entegre kısma kelebeğinde bir rezonans frekansı oluşturur.
- Ana akım devresinin bir fazında sigorta devre dışı kalmıştır.
- Bir motor fazı devre dışıdır.
- Tek fazlı güç üniteleri için izin verilen aktif güç aşılmıştır.
Arıza değeri (r0949 ondalık yorumla):
Sadece Siemens dahili hata teşhisleri için.
Çözümü: - Ana akım döngüsü sigortalarını kontrol edin.
- Tek fazlı bir tüketicinin şebeke gerilimini dağıtıp dağıtmadığını kontrol edin.
- Şebeke endüktivitesi rezonans frekansını bir şebeke kısma kelebeğini ön aktararak belirleyin.
- Rezonans frekansını şebeke endüktivitesi ile yazılımda ara döngü gerilim dengelemesine (bakınız p1810) veya güzlü düzleme (bakınız p1806) aktararak sönümleyin. Bu motorda tork dalgalarını kötüleştirebilir.
- Motor hatlarını kontrol edin.

230012 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Sıcaklık sensörü kablo kopması

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesindeki bir sıcaklık sensörü bağlantısı kesildi.
Hata değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0: Modül kanalı (elektronik yuva)
Bit 1: Hava girişi
Bit 2: Dalgalı redresör 1
Bit 3: Dalgalı redresör 2
Bit 4: Dalgalı redresör 3
Bit 5: Dalgalı redresör 4
Bit 6: Dalgalı redresör 5
Bit 7: Dalgalı redresör 6
Bit 8: Redresör 1
Bit 9: Redresör 2
Bit14: Kondansatör hava tahliyesi
Bit15: Sıvı girişi
Çözümü: Technical Support'a başvurun.

230013 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Sıcaklık sensöründe kısa devre

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitesindeki bir sıcaklık sensöründe kısa devre var.
Hata değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0: Modül kanalı (elektronik yuva)
Bit 1: Hava girişi
Bit 2: Dalgalı redresör 1
Bit 3: Dalgalı redresör 2
Bit 4: Dalgalı redresör 3
Bit 5: Dalgalı redresör 4
Bit 6: Dalgalı redresör 5
Bit 7: Dalgalı redresör 6
Bit 8: Redresör 1
Bit 9: Redresör 2
Bit14: Kondansatör hava tahliyesi
Bit15: Sıvı girişi
Çözümü: Technical Support'a başvurun.

230015 <Yer bilgisi>Güç parçası: Motor gücü aşama kesintisi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Motor beslemesinde bir faz kaybı tespit edildi.
Bu bildirim, aşağıdaki durumda da verilebilir:
- Motor düzgün bağlanmış, fakat devir sayısı atarlaması sabit değil ve bu yüzden dalgalı bir dönme momenti elde edilir.
Bilgi:
Şasili güç ünitelerinde, faz kaybı izlemesi yoktur.
Çözümü: - Motora giden kabloları kontrol edin.
- Devir sayısı ayarlayıcısının ayarlarını kontrol edin.

230016 <Yer bilgisi>Güç modülü: Yük beslemesi kapalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Ara devre gerilimi çok alçak.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Tetikleme anında ara devre gerilimi [V].
Çözümü: - Yük beslemesini açın.
- Gerekiyorsa güç şebekesi bağlantısını kontrol edin.

230017 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: 26.5 V-Besleme gerilimi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Onaylanan sürücüde Hydraulic Module için 26.5 V besleme geriliminin hatalı olduğu tespit edilmiştir (X271).
İzin verilen alan: 26.0 ... 27.0 V
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumla):
Gerilim değeri [0.1 V].
Çözümü: - 26.5-V-Besleme gerilimini kontrol edin (X271).

230017 <Yer bilgisi>Güç modülü: Donanım akım sınırı çok sık reaksiyon verdi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: İlgili fazdaki akım sınırlaması donanımı (bkz. A30031, A30032, A30033) çok sık tetikledi. İzin verilen sınır aşma sayısı, güç ünitesinin türüne ve tipine bağlıdır.
Besleme için aşağıdakiler geçerlidir:
- Ayarlama hatalı parametrelenmiş.
- Besleme yükü çok yüksek.
- Voltage Sensing Module yanlış bağlanmış.
- Akım düzenleme reaktörü eksik veya yanlış tipte.
- Güç ünitesi arızalı.
Motor Module'de aşağıdakiler geçerlidir:
- Ayarlama yanlış parametrelenmiş.
- Motorda veya güç kablolarında arıza.
- Güç kabloları izin verilen maksimum uzunluğu aşıyor.
- Motor yükü çok yüksek.
- Güç ünitesi arızalı.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 3: Faz U
Bit 4: Faz V
Bit 5: Faz W
Diğer bitler:
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Not:
Hata değeri = 0, akım sınırlaması olan fazın tanınmadığı anlamına gelir (örn. Blocksize cihaz için).

Çözümü: Beslemede geçerli olanlar:
- Ayarlayıcı ayarlarını kontrol edin, gerekiyorsa ayarlayıcı sıfırlayın ve tanımlayın (p0340 = 2, p3410 = 5).
- Yükü azaltın, gerekiyorsa ara devre kapasitesini yükseltin veya daha büyük bir besleme takın.
- İsteğe bağlı voltaj algılama modülünün bağlantısını kontrol edin.
- Komütasyon azaltmasının bağlantısını ve teknik verilerini kontrol edin.
- Güç hatlarını kısa devre veya topraklama hatalarına yönelik kontrol edin.
- Güç ünitesini değiştirin.

Motor Module'de geçerli olanlar:
- Motor verilerini kontrol edi veya gerekiyorsa ayarlayıcı parametrelerini yeniden hesaplayın (p0340 = 3). Alternatif olarak bir motor veri tanımlaması uygulayın (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Motorun bağlantı türünü (Yıldız/üçgen) kontrol edin.
- Motor yükünü kontrol edin.
- Güç hatlarının bağlantılarını kontrol edin.
- Güç hatlarını kısa devre veya topraklama hatalarına yönelik kontrol edin.
- Güç hatlarının uzunluklarını kontrol edin.
- Güç ünitesini değiştirin.

230020 <Yer bilgisi>Güç birimi: Konfigürasyon desteklenmemektedir.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Arıza nedeni: %1, Ek bilgi: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesi tarafından desteklenmeyen bir konfigürasyon talep edildi.

Arıza değeri (r0949, onaltı tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

yyyyxxxx onaltılık: xxxx = arızanın nedeni, yyyy = ilave bilgi (dahili Siemens)

xxxx = 0: Özerk çalışma talep edildi, ancak desteklenmiyor.

xxxx = 1: Talep edilen DRIVE-CLiQ zamanlamasına izin verilmez.

xxxx = 2: PS-ASIC versiyon 2 ile bir PM260 tespit edildi. Bu kombinasyon desteklenmiyor.

xxxx = 3: Başlatma başarılı bir şekilde tamamlanamadı. Enerji-verme sırasında veya öncesinde Control Unit Power Unit'ten geri çekilmiş olabilir.

xxxx = 4: Power Unit ile Control Unit veya Control Unit Adaptörü kombinasyonu desteklenmiyor.

xxxx = 5: Yüksek akım kontrolörü dinamik performansı desteklenmiyor.

xxxx = 6: Motor Module'ünün bu Control Unit ve aygıt yazılımı sürümü ile işletilmesine izin verilmemektedir.

Çözümü: Hata nedeni = 0 için:

Gerekirse, aktif bir dahili gerilim korumasını kaldırın (p1231).

Hata nedeni = 1 için:

Control Unit yazılımını güncelleyin veya DRIVE-CLiQ topolojisini değiştirin.

Hata nedeni = 2 için:

Güç ünitesini, PS-ASIC sürüm 3 (veya üstü) olan bir PM260 ile değiştirin.

Hata nedeni = 3, 4 için:

Uygun bir Power Module'ye bir Control Unit veya Control Unit Adapter (CUAxx) takın ve Control Unit veya Control Unit Adapter için bir POWER ON işlemi yürütün.

Hata nedeni = 5 için:

- Booksize bir güç ünitesi kullanın.
- Double Motor Module için her iki sürücü kontrolünü, aynı akım regülatörü algılama süresiyle çalıştırın (p0115[0]). Aksi takdirde, daha yüksek akım regülatörü dinamikleri sadece daha uzun algılama süreli sürücüde etkinleştirilebilir.
- Gerekirse yüksek akım regülatörü dinamiğinin seçimini kaldırın (p1810.11 = 0). Seçimi kaldırdıktan sonra, hesaplama ölü zamanını ve regülatör kazanımlarını yeniden hesaplayın (p0340 = 4). Gerekirse devir regülatörünü optimize edin.

Hata nedeni = 6 için:

- Uygun bir Motor Module kullanın.
- Onaylı aygıt yazılımı sürümüne sahip Control Unit kullanın.

Ayrıca bkz: p0115, p1231, p1810

230021 <Yer bilgisi>Güç modülü: Topraklama

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesi bir toprak arızası tespit etti.
Olası nedenler:
- güç kablolarında toprak arızası.
- Motorda toprak arızası.
- CT arızalı.
- frenler kapandığı zaman, bu işlem donanım DC izlemesinin tepki vermesine neden olur.
- fren direncinde kısa-devre.
- paralel bağlı cihazlar için kapalı-çevrim sirkülasyon akım kontrolü (r0108.15 = 1) ya çok yavaş ya da çok hızlı ayarlanmış.
Not:
Güç üniteleri için, bir toprak arızası r3113.5 içinde de benzetilir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak):
0:
- donanım DC akım izlemesi tepki verdi.
- fren direncinde kısa-devre.
> 0:
Mutlak değer, toplam akım genliği [20479 = r0209 * 1.4142].

Çözümü: - Güç ünitelerinde bağlantıyı kontrol edin.
- Motoru kontrol edin.
- Akım konvertörünü kontrol edin.
- Fren bağlantı hatlarını ve temaslarını kontrol edin (olası tel kopukluğu).
- Fren direncini kontrol edin.
Paralel aktarım cihazları (r0108.15 = 1) ek olarak geçerli:
- Topraklama denetim eşiğini kontrol edin (p0287).
- Döngüsel akım ayarı ayarını kontrol edin (p7036, p7037).
Ayrıca bkz: p0287

230022 <Yer bilgisi>Güç modülü: U_ce izleme

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Güç parçasında kolektör tespit gerilimi (U_ce) yarı iletken devreye girmiştir.
Muhtemel nedenler:
- Fiberoptik iletken kopuk
- IGBT kumanda yapı grubunun gerilim beslemesi eksik
- Güç ünitesi çıkışında kısa devre
- Güç parçasında arızalı yarı iletken
Arıza değeri (r0949, ikili oluşturma):
Bit 0: Aşama U alanında kısa devre
Bit 1: Aşama V alanında kısa devre
Bit 2: Aşama W alanında kısa devre
Bit 3: Işık iletkeni onayı arızalı
Bit 4: U_ce miktar arıza sinyalinin kesintisi
Ayrıca bkz: r0949

Çözümü: - Fiber optik iletkeni kontrol edin ve gerektiğinde değiştirin
- IGBT kumanda yapı grubunun gerilim beslemesini kontrol edin (24 V)
- Güç hatlarının bağlantısını kontrol edin
- Arızalı yarı iletkeni işaretleyin ve değiştirin

230024 <Yer bilgisi>Güç parçası: Termik model yüksek ısısı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Soğutucu gövde ve çip arasındaki sıcaklık farkı izin verilen sınır değeri aşmıştır.
- İzin verilen yük boşluğuna sadık kalınmamış
- Yetersiz havalandırma, fan kesintisi
- Fazla yük
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
- Puls frekansı çok yüksek

Ayrıca bkz: r0037

Çözümü: - Yük boşluğunu adapte etme
- Fanın çalışıp çalışmadığını kontrol edin.
- Fan şiltelerini kontrol edin.
- Ortam sıcaklığının izin verilen alanda olup olmadığını kontrol edin
- Motor yükü kontrolü
- Puls frekansını nominal puls frekansından yüksek olduğunda düşürün

230025 <Yer bilgisi>Güç modülü: Aşırı sıcaklık, çip

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Yarı iletkenin çip ısısı izin veirlen sınır değeri aşmış
- İzin verilen yük boşluğuna sadık kalınmamış
- Yetersiz havalandırma, fan kesintisi
- Fazla yük
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
- Puls frekansı çok yüksek

Arıza değeri (r0949, ondalık yorumla):
Soğutucu gövde ve çip arasındaki sıcaklık farkı [1 Bit = 0.01 °C]

Çözümü: - yük görev çevrimini uyarlayın.
- fanın çalıştığını kontrol edin.
- fan elemanlarını kontrol edin.
- ortam sıcaklığının izin verilen aralıkta olduğunu kontrol edin.
- motor yükünü kontrol edin.
- eğer anma pals frekansından yüksekse pals frekansını düşürün.

Uyarı:
Bu arıza sadece, A05001 için alarm eşiğinin altına düşüldükten sonra onaylanabilir.
Ayrıca bkz: r0037

230027 <Yer bilgisi>Güç modülü: DC link önyükleme izlemesi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Serbest bırakılanlar: %1, durum: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesinin ara devresi beklenen süre içerisinde yüklenemedi.
1) Şebeke gerilimi mevcut değil.
2) Şebeke kontaktörü / Şebeke şalteri kapalı değil.
3) Şebeke gerilimi çok düşük.
4) Şebeke gerilimi yanlış ayarlanmış (p0210).
5) Zaman birimi başına çok fazla ön yükleme yapıldığından, ön yükleme dirençleri aşırı ısınmış.
6) Ara devre kapasitesi çok yüksek olduğundan, ön yükleme dirençleri aşırı ısınmış.
7) Besleme ünitesi işletime hazır değilken (r0863.0) ara devreden güç alındığı için ön yükleme dirençleri aşırı ısınmış.
8) Ara devre hızlı deşarjı sırasında frenleme modülü tarafından şebeke kontaktörü kapatıldığından, ön yükleme dirençleri aşırı ısınmış.
9) Ara devrede bir topraklama hatası veya kısa devre mevcut.
10) Ön yükleme devresi arızalı olabilir (sadece şasi cihazları için).
11) Besleme arızalı ve/veya Motor Module'de sigorta tetiklemesi mevcut (sadece Booksize cihazlar).
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Güç ünitesi durumu
0: Hata durumu (KAPALI ve hata onayı için bekleniyor).
1: Yeniden başlatma blokajı (KAPALI bekleniyor).
2: Aşırı gerilim tespit edildi -> Hata durumuna geçiş.
3: Düşük gerilim tespit edildi -> Hata durumuna geçiş.
4: Köprüleme kontaktörünün açılması bekleniyor -> Hata durumuna geçiş.
5: Köprüleme kontaktörünün açılması bekleniyor -> Yeniden başlatma blokajına geçiş.
6: Köprüleme kontaktörünün açılması bekleniyor
7: İşletime alma.
8: Ön yükleme için hazır.
9: Ön yükleme başlatıldı, ara devre gerilimi < minimum açma gerilimi.
10: Ön yükleme devam ediyor, ara devre geriliminin ön yükleme sonu hala tespit edilmedi.
11: Ön yükleme tamamlandıktan sonra ana kontaktörün ayrılma zamanının bitmesini bekleyin.
12: Ön yükleme tamamlandı, pals etkinleştirmesi için hazır.
13: Güç ünitesinde STO terminalinin tetiklendiği tespit edildi.
xxxx = Güç ünitesi için eksik dahili dahili etkinleştirmeler (ters bit kodlamalı, FFFF hex -> tüm dahili etkinleştirmeler mevcut)
Bit 0: IGBT kumandasının gerilim beslemesi kapatıldı.
Bit 1: Topraklama hatası tespit edildi.
Bit 2: Uç akım müdahalesi.
Bit 3: I2t aşıldı.
Bit 4: Aşırı sıcaklık termik modeli hesaplandı.
Bit 5: (Soğutma gövdesi, güç ünitesi kumanda modülü) Aşırı sıcaklık ölçüldü.
Bit 6: Ayrılmış.
Bit 7: Aşırı gerilim tespit edildi.
Bit 8: Güç ünitesi, ön yükleme işlemini tamamladı, pals etkinleştirmesi için hazır.
Bit 9: STO terminali eksik.
Bit 10: Aşırı akım tespit edildi.
Bit 11: Bobin kısa devresi aktif.
Bit 12: DRIVE-CLiQ hatası aktif.
Bit 13: Uce hatası tespit edildi, aşırı akım/kısa devre nedeniyle transistör doygunluğu azaldı.
Bit 14: Düşük gerilim tespit edildi.
Ayrıca bkz: p0210

Çözümü: Genel olarak:
- Giriş terminallerindeki şebeke gerilimini kontrol edin.
- Şebeke geriliminin ayarlarını kontrol edin (p0210).

Kitap boyutundaki cihazlar için şunlar geçerlidir:
- Önyükleme dirençleri soğuyana kadar bekleyin (yaklaşık 8 dakika). Bunun için, öncelikli olarak beslemeyi şebekeden ayırın.

5'le ilgili):
- İzin verilen önyükleme sıklığını dikkate alın (bkz. ilgili cihaz el kitabı).

6'yla ilgili):
- Ara devrenin toplam kapasitesini kontrol edin ve gerekiyorsa izin verilen azami ara devre kapasitesine göre azaltın (bkz. ilgili cihaz el kitabı).

7'yle ilgili):
Beslemenin, işletmeye hazır bildirimini (r0863.0), bu ara devreye bağlı bulunan sürücülerin etkinleştirme mantığına bağlayın.

8'le ilgili):
- Haricî güç kontaktörünün bağlantısını kontrol edin. Ara devrenin hızlı boşalması sırasında güç kontaktörü açık olmalıdır.

9'la ilgili):
- Ara devreyi, topraklama arızası veya kısa devreye yönelik olarak kontrol edin.

11'le ilgili):
- Besleme (r0070) ve Motor Module'e (r0070) ait ara devre gerilimini kontrol edin.

Besleme (ya da harici) tarafından oluşturulan ara devre gerilimi Motor Module'de gösterilmiyorsa (r0070), o zaman Motor Module'de sigorta atmıştır.

Ayrıca bkz: p0210

230030 <Yer bilgisi>Güç parçası: İç mekan yüksek ısı uyarısı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Konvertörün iç mekanında sıcaklık izin verilen sıcaklık sınır değerini aştı.
- Yetersiz havalandırma, fan kesintisi.
- Yüksek güç
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.

Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumla):
Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.

Çözümü:
- İlave bir fan gerekli olabilir.
- Ortam sıcaklığının izin verilen aralıkta olup olmadığını kontrol edin.

Uyarı:
Bu alarm, izin verilen sıcaklık sınır değeri eksi 5 K'nın altına düştüğünde otomatik olarak geri çekilir.

230031 <Yer bilgisi>Güç modülü: Donanım akımı sınırlama, U fazı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Donanım akım sınırlaması faz U devreye girdi. Bu fazdaki puls hareketi, bir Puls periyodu kadar bloke edildi.
- Düzenleme hatalı parametrelendirildi.
- Motorda veya güç birimlerinde hata.
- Güç hatları, izin verilen azami boyutu aşmaktadır.
- Motor yükü fazla büyük.
- Güç birimi arızalı.

Not:
Bir güç modülünde, donanım akım sınırlamasında U, V veya W fazları cevap veriyorsa, o zaman A30031 uyarısı verilir.

Çözümü:
- Motor datalarını kontrol edin ve gerektiğinde ayar parametresini yeniden hesaplayın (p0340 = 3). Alternatif olarak motor data tanımı uygulayın (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Motorun devre türünü (Yıldız/Üçgen) kontrol edin.
- Motor yükü kontrolü.
- Güç hatlarının bağlantısını kontrol edin.
- Güç hatlarını kısa devre veya topraklama açısından kontrol edin.
- Güç hatlarının boyunu kontrol edin.

230032 <Yer bilgisi>Güç modülü: Donanım akımı sınırlama, V fazı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Donanım akım sınırlaması faz V devreye girdi. Bu fazdaki puls hareketi, bir Puls periyodu kadar bloke edildi.
- Düzenleme hatalı parametrelendirildi.
- Motorda veya güç birimlerinde hata.
- Güç hatları, izin verilen azami boyutu aşmaktadır.
- Motor yükü fazla büyük.
- Güç birimi arızalı.

Not:
Bir güç modülünde, donanım akım sınırlamasında U, V veya W fazları cevap veriyorsa, o zaman A30031 uyarısı verilir.

Çözümü: Motor datalarını kontrol edin ve gerektiğinde ayar parametresini yeniden hesaplayın (p0340 = 3). Alternatif olarak motor data tanımı uygulayın (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Motorun devre türünü (Yıldız/Üçgen) kontrol edin.
- Motor yükü kontrolü.
- Güç hatlarının bağlantısını kontrol edin.
- Güç hatlarını kısa devre veya topraklama açısından kontrol edin.
- Güç hatlarının boyunu kontrol edin.

230033 <Yer bilgisi>Güç modülü: Donanım akımı sınırlama, W fazı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Donanım akım sınırlaması faz W devreye girdi. Bu fazdaki puls hareketi, bir Puls periyodu kadar bloke edildi.
- Düzenleme hatalı parametrelendirildi.
- Motorda veya güç birimlerinde hata.
- Güç hatları, izin verilen azami boyutu aşmaktadır.
- Motor yükü fazla büyük.
- Güç birimi arızalı.

Not:
Bir güç modülünde, donanım akım sınırlamasında U, V veya W fazları cevap veriyorsa, o zaman A30031 uyarısı verilir.

Çözümü: - Motor datalarını kontrol edin ve gerektiğinde ayar parametresini yeniden hesaplayın (p0340 = 3). Alternatif olarak motor data tanımı uygulayın (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Motorun devre türünü (Yıldız/Üçgen) kontrol edin.
- Motor yükü kontrolü.
- Güç hatlarının bağlantısını kontrol edin.
- Güç hatlarını kısa devre veya topraklama açısından kontrol edin.
- Güç hatlarının boyunu kontrol edin.

230034 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: İç mekan yüksek ısısı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: İç mekân yüksek ısısı için uyarı eşiğine erişildi
İç mekânın sıcaklığı arıza eşiğine kadar artmaya devam ederse F30036 arızası tetiklenir.
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
- Yetersiz havalandırma, fan kesintisi
Alarm değeri (r2124, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0 = 1: Kumanda elektroniği alanında aşırı sıcaklık.
Bit 1 = 1: Güç elektroniği alanındaki aşırı sıcaklık.
Bit 2 = 1: İşlemci alanındaki aşırı sıcaklık.
Bit 3 = 1: İşlemci alanında aşırı sıcaklık.
Bit 4 = 1: Arızalı iç mekân fanında aşırı sıcaklık.
Bit 5 = 1: Besleme havasının aşırı sıcaklığı.
Çözümü: - Ortam sıcaklığını kontrol etme
- İç mekan fanını kontrol edin.

230035 <Yer bilgisi>Güç modülü: Aşırı sıcaklık, hava girişi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç birimindeki besleme havasnın sıcaklığı, izin verilen sınır değeri aştı.
Hava soğutmalı güç birimlerinde bu sınır değeri 55 santigrad derecedir..
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
- Yetersiz havalandırma, fan kesintisi.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Sıcaklık [0.01 °C].
Çözümü: - fanın çalıştığını kontrol edin.
- fan elemanlarını kontrol edin.
- ortam sıcaklığının izin verilen aralıkta olduğunu kontrol edin.
Uyarı:
Bu arıza sadece, A05002 için alarm eşiğinin altına düşüldükten sonra onaylanabilir.

230036 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: İç mekan yüksek ısısı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Konvertörün iç mekân sıcaklığı izin verilen sıcaklık sınır değerini aştı.
- Yetersiz havalandırma, fan kesintisi.
- Fazla yük.
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.

Arıza değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0 = 1: Kumanda elektroniği alanında aşırı sıcaklık
Bit 1 = 1: Güç elektroniği alanındaki aşırı sıcaklık.
Bit 2 = 1: İşlemci alanındaki aşırı sıcaklık.
Bit 3 = 1: İşlemci alanında aşırı sıcaklık.
Bit 4 = 1: Arızalı iç mekân fanında aşırı sıcaklık.
Bit 5 = 1: Besleme havasının aşırı sıcaklığı.

Çözümü:
- İç mekan fanını kontrol edin.
- Fan şiltelerini kontrol edin.
- Ortam sıcaklığının izin verilen alanda olup olmadığını kontrol edin

Dikkat:
Bu arıza izin verilen sıcaklık sınır değerinin altında kalınmasının ardından 5 K çıkartıldığında onaylanabilir.

230037 <Yer bilgisi>Güç modülü: Aşırı sıcaklık, doğrultucu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç birimine ait redresörün sıcaklığı, izin verilen sınır değeri aştı.
- Yetersiz havalandırma, fan kesintisi.
- Aşırı yüklenme.
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
- Ağ faz kesintisi.

Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Sıcaklık [0.01 °C].

Çözümü:
- fanın çalıştığını kontrol edin.
- fan elemanlarını kontrol edin.
- ortam sıcaklığının izin verilen aralıkta olduğunu kontrol edin.
- motor yükünü kontrol edin.
- besleme fazlarını kontrol edin.

Uyarı:
Bu arıza sadece, A05004 için alarm eşiğinin altına düşüldükten sonra onaylanabilir.

230038 <Yer bilgisi>Güç parçası: Kondansatör fanı denetimi

Sürücü nesnesi: B_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Kondansatör fanı bir arıza sinyali bildiriyor
Çözümü: Kondansatör fanını güç parçasında değiştirin

230039 <Yer bilgisi>Güç parçası: Kondansatör fanı kesintisi

Sürücü nesnesi: B_INF_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Kondansatör fanı devre dışı
Çözümü: Kondansatör fanını güç parçasında değiştirin

230040 <Yer bilgisi>Güç modülü: Düşük gerilim 24 V

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Güç ünitesi için 24 V Gerilim beslemesinin düşük gerilim eşiğinin 3 ms den daha fazla altında kalınmıştır.
Not:
- Booksize güç ünitelerinde düşük gerilim eşiği 15 V.
- Diğer tüm güç ünitelerinde düşük gerilim eşiği güç ünitesine bağlıdır ve görüntülenmez.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
24-V-Gerilim [0.1 V].
Çözümü: - Güç ünitesinin besleme gerilimini kontrol edin.
- Bileşende POWER ON uygulayın (Kapat/Aç).

230040 <Yer bilgisi>Güç parçası: Düşük gerilim 24/48 V

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Kanal: %1, Gerilim: %2 [0.1 V]
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Güç ünitesi için 24 V Gerilim beslemesinin düşük gerilim eşiğinin 3 ms den daha fazla altında kalınmıştır.
Not:
- Booksize güç ünitelerinde düşük gerilim eşiği 15 V.
- CU310-2, CUA31 ve CUA32 de düşük gerilim eşiği 16 V.
- Diğer tüm güç ünitelerinde (örn. S120M) Düşük gerilim eşiği güç ünitesine bağlıdır ve görüntülenmez.
Arıza değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Gerilim [0.1 V]
yy = 0: 24-V-Gerilim beslemesi
yy = 1: 48-V-Gerilim beslemesi
Çözümü: - Güç ünitesinin besleme gerilimini kontrol edin.
- Bileşende POWER ON uygulayın (Kapat/Aç).

230041 <Yer bilgisi>Güç modülü: Düşük gerilim 24 V alarm

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç parçası için gerilim beslemesinde alt eşiğin altına inildi.
Alarm değeri (r2124, onaltılı yorumla):
Sadece Siemens dahili hata teşhisleri için.
Çözümü: - Güç ünitesinin besleme gerilimini kontrol edin.
- Bileşende POWER ON uygulayın (Kapat/Aç).

230041 <Yer bilgisi>Güç parçası: Alt gerilim 24/48 V uyarısı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Kanal: %1, Gerilim: %2 [0.1 V]
Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Güç parçası için gerilim beslemesinde alt eşiğin altına inildi.
Alarm değeri (r2124, onaltılı yorumla):
yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Gerilim [0.1 V]
yy = 0: 24-V Gerilim beslemesi
yy = 1: 48-V Gerilim beslemesi

Çözümü: - Güç ünitesinin besleme gerilimini kontrol edin.
- Bileşende POWER ON uygulayın (Kapat/Aç).

230042 <Yer bilgisi>Güç parçası: Fan maksimum işletim saatine erişti

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: En az bir fan için maksimum çalışma süresine yakında ulaşılacak veya süre aşılmış olacak.
Uyarı değeri (r2124, ikili yorumlama):
Bit 0 = 1:
Soğutma gövdesi fanının çalışma saati sayacı, 500 saat içinde maksimum çalışma süresine ulaşacak. 500 saatin geçmesinin ardından uyarı değeri olan Bit 0 silinir ve Bit 2'ye 1 değeri atanır.
Bit 1 = 1:
Soğutma gövdesi fanının aşınma sayacı % 99 değerine ulaştı. Kalan kullanım ömrü % 1'dir. Bu %1'in geçmesinin ardından uyarı değeri olan Bit 1 silinir ve Bit 2'ye 1 değeri atanır.
Bit 2 = 1:
Soğutma gövdesi fanının çalışma saati sayacı, maksimum çalışma süresini aştı veya aşınma sayacı % 100 değerini aştı.
Bit 8 = 1:
İç mekan fanının çalışma saati sayacı, 500 saat içinde maksimum çalışma süresine ulaşacak. 500 saatin geçmesinin ardından uyarı değeri olan Bit 8 silinir ve Bit 10'a 1 değeri atanır.
Bit 10 = 1:
İç mekan fanının çalışma saati sayacı, maksimum çalışma süresini aştı.

Çözümü: İlgili fan için aşağıdaki işlemleri yürütün:
- Fanı değiştirin.
- Çalışma saati sayacını sıfırlayın (p0251, p0254).
Ayrıca bkz: p0251, p0252, p0254, r0277

230043 <Yer bilgisi>Güç modülü: Aşırı gerilim 24 V

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Güç parçası için gerilim beslemesinde alt eşiğin altına inildi.
Arıza değeri (r0949, onaltılı yorumla):
24-V Gerilim [0.1 V].

Çözümü: - Güç parçasının 24 V besleme gerilimini kontrol edin.

230043 <Yer bilgisi>Güç parçası: Aşırı gerilim 24/48 V

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Kanal: %1, Gerilim: %2 [0.1 V]

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Güç parçası için gerilim beslemesinde alt eşiğin altına inildi.
Alarm değeri (r0949, onaltılı yorumla):
yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Gerilim [0.1 V]
yy = 0: 24-V Gerilim beslemesi
yy = 1: 48-V Gerilim beslemesi
Çözümü: - Güç parçasının 24 V besleme gerilimini kontrol edin.

230044 <Yer bilgisi>Güç modülü: Aşırı gerilim 24 V alarm

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç parçası için gerilim beslemesinde üst eşiğin altında aşıldı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
Sadece Siemens dahili hata teşhisleri için.
Çözümü: - Güç parçasının 24 V besleme gerilimini kontrol edin.

230044 <Yer bilgisi>Güç parçası: Aşırı gerilim 24/48 V uyarısı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Kanal: %1, Gerilim: %2 [0.1 V]
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç parçası için gerilim beslemesinde alt eşiğin altına inildi.
Alarm değeri (r2124, onaltılı yorumla):
yyxxxx hex: yy = Kanal, xxxx = Gerilim [0.1 V]
yy = 0: 24-V Gerilim beslemesi
yy = 1: 48-V Gerilim beslemesi
Çözümü: - Güç parçasının 24 V besleme gerilimini kontrol edin.

230045 <Yer bilgisi>Güç modülü: Düşük gerilim, besleme

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Güç ünitesinde gerilim besleme hatası.
- Gerilim izlemesi, yapı grubunda bir düşük gerilime işaret ediyor.
CU31x için geçerli olanlar:
- DAC-Board gerilim izlemesi, yapı grubunda bir düşük gerilime işaret ediyor.
Çözümü: - Güç parçasının besleme gerilimini kontrol edin.
- Bileşende POWER ON uygulayın (Kapat/Aç).
- Gerekiyorsa yapı grubunu değiştirin.

230045 <Yer bilgisi>Güç modülü: Düşük gerilim, besleme

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Güç parçasında gerilim beslemesi hatası.
- Gerilim denetimi yapı grubundaki bir düşük gerilim hatasına işaret eder.
CU31x için şu geçerli:
- DAC board üzeerindeki gerilim denetimi yapı grubundaki bir düşük gerilim hatasına işaret eder.
S120M için şu geçerli:
- Bu bildirim düşük gerilimde veya aşırı gerilimde gösterilir.

Çözümü:
- Güç parçasının besleme gerilimini kontrol edin.
- Bileşende POWER ON uygulayın (Kapat/Aç).
- Gerekiyorsa yapı grubunu değiştirin.

230046 <Yer bilgisi>Güç modülü: Düşük gerilim, alarm

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Son yeniden çalıştırma öncesinde güç ünitesi gerilim beslemesinde bir hata oluştu.
PSA'nın dahili FPGA gerilim denetimi yapı grubunda düşük gerilim arızasına işaret eder.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens dahili hata teşhisi.
Çözümü:
- Güç ünitesine ait 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- Bileşende POWER ON uygulayın (Kapat/Aç).
- Gerekiyorsa yapı grubunu değiştirin.

230046 <Yer bilgisi>Güç modülü: Düşük gerilim, alarm

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Son yeniden başlatmadan önce, güç ünitesinin gerilim beslemesinde bir sorun oluştu.
PSA'nın dahili FPGA'sındaki gerilim denetimi, modülde bir düşük gerilim hatasına işaret ediyor.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Gerilim hatası kaydının kayıt değeri.
Çözümü:
- Güç ünitesine ait 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- Bileşende POWER ON uygulayın (Kapat/Aç).
- Gerekiyorsa yapı grubunu değiştirin.

230047 <Yer bilgisi>Soğutma sistemi: Soğutma maddesi akış hızı çok düşük

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Soğutma sisteminin hacimsel akışı, arıza eşiğinin altına düştü.
Çözümü:
- Geri bildirim sinyallerini ve paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0260 ... p0267)
- Soğutucu madde beslemesini kontrol edin.
- Soğutucu maddenin ısı iletim kapasitesini kontrol edin.
- Soğutucu maddenin karışım oranını kontrol edin.

230048 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Fan arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Fan geri bildirimi bir arızaya işaret ediyor.
- Fan arızalı.
- Fan bloke.
- Geri bildirim hatalı.

Fanın besleme gerilimi kesildi (sadece r0193.13 = 1 ve soğutma gövdesi fanı için)
Uyarı değeri (r2124, ikili yorumlama):
Bit 0 = 1: Soğutma gövdesi fanı
Bit 1 = 1: İç mekan fanı
Not:
- Güç ünitesinin < 5.1 aygıt yazılımı sürümü için uyarı değeri her zaman 0'dır. Uyarı bu durumda soğutma gövdesi fanına yöneliktir.
- r0193.13 = 1 için, palslar bloke olduğunda veya pals etkinleştirmesinde,fan çalışmasından sonraki 10 s içinde hata ortaya çıktığında; bu uyarı yerine soğutma gövdesi fanı için F30058 arızası görünebilir.
- r0193.13 = 1 için, hava giriş sıcaklığı (r0037[3]) belirli bir eşiği aşmışsa, iç mekan fanları için bu uyarı yerine F30059 arızası görünebilir.

Çözümü:
- İlgili fanı kontrol edin.
- Gerekirse fanı değiştirin.
- Fanın besleme gerilimini kontrol edin ve gerekiyorsa açın (sadece r0193.13 = 1 ve soğutma gövdesi fanı için).

Not:
Alarmın geri alınması halinde, bu mutlaka arıza nedeninin giderildiği anlamına gelmez. Yazılımın fanı kapatması ve bu nedenle geri bildirimi artık değerlendiremiyor olması anlamına da gelebilir.

230049 <Yer bilgisi>Güç parçası: İç mekan fanı arızalı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: İç mekan fanı devre dışı
Çözümü: İç mekan fanını kontrol edin ve gerektiğinde değiştirin.

230050 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Aşırı gerilim 24 V besleme

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Gerilim izlemesi, yapı grubunda bir düşük gerilime işaret ediyor.
Çözümü:
- 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- Gerekiyorsa yapı grubunu değiştirin.

230051 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Motor durdurma freni kısa devre algılandı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Motor durdurma freni terminallerinde bir kısa devre algılandı.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.
Çözümü:
- Motor durdurma freni kısa devre açısından kontrol edin.
- Motor durdurma freni bağlantısı ve kablosunu kontrol edin.

230052 <Yer bilgisi>EEPROM verileri hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Güç ünitesi yapı grubuna ait yanlış EEPROM verileri.
Hata değeri (r0949, onaltılık olarak yorumla):
0, 2, 3, 4:
Güç ünitesi yapı grubu tarafından okunan EEPROM verileri hatalı.
1:
EEPROM verileri, güç ünitesi uygulamalarının firmware'i ile uyumlu değil.
Diğer değerler:
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.
Çözümü: Arıza değeri = 0, 2, 3, 4 için:
Güç ünitesi modülünü değiştirin veya EEPROM verilerini güncelleyin.
Arıza değeri = 1 için:
CU31x ve CUA31 için aşağıdakiler geçerlidir:
Firmware yazılımını güncelleyin \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

230053 <Yer bilgisi>FPGA verileri hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Güç ünitesinin FPGA verileri hatalı. Bu durum örneğin bir aygıt yazılımı güncellemesi kesintiye uğramışsa ortaya çıkabilir.
Çözümü: Güç ünitesini değiştirin veya aygıt yazılımı güncellemesi ile FPGA verilerini güncelleyin.
Not:
Bu hata bir aygıt yazılımı güncellemesinden sonra ortaya çıkarsa, aygıt yazılımını tekrar güncelleyin.

230054 <Yer bilgisi>Güç parçası: Frende düşük gerilimi aç

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Fren açıldığı zaman, güç besleme geriliminin 21.4 V değerinden az olduğu tespit edildi.
Alarm değeri (r2124, ondalık olarak):
Besleme gerilimi arızası [0.1 V].
Örnek:
Alarm değeri = 195 --> gerilim = 19.5 V
Çözümü: 24-V gerilimini stabilite ve değer açısından kontrol edin.

230055 <Yer bilgisi>Güç parçası: Fren dişleri yüksek akım

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Fren dişlerinde yüksek akım oluştu

Çözümü: - Fren direncinin bir kısa devre içerip içermediğini kontrol edin.
- Harici fren direncinde direncin fazla küçük boyutlandırılıp boyutlandırılmadığını kontrol edin.
Not:
Fren dişlisi arızansın onaylanmasının ardından Impuls onayında onaylanır.

230057 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Şebeke dengesizliği

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Ara döngü geriliminde şebeke asimetrisine veya şebeke fazı kesintisine işaret eden frekanslar tespit edildi.
Muhtemelen motor fazı kesintisi de söz konusu olabilir.
Uyarı mevcut olduğunda en geç 5 dakika sonra F30011 arızası bildirilir.
Tam süre güç ünitesi tipine ve ilgili frekansa bağlıdır. Booksize ve şasi güç ünitelerinde süre ayrıca uyarının ne kadar uzun duracağına bağlıdır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumla):
Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.
Çözümü: - Şebeke fazlarının bağlantılarını kontrol edin.
- Motora giden kabloların bağlantılarını kontrol edin.
Şebekede veya motorda bir faz kesilmesi yoksa, ortada bir şebeke dengesizliği bulunmaktadır.
- F30011 arızasını engellemek için gücü düşürün.

230058 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Soğutma gövdesi fanı arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Soğutma gövdesi fanı geri bildirimi bir arıza bildiriyor.
- Fan arızalı.
- Fan bloke.
- Geri bildirim hatalı.
- Fanın besleme gerilimi kesildi (sadece r0193.13 = 1 için).
Çözümü: - Soğutma gövdesi fanını kontrol edin ve gerekirse değiştirin.
- Fanın besleme gerilimini kontrol edin ve gerekiyorsa açın (sadece r0193.13 = 1 için)
- S120 Combi'de geri bildirimli bir haricî fan kullanmanız halinde, kablolama kontrol edilmelidir (X12.2 veya X13.2).
Notlar:
- S120 Combi'de geri bildirimsiz bir haricî fan kullanmanız halinde, güç ünitesindeki geri bildirim terminali kablolarının toprağa bağlı olup olmadığı kontrol edilmeli ve gerekirse bu bağlantıyı yapılmalidır (X12.1 / 2 veya X13.1 / 2).
- Hatanın onaylanabilir olması halinde, bu mutlaka arıza nedeninin giderildiği anlamına gelmez. Yazılımın fanı kapatması ve bu nedenle geri bildirimi artık değerlendiremiyor olması anlamına da gelebilir.

230059 <Yer bilgisi>Güç parçası: İç mekan fanı arızalı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitesinin iç mekan fanı devre dışı ve muht. arızalı.
Çözümü: İç mekan fanını kontrol edin ve gerektiğinde değiştirin.
Not:
- Hatanın onaylanabilir olması halinde, bu mutlaka arıza nedeninin giderildiği anlamına gelmez. Yazılımın fanı kapatması ve bu nedenle geri bildirimi artık değerlendiremiyor olması anlamına da gelebilir.

230060 <Yer bilgisi>Önyükleme kontaktörü durum izlemesi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Ön yükleme kontaktörü (ALM, SLM, BLM diyot) veya şebeke kontaktörü (BLM tristör) için bir geri bildirim mevcut ve izleme etkinleştirildi.

Kontaktör açıldıktan / kapatıldıktan sonra, p0255[0, 2]'de ayarlanan izleme süresi içinde doğru bir geri bildirim sinyali alınmadı.

Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):

Bit 0: Kontaktör açıldığında / kapatıldığında p0255[0, 2]'de ayarlanan süre aşıldı.

Bit 1: Ön yükleme kontaktörü, ön yükleme sırasında veya besleme işletiminde (BLM tristör) açıldı.

Bit 2: Ön yükleme kontaktörü, KAPALI durumunda veya besleme işletimi sırasında açıldı.

Çözümü: - İzleme süresi ayarını kontrol edin (p0255[0, 2]).

- Kontaktör kablolamasını ve kumandasını kontrol edin.
- Kontaktörü değiştirin.

Ayrıca bkz: p0255

230061 <Yer bilgisi>Köprüleme kontaktörü durum izlemesi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Baypas kontaktörü için bir geri bildirim sinyali bağlandı ve izleme etkinleştirildi.

Kontaktör açıldıktan / kapatıldıktan sonra, p0255[1, 3]'te ayarlanan izleme süresi içerisinde doğru bir geri bildirim sinyali alınmadı.

Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):

Bit 0: Kontaktörün açılması / kapatılması sırasında p0255[1, 3]'te ayarlanan süre aşıldı.

Bit 1: Baypas kontaktörü işletim sırasında açıldı.

Bit 2: Baypas kontaktörü, KAPALI durumunda veya ön yükleme sırasında açıldı.

Çözümü: - İzleme süresi ayarını kontrol edin (p0255[1, 3]).

- Kontaktör kablolamasını ve kumandasını kontrol edin.
- Kontaktörü değiştirin.

Ayrıca bkz: p0255

230066 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Aşırı sıcaklık Kondansatör hava tahliyesi Uyarı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ara devre kondansatöründen boşaltılan hava uyarı eşiğini aştı.

- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
- Yetersiz havalandırma, fan arızası.

Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):

Sıcaklık, uyarı eşiğine ulaşmak üzere [0.01 ° C].

Not:

İşletim değişmezse, izin verilen sınır değeri aşılabilir. Bu durumda F30067 arızası verilir ve palslar engellenir.

Çözümü: - Fanın çalışıp çalışmadığını kontrol edin.
- Fan keçelerini kontrol edin.
- Ortam sıcaklığının izin verilen aralıkta olup olmadığını kontrol edin.
Not:
Bu uyarı ancak ilgili uyarı eşiğinin altına düştükten ve ilgili gecikme süresinden sonra geri alınır.

230067 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Aşırı sıcaklık Kondansatör hava tahliyesi Arıza

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Ara devre kondansatöründen boşaltılan hava izin verilen sınırı aştı.
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
- Yetersiz havalandırma, fan arızası.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sıcaklık, sınır değerine ulaşmak üzere [0.01 ° C].
Çözümü: - Fanın çalışıp çalışmadığını kontrol edin.
- Fan keçelerini kontrol edin.
- Ortam sıcaklığının izin verilen aralıkta olup olmadığını kontrol edin.
Not:
Bu arıza ancak sınır değerinin altına düştükten ve ilgili gecikme süresinden (5 K) sonra onaylanabilir.

230068 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Dalgalı redresör soğutma gövdesi düşük sıcaklığı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: İnvertörün güncel soğutma gövdesi sıcaklığı izin verile asgari değerin altına inmiş.
Olası nedenler:
- Güç ünitesi, izin verilen aralığın altında kalan bir ortam sıcaklığında işletilmektedir.
- Sıcaklık sensörünün değerlendirmesi hatalıdır.
Arıza değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Dalgalı redresördeki soğutma gövdesi sıcaklığı [0,1°C].
Çözümü: - Ortam sıcaklıkları arttırılmalıdır.
- Güç ünitesi değiştirilmelidir.

230070 <Yer bilgisi>Talep edilen güç parçası yapı grubu döngüsü desteklenmez.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitesi yapı grubu tarafından desteklenmeyen bir çevrim talep ediliyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık olarak yorumla):
0: Akım ayarlama çevrimi desteklenmiyor.
1: DRIVE-CLiQ çevrimi desteklenmiyor.
2: Dahili zamanlama hatası (RX ve TX zamanları arasındaki aralık çok küçük).
3: Dahili zamanlama hatası (TX zamanı çok erken).

Çözümü: Güç ünitesi yapı grupları sadece şu çevrimleri desteklemektedir:
62.5 µs, 125 µs, 250 µs ve 500 µs
Arıza değeri = 0:
İzin verilen bir akım çevriminin ayarlanması.
Arıza değeri = 1:
İzin verilen bir DRIVE-CLiQ çevriminin ayarlanması.
Arıza değeri = 2, 3:
Üreticiye danışma (muhtemelen uyumsuz firmware sürümü).

230071 <Yer bilgisi>Yeni güncel değerler güç ünitesinden alınmıyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitesi yapı grubu tarafından izin verilenden fazla güncel değer telgrafı kesildi.
Çözümü: Güç parçası yapı grubuna yönelik ara birimi (ayarlama ve ekleme) kontrol edin.

230072 <Yer bilgisi>Set değerleri artık güç modülüne aktarılamıyor.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: CU31x ve CUA31 için şunlar geçerlidir:
Birden fazla hedef değer telgrafı güç ünitesi yapı grubuna iletilemedi.
Çözümü: CU31x ve CUA31 için geçerli olan:
Güç parçası yapı grubuna yönelik ara birimi (ayarlama ve ekleme) kontrol edin.

230073 <Yer bilgisi>Güncel değer/hedef değer hazırlığı artık senkronize değil.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç ünitesi yapı grubuyla olan iletişim, akım ayarlama çevrimiyle senkronize değil.
Çözümü: Senkronizasyonun yeniden sağlanması için bekleyin.

230074 <Yer bilgisi>Control Unit ve güç modülü arasında iletişim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Interface aracılığıyla Control Unit (CU) ile Power Module (PM) arasındaki haberleşme artık mümkün değil. CU geri çekilmiş veya yanlış takılmış olabilir.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak):
0 onaltılık:
- çalışma sırasında 24 V beslemeye sahip bir Kontrol Ünitesi Güç Modülünden geri çekilmiştir.
- Güç Modülü kapalı iken, bir süre boyunca Kontrol Ünitesinin harici 24 V beslemesi kesilmiştir.

1 onaltılık:
Enkodersiz güvenli hareket izleme fonksiyonları enable edilmiş olmasına rağmen, çalışma sırasında Kontrol Ünitesi Güç Modülünden geri çekilmiştir. Bu desteklenmemektedir. Çalışma sırasında Kontrol Ünitesi yeniden takıldıktan sonra, Güç Ünitesi ile haberleşme artık mümkün değildir.
20A onaltılık:
Kontrol Ünitesi başka bir kod numarasına sahip bir Güç Modülüne takılmıştır.
20B onaltılık:
Kontrol Ünitesi, aynı kod numarasına sahip olmasına rağmen başka bir seri numarasına sahip bir Güç Modülüne takılmıştır.
601 onaltılık:
Kontrol Ünitesi güç/performans sınıfı (chassis ünite) desteklenmeyen bir Güç Modülüne takılmış.

Çözümü: Kontrol Ünitesini (CU) veya Kontrol Ünitesi Adaptörünü (CUAxx) orijinal Güç Modülüne yeniden takın ve çalışmaya devam edin. Eğer gerekirse, CU ve/veya CUA için bir POWER ON uygulayın.

230075 <Yer bilgisi>Güç ünitesinin konfigürasyonu başarısız

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitesinin Control Unit tarafından konfigürasyonunda iletişim hatası oluştu. Nedeni bilinmiyor.
Arıza değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
0:
Çıkış filtresinin kurulumu başarısız.
1:
Geri besleme işlevselliği aktivasyonu/deaktivasyonu başarısız.
2:
Chopper fonksiyonunun aktivasyonu/deaktivasyonu başarısız.

Çözümü: - Arızayı onaylayın ve çalışmayı sürdürün.
- Hata yeniden oluştuğunda POWER ON uygulayın (Kapatma/Açma).
- Gerektiğinde güç ünitesini değiştirin.

230076 <Yer bilgisi>Güç modülü: Fren direncinin aşırı ısıl yüklenmesi - uyarı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Fren direncinin absorbe ettiği enerji %80'lik uyarı eşiğini aşmış. Güç ünitesinin hâlâ rejeneratif olarak işletilmesi halinde, bu kapatma eşiğine ulaşılmasına neden olabilir. Fren direncinin aşırı ısınmasını önlemek için, fren direncinin kullanımına engel olunur ve A30077 uyarısı verilir.
Uyarı değeri (r2124, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Fren direncinin absorbe ettiği enerji [Ws]

Çözümü: Rejeneratif gücü düşürün.
Not:
Ara devre bağlantısı sırasında, bağlı olan tüm güç birimlerinin rejeneratif gücü dikkate alınmalıdır.

230077 <Yer bilgisi>Güç modülü: Dahilî fren direncinin aşırı ısıl yükü

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Dahilî fren direnci ısıl olarak aşırı yüklenmiştir. Bu nedenle kullanımı engellenmiştir.
Uyarı değeri (r2124, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Fren direncinin absorbe ettiği enerji [Ws]
Çözümü: Rejeneratif gücü düşürün.
Not:
Isıl olarak kendini topladığında, dahilî fren direncinin engeli kaldırılır.
Ara devre bağlantısı sırasında, bağlı olan tüm güç birimlerinin rejeneratif gücü dikkate alınmalıdır.

230078 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Fan arızalı veya ağ reaktörü aşırı ısınmış

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Dahilî fren direncinin veya ağ reaktörünün sıcaklık denetimi devreye girdi. KAPALI2 reaksiyonuna ilave olarak dahilî fren direncinin kullanımı da engellendi.
Not:
- Dahilî fren direncinin aşırı sıcaklığı sadece bir fan arızasıyla tetiklenebilir.
- Ara devreye gelen motor gücünün, güç birimlerine ait redresörlere eşit oranda dağıtılmaması halinde, ara devre bağlantısının kullanıldığı sırada reaktöründe aşırı yüksek sıcaklık oluşabilir.
Çözümü: - Konverörün fanını kontrol edin ve gerekirse yenisi ile değiştirin
- Motorun gücünü düşürün.

230079 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Ara devre gerilimi, bağlantı gerilimine göre fazla yüksek

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bu uyarı, aşağıdaki koşullar aynı anda sağlandığında ortaya çıkar:
1. Cihaz bağlantı gerilimi (p0210) düşürülmüştür.
2. Yeni bağlantı gerilimine göre fazla yüksek olan bir ara devre gerilimi mevcuttur.
Ara devrenin ön yüklemesi tamamlanamamaktadır, çünkü aksi halde invertör parçaları için tehlikeli olacaktır.
Alarm değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Ön yüklemenin tamamlanabilmesi için ara devre geriliminin geçici olarak düşürülmesi gereken gerilim değeridir [V].
Ayrıca bkz: p0210
Çözümü: Ara devre gerilimini en az alarm değerinde belirtilen gerilime düşürün.
Not:
Ara devre gerilimi, alarm değerinde belirtilen gerilimin altına düştüğünde uyarı otomatik olarak geri alınır.
Uyarının devam etmesine rağmen impuls onayı vermeye çalışılırsa F07802 arızası verilebilir.

230080 <Yer bilgisi>Güç parçası: Akım artışı fazla hızlı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesinin aşırı gerilim alanında çok hızlı bir artış tespit etti.
- Kontrol (yönetim) hatalı parametrelendirilmiş.
- Motorda bir kısa devre veya topraklama hatası var.
- U/f işletmesi: Hızlanma rampası çok küçük ayarlanmış.
- U/f işletmesi: Motorun nominal akımı, güç ünitesinden daha büyüktür.
- Besleme: Şebeke geriliminin çökmesi durumunda yüksek boşaltma ve yeniden yükleme akımları.
- Besleme: Motorik aşırı yüklenmelerde ve ara devre gerilimindeki çökmelerde yeniden yükleme akımları.
- Besleme: Eksik komütasyon azaltması yüzünden açma sırasında kısa devre akımları.
- Güç hatları düzgün bağlanmamış.
- Güç hatları, izin verilen azami uzunluğu aşıyor.
- Güç ünitesi bozuk.

Paralel ünitelerdeki ek nedenler (r0108.15 = 1):
- Bir güç ünitesi topraklama hatası yüzünden kendini kapattı.
- Devre akım ayarlayıcısı çok yavaş veya dinamik olarak ayarlanmış.

Hata değeri (r0949, bitdel olarak yorumla):
Bit 0: Faz U.
Bit 1: Faz V.
Bit 2: Faz W.

Çözümü:
- Motor verilerini kontrol edin, gerekiyorsa devreye alım uygulayın.
- Motorun kontrol türünü (Yıldız/üçgen) kontrol edin.
- U/f işletmesi: Hızlanma rampasını büyütün.
- U/f işletmesi: Motor ve güç ünitesinin nominal akım atamalarını kontrol edin.
- Besleme: Güç şebekesinin kalitesini kontrol edin.
- Besleme: Motorun yükünü azaltın.
- Besleme: Şebeke komütasyon azaltmasının düzgün bağlanması.
- Güç hatlarının bağlantılarını kontrol edin.
- Güç hatlarını kısa devre veya topraklama hatalarına yönelik kontrol edin.
- Güç hatlarının uzunluklarını kontrol edin.
- Güç ünitesini değiştirin.

Paralel ünitelerde (r0108.15 = 1) ek olarak şunlar geçerlidir:
- Topraklama hatası izlemesine (gözetim) ait eşikleri kontrol edin (p0287).
- Devre akımı ayarlayıcısının ayarlarını kontrol edin (p7036, p7037).

230081 <Yer bilgisi>Güç parçası: Devre uygulamaları fazla sık

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güç ünitesi akım sınırlaması için çok fazla anahtarlama gerçekleştirdi.
- Kontrol (yönetim) hatalı parametrelendirilmiş.
- Motorda bir kısa devre veya topraklama hatası var.
- U/f işletmesi: Hızlanma rampası çok küçük ayarlanmış.
- U/f işletmesi: Motorun nominal akımı, güç ünitesinden daha büyüktür.
- Besleme: Şebeke geriliminin çökmesi durumunda yüksek boşaltma ve yeniden yükleme akımları.
- Besleme: Motorik aşırı yüklenmelerde ve ara devre gerilimindeki çökmelerde yeniden yükleme akımları.
- Besleme: Eksik komütasyon azaltması yüzünden açma sırasında kısa devre akımları.
- Güç hatları düzgün bağlanmamış.
- Güç hatları, izin verilen azami uzunluğu aşıyor.
- Güç ünitesi bozuk.

Paralel ünitelerdeki ek nedenler (r0108.15 = 1):
- Bir güç ünitesi topraklama hatası yüzünden kendini kapattı.
- Devre akım ayarlayıcısı çok yavaş veya dinamik olarak ayarlanmış.

Hata değeri (r0949, bitdel olarak yorumla):
Bit 0: Faz U.
Bit 1: Faz V.
Bit 2: Faz W.

Çözümü:
- Motor verilerini kontrol edin, gerekiyorsa devreye alım uygulayın.
- Motorun kontrol türünü (Yıldız/üçgen) kontrol edin.
- U/f işletmesi: Hızlanma rampasını büyütün.
- U/f işletmesi: Motor ve güç ünitesinin nominal akım atamalarını kontrol edin.
- Besleme: Güç şebekesinin kalitesini kontrol edin.
- Besleme: Motorun yükünü azaltın.
- Besleme: Şebeke komütasyon azaltmasının düzgün bağlanması.
- Güç hatlarının bağlantılarını kontrol edin.
- Güç hatlarını kısa devre veya topraklama hatalarına yönelik kontrol edin.
- Güç hatlarının uzunluklarını kontrol edin.
- Güç ünitesini değiştirin.

Paralel ünitelerde (r0108.15 = 1) ek olarak şunlar geçerlidir:
- Topraklama hatası izlemesine (gözetim) ait eşikleri kontrol edin (p0287).
- Devre akımı ayarlayıcısının ayarlarını kontrol edin (p7036, p7037).

230082 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Soğutma maddesi akış hızı çok düşük - uyarı eşiği

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Akış hızı çok düşük, ve öngörülen uyarı eşiğinin altına düşmüş. Öngörülmüş olan sürenin ardından akış hızının hâlâ çok düşük olması halinde, F30083 arızası ortaya çıkar.

Çözümü:
- Soğutucu maddenin akış hızını kontrol edin.
- Soğutucu maddenin ısı iletim kapasitesini kontrol edin.
- Soğutucu maddenin karışım oranını kontrol edin.

230083 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Soğutma maddesi akış hızı çok düşük - arıza eşiği

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Akış hızı çok düşük ve öngörülen arıza eşiğinin altına düşmüş.

Çözümü: - Soğutucu maddenin akış hızını kontrol edin.
- Soğutucu maddenin ısı iletim kapasitesini kontrol edin.
- Soğutucu maddenin karışım oranını kontrol edin.

230086 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Soğutucu madde sıcaklığı uyarı eşiğini aştı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Soğutucu maddenin sıcaklığı öngörülen uyarı eşiğini aştı.
Soğutucu madde sıcaklığının öngörülen arıza eşiğine kadar yükselmesi halinde, F30087 arızası ortaya çıkar.
Uyarı değeri (r2124, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Soğutucu maddenin sıcaklığı.
Çözümü: Soğutma sistemi ve ortam koşullarını kontrol edin.

230087 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Soğutucu madde sıcaklığı arıza eşiğini aştı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Soğutucu maddenin sıcaklığı öngörülen arıza eşiğini aştı.
Arıza değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Soğutucu maddenin sıcaklığı.
Çözümü: Soğutma sistemi ve ortam koşullarını kontrol edin.

230105 <Yer bilgisi>PM: Aktüeldeğer algılama hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Power Stack Adapter (PSA) üzerinde en az bir hatalı güncel değer kanalı algılandı.
Hatalı güncel değer kanalları aşağıdaki teşhis parametrelerinde görüntülenir.
Çözümü: Teşhis parametresini değerlendirin.
Hatalı güncel değer kanalında bileşenleri kontrol edin ve gerektiğinde değiştirin.

230314 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: PM üzerinden yapılan 24 V beslemesi aşırı yüklendi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Power Module (PM) üzerinden gerçekleşen 24 V beslemesi aşırı yüklendi.
Control Unit'te X124 üzerinden bir harici 24 V beslemesi bağlı değil.
Çözümü: Control Unit'te X124 üzerinden bir harici 24 V beslemesi bağlayın.

230315 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: PM üzerinden yapılan 24 V beslemesi aşırı yüklendi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Power Module (PM) üzerinden gerçekleşen 24 V beslemesi aşırı yüklendi.
Control Unit'te X124 üzerinden bir harici 24 V beslemesi bağlı değil.
Çözümü: Control Unit'te X124 üzerinden bir harici 24 V beslemesi bağlayın.

230502 <Yer bilgisi>Güç parçası: Ara devre yüksek gerilimi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç birimi, impuls kilidinde , ara devrede bir aşırı gerilim algıladı.
Cihaz bağlantı gerilimi çok yüksek.
Ağ reaktörü hatalı boyutlandırılmıştır.
Alarm değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Ara devre gerilimi [1 Bit = 100 mV].
Ayrıca bkz: r0070
Çözümü: Cihaz bağlantı gerilimini kontrol ediniz (p0210).
Ağ reaktörünün boyutlandırılmasını kontrol ediniz.
Ayrıca bkz: p0210

230600 <Yer bilgisi>SI P2: STOP A tetiklendi

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: İzleme kanalı 2'deki sürücüye entegre "Safety Integrated" fonksiyonu bir arıza tespit etti ve bir STOP A başlattı (izleme kanalı 2'nin güvenli kapatma yolu üzerinden STO).
- İzleme kanalı 2'nin güvenli kapatma yolu zorunlu dinamikleştirmesi (test durdurması) başarısız oldu.
- F30611 arızası için müteakip reaksiyon (bir izleme kanalında arıza).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
0:Control Unit durdurma talebi.
1005: STO aktif, fakat hiçbir STO seçilmemiş ve hiçbir dahili STOP A mevcut değil.
1010: STO aktif değil, fakat STO seçilmiş veya dahili bir STOP A mevcut.
9999: F30611 arızası için müteakip reaksiyon.
Çözümü: - Güvenli Tork Kapatma'yı seçin ve tekrar seçimi kaldırın.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İlgili Hydraulic Module'yi değiştirin.
Hata değeri = 9999 için:
- Mevcut F30611 arızası için teşhis gerçekleştirin.
Not:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma) / SH: Safe standstill (Güvenli durma)

230600 <Yer bilgisi>SI P2: STOP A tetiklendi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: İzleme kanalı 2'deki sürücüye entegre "Safety Integrated" fonksiyonu bir hata tespit etti ve bir STOP A başlattı (izleme kanalı 2'nin güvenli kapatma yolu üzerinden STO).

- İzleme kanalı 2'nin güvenli kapatma yolu zorunlu dinamikleştirmesi (test durdurmas) başarısız oldu.
- F30611 arızası için müteakip reaksiyon (bir izleme kanalında arıza).

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

0:Control Unit'de n durduma talebi.

1005:

- STO aktif, fakat hiçbir STO seçilmemiş ve hiçbir dahili STOP A mevcut değil.
- "Power Module'deki terminaller üzerinden STO" (STO_A / STO_B) olan bir Power Module'de bu terminaller aktiftir (DIP şalteri "ON" konumunda). Fakat "Power Module'deki terminaller üzerinden STO" işlevi etkinleştirilmemiş (p9601.7 = p9801.7 = 0).

1010: STO aktif değil, fakat STO seçilmiş veya dahili bir STOP A mevcut.

1011: İzleme kanalı 2'deki "STO seçimi kaldırıldı" sırasında dahili hata.

1020: "Dahili gerilim koruması" işlevinde dahili yazılım hatası. "Dahili gerilim koruması" işlevi kaldırılır. Onaylanamayan bir STOP A tetiklendi.

9999: F30611 arızası için müteakip reaksiyon.

Çözümü:

- Güvenli Tork Kapatma'yı seçin ve seçimi kaldırın.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İlgili Motor Module'yi değiştirin.

Arıza değeri = 1005 için:

- Power Module'deki STO_A / STO_B terminallerini devre dışı bırakın (her iki DIP şalterini "OFF" konumuna getirin) veya "Power Module'deki terminaller üzerinden STO" işlevini etkinleştirin.

Hata değeri = 9999 için:

- Mevcut F30611 arızası için teşhis gerçekleştirin.

Not:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma) / SH: Safe standstill (Güvenli durma)

230611 <Yer bilgisi>SI P2: Denetim kanalında arıza

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: İşlemci 2'deki sürücüye entegre "Safety Integrated" fonksiyonu, iki izleme kanalı arasındaki çapraz veri karşılaştırmasında bir arıza tespit etti ve bir STOP F başlattı.

Bu hatanın bir sonucu olarak, parametrelenen geçiş süresi dolduğunda (p9858), F30600 hatası (SI MM: STOP A başlatıldı) ortaya çıkar.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

0: Diğer izleme kanalından durdurma talebi.

1 ... 999:

Bu hatayla sonuçlanan çapraz karşılaştırılan verilerin sayısı. Bu sayı ayrıca r9895'te görüntülenir.

1: SI izleme döngüsü (r9780, r9880).

2: Güvenlik fonksiyonları için SI onayı (p9601, p9801). Çapraz veri karşılaştırması sadece desteklenen bitler için gerçekleştirilir.

3: SI SGE geçişi uyumsuzluk süresi (p9650, p9850).

4: STOP F -> STOP A için SI geçiş süresi (p9658, p9858).

6: Güvenlik fonksiyonları için SI Motion onayı (p9501, dahili değer).

7: Safe Stop 1 için STO'nun SI gecikme süresi (p9652, p9852).

8: SI PROFIsafe adresi (p9610, p9810).

9: STO / SBC / SS1 için SI arıza giderme süresi (p9651, p9851).

10: ESR'de STO'nun başlatılması için SI gecikme süresi (p9697, p9897).

11: SI HLA kapatma vanası geri bildirim kontakları yapılandırması (p9626, p9826).

12: SI HLA kapatma vanası açma için bekleme süresi (p9625[0], p9825[0]).

13: SI HLA kapatma vanası kapatma için bekleme süresi (p9625[1], p9825[1]).

14: SI PROFIsafe telegram seçimi (p9611, p9811).

15: SI PROFIsafe bus kesintisi reaksiyonu (p9612, p9812).

1000: Kontrol zamanlayıcısının süresi doldu.

Yaklaşık 5 x p9650 süresi içinde, alternatif olarak aşağıdaki durum tanımlandı:

- Hydraulic Module STO terminalinde, uyumsuzluk süresine eşit ve küçük zaman aralıkları ile sürekli sinyal değişimi (p9650 / p9850) gerçekleşti.

- PROFIsafe / TM54F üzerinden, uyumsuzluk süresine eşit ve küçük zaman aralıkları ile sürekli STO (müteakip reaksiyon olarak da) (p9650 / p9850) seçimi yapıldı ve iptal edildi.

1001, 1002: Değiiklik zamanlayıcısı/Kontrol zamanlayıcısı için başlangıç ayarı hatası.

1950: Yapı grubu sıcaklığı izin verilen sıcaklık aralığının dışında.

1951: Yapı grubu sıcaklığı tutarlı değil.

2000: Her iki izleme kanalında STO seçiminin durumu farklı.

2001: Her iki izleme kanalında STO kapatması geri bildirimi farklı.

2002: Her iki izleme kanalında SS1 geciktirme zamanlayıcısının durumu farklı (p9650 / p9850'deki zamanlayıcının durumu).

2003: Her iki izleme kanalında STO terminalinin durumu farklı.

6000 ... 6999:

PROFIsafe kumandasında hata.

Bu hata değerlerinde, Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır. "PROFIsafe iletişiminin kesilmesinden sonra STOP B" (p9812) parametrelenirse, Failsafe Values aktarımı ertelenir.

Münferit mesaj değerlerinin anlamı, C01611 güvenlik mesajında açıklanmıştır.

Çözümü: Hata değeri = 1 ... 5 ve 7 ... 999 için:
- STOP F ile sonuçlanan çapraz veri karşılaştırmasını kontrol edin.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 6 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 1000 için:
-Control Unit üzerindeki güvenlikle ilgili girişlerin (SGE) kablolarını kontrol edin (temas sorunları).
- PROFIsafe: PROFIBUS-Master'daki/PROFINET kontrol birimindeki temas sorunlarını/arızaları giderin.
- TM54F'deki arıza emniyetli girişlerin kablolarını kontrol edin (temas sorunları).
- Uyumsuzluk süresini kontrol edin ve gerekirse değeri arttırın (p9650 / p9850).

Hata değeri = 1001, 1002 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 1950 için:
- Yapı grubunu izin verilen aralıkta çalıştırın.
- Yapı grubu fanını kontrol edin, ilgili Hydraulic Module'yi değiştirin.

Hata değeri = 1951 için:
- Yapı grubunu izin verilen aralıkta çalıştırın.
- İlgili Hydraulic Module'yi değiştirin.

Hata değeri = 2000, 2001, 2002, 2003 için:
- Uyumsuzluk süresini kontrol edin ve gerekirse değeri arttırın (p9650 / p9850, p9652 / p9852).
- Güvenlikle ilgili girişlerin (SGE) kablolarını kontrol edin (temas sorunları).
- r9872'de STO seçiminin nedenini kontrol edin. SMM fonksiyonları aktif olduğunda (p9501 = 1), STO seçimi bu işlevler kullanılarak da yapılabilir.
- İlgili Hydraulic Module'yi değiştirin.

Not:
Hata nedeni giderildikten ve STO'nun doğru seçimi / seçim iptali yapıldıktan sonra bu arıza onaylanabilir.

Hata değeri = 6000 ... 6999 için:
C01611 güvenlik mesajındaki mesaj değerlerinin açıklamasına bakın.

Not:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (Genişletilmiş Durma ve Geri Çekme)
HM: Hydraulic Module
SGE: Güvenlikle ilgili giriş
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (EN60204'e göre durdurma kategorisi 1'e karşılık gelir)
STO: Safe Torque Off (güvenli tork kapatma) / SH: Safe standstill (güvenli durma)

230611 <Yer bilgisi>SI P2: Denetim kanalında arıza

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: İşlemci 2'deki sürücüye entegre "Safety Integrated" fonksiyonu, iki izleme kanalı arasındaki çapraz veri karşılaştırmasında bir arıza tespit etti ve bir STOP F başlattı.

Bu hatanın bir sonucu olarak, paramtrelenen geçiş süresi dolduğunda (p9858), F30600 hatası (SI MM: STOP A başlatıldı) ortaya çıkar.

Hata değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

0: Diğer izleme kanalından durdurma talebi.

1 ... 999:

Bu hatayla sonuçlanan çapraz karşılaştırılan verilerin sayısı. Bu sayı ayrıca r9895'te görüntülenir.

1: SI izleme döngüsü (r9780, r9880).

2: Güvenlik fonksiyonları SI onayı (p9601, p9801). Çapraz veri karşılaştırması sadece desteklenen bitler için gerçekleştirilir.

3: SI SGE geçişi uyumsuzluk süresi (p9650, p9850).

4: STOP F -> STOP A için SI geçiş süresi (p9658, p9858).

5: Güvenli fren kumandası için SI onayı (p9602, p9802).

6: Güvenlik fonksiyonları için SI Motion onayı (p9501, dahili değer).

7: Safe Stop 1 için STO'nun SI gecikme süresi (p9652, p9852).

8: SI PROFIsafe adresi (p9610, p9810).

9: STO / SBC / SS1 için SI arıza giderme süresi (p9651, p9851).

10: ESR'de STO'nun başlatılması için SI gecikme süresi (p9697, p9897).

11: SI Safe Brake Adapter modu, BICO bağlantısı (p9621, p9821).

12: SI Safe Brake Adapter rölesi açma süresi (p9622[0], p9822[0]).

13: SI Safe Brake Adapter rölesi kapatma süresi (p9622[1], p9822[1]).

14: SI PROFIsafe telegram seçimi (p9611, p9811).

15: SI PROFIsafe bus kesintisi reaksiyonu (p9612, p9812).

1000: Kontrol zamanlayıcısının süresi doldu.

Yaklaşık 5 x p9650 süresi içinde, alternatif olarak aşağıdaki durum tanımlandı:

- Motor Module'ninEP terminalinde, uyumsuzluk süresine eşit ve küçük zaman aralıkları ile sürekli sinyal değişimi (p9650 / p9850) gerçekleşti.

- PROFIsafe / TM54F üzerinden, uyumsuzluk süresine eşit ve küçük zaman aralıkları ile sürekli STO (müteakip reaksiyon olarak da) (p9650 / p9850) seçimi yapıldı ve iptal edildi.

- Güvenli pals silme (r9723.9 - müteakip reaksiyon olarak da) sürekli olarak, uyumsuzluk süresine eşit ve küçük zaman aralıkları ile (p9650 / p9850) seçildi ve iptal edildi.

1001, 1002: Değişiklik zamanlayıcısı/Kontrol zamanlayıcısı için başlangıç ayarı hatası.

1950: Yapı grubu sıcaklığı izin verilen sıcaklık aralığının dışında.

1951: Yapı grubu sıcaklığı tutarlı değil.

1952: S120M: Donanım erişim hatası.

1953: Yapı grubu sıcaklığı izin verilen sıcaklık aralığının dışında.

1954: Yapı grubu sıcaklığı tutarlı değil.

2000: Her iki izleme kanalı için STO seçiminin durumu farklı.

2001: Her iki izleme kanalında STO kapatması geri bildirimi farklı. Bu değer daha sonra diğer arızaların bir sonucu olarak da ortaya çıkabilir.

2002: Her iki izleme kanalında SS1 geciktirme zamanlayıcısının durumu farklı (p9650 / p9850'deki zamanlayıcının durumu).

2003: Her iki izleme kanalında STO terminalinin durumu farklı.

2004: İkinci kanalın kapatma yolu dinamikleştirmesi başarısız oldu.

2005: İkinci kanalın kapatma yolu dinamikleştirmesi başarısız oldu.

6000 ... 6999:

PROFIsafe kumandasında hata.

Bu hata değerleri için Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır. "PROFIsafe iletişiminin kesilmesinden sonra STOP B" (p9812) parametrelenirse, Failsafe Values aktarımı ertelenir.

Münferit mesaj değerlerinin anlamı, C01611 güvenlik mesajında açıklanmıştır.

Çözümü: Hata değeri = 1 ... 5 ve 7 ... 999 için:
- STOP F ile sonuçlanan çapraz veri karşılaştırmasını kontrol edin.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Motor Module Software'ını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 6 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Motor Module Software'ını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 1000 için:
-Control Unit üzerindeki güvenlikle ilgili girişlerin (SGE) kablolarını kontrol edin (temas sorunları).
- PROFIsafe: PROFIBUS-Master'daki/PROFINET kontrol birimindeki temas sorunlarını/arızaları giderin.
- TM54F'deki arıza emniyetli girişlerin kablolarını kontrol edin (temas sorunları).
- Uyumsuzluk süresini kontrol edin ve gerekirse değeri arttırın (p9650 / p9850).

Hata değeri = 1001, 1002 için:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Motor Module Software'ını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 1950 için:
- Yapı grubunu izin verilen aralıkta çalıştırın.
- Yapı grubu fanını kontrol edin, ilgili Motor Module'yi değiştirin.

Hata değeri = 1951 için:
- Yapı grubunu izin verilen aralıkta çalıştırın.
- İlgili Motor Module'yi değiştirin.

Hata değeri = 1952 için:
- İlgili Motor Module'yi değiştirin.

Hata değeri = 2000, 2001, 2002, 2003 için:
- Uyumsuzluk süresini kontrol edin ve gerekirse değeri arttırın (p9650 / p9850, p9652 / p9852).
- Güvenlikle ilgili girişlerin (SGE) kablolarını kontrol edin (temas sorunları).
- r9872'de STO'nun seçiminin nedenini kontrol edin. SMM fonksiyonları aktif olduğunda (p9501 = 1), STO seçimi bu işlevler kullanılarak da yapılabilir.

Arıza değeri 2004,2005 için:
- İlgili Motor Module'yi yenisi ile değiştirin.

- ilgili Motor Module'yi yenisi ile değiştirin.
- Diğer mevcut arızaları teşhis edin ve nedenlerini ortadan kaldırın.

Not:
Hata nedeni giderildikten ve STO'nun doğru seçimi / seçim iptali yapıldıktan sonra bu arıza onaylanabilir.

Hata değeri = 6000 ... 6999 için:
C01611 güvenlik mesajındaki mesaj değerlerinin açıklamasına bakın.

Not:
CU: Control Unit
EP: Enable Pulses (pals etkinleştirmesi)
ESR: Extended Stop and Retract (Genişletilmiş Durma ve Geri Çekme)
MM: Motor Module
SGE: Güvenlikle ilgili giriş
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (Güvenli Stop 1)
STO: Safe Torque Off (güvenli tork kapatma) / SH: Safe standstill (güvenli durma)

230620 <Yer bilgisi>SI P2: Güvenli durdurulan tork aktif

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Temel fonksiyonların "Güvenli kapatılan tork" (STO) fonksiyonu denetim kanalı 2'de giriş terminali üzerinden seçili ve aktif.
Not:
- Bu mesaj bir güvenli duruş tepkisi ile sonuçlanmaz.
- Bu mesaj STO seçiminde gelişmiş fonksiyonlar vasıtasıyla verilmez.

Çözümü: Gerekli değil
Not:
MM: Motor Modulü
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (Güvenli kapatılan tork) / SH: Safe standstill (Güvenli duruş)

230621 <Yer bilgisi>SI P2: Safe Stop 1 aktif

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: "Safe Stop 1" (SS1) fonksiyonu denetim kanalı 2'de seçilmiş ve aktif.
Not:
Bu mesaj bir güvenli duruş tepkisi ile sonuçlanmaz.

Çözümü: Gerekli değil
Not:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (Güvenli Stop 1)

230625 <Yer bilgisi>SI P2: Güvenlik datalarında geçerlilik simgesi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Denetim kanalında 2 sürücü entegreli "Safety Integrated" fonksiyonu her iki denetim kanalı arasında güvenli dataların geçerlilik işaretinde bir hata algıladı ve STOP A tetikledi.
- DRIVE-CLiQ-İletişimi sorunlu veya devre dışı.
- Güvenli yazılımın zaman dilimi aşımı gündeme gelmiştir.
- Her iki denetim kanalında güvenli fonksiyonların onaylanması tutarsız (p9601 = 0, p9801<> 0).
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.

Çözümü:
- Güvenli Tork Kapatma'yı seçin ve tekrar seçimi kaldırın.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İki izleme kanalı arasında bir DRIVE-CLiQ iletişim hatası olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse tespit edilen arızalar için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Gerekli olmayan tüm sürücü fonksiyonlarının seçimini kaldırın.
- Sürücü sayısını azaltın.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- Her iki izleme kanalı için güvenlik fonksiyonlarının etkinleştirilme durumunu kontrol edin ve gerekirse düzeltin (p9601, p9801).

Not:

P2: İşlemci 2

SI: Safety Integrated

230630 <Yer bilgisi>SI P2: Fren kumandası hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Motor Module (MM) üzerindeki sürücüye entegre "Safety Integrated" fonksiyonu bir fren kontrol hatası tespit etti ve bir STOP A başlattı.
- Motor kablosu blendajı doğru değil.
- Motor Module'nin fren kontrol devresinde arıza.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

10:

"Freni aç" işleminde hata.
- p1278 parametresi yanlış ayarlanmış.
- Fren bağlı değil veya kablo kopması mevcut (p1278 = 1 ve p9602 / p9802 = 0 (SBC kapalı) için frenin açılıp açılmadığını kontrol edin).
- Fren kablosunda topraklama hatası.

30:

"Freni kapat" işleminde hata.
- Fren bağlı değil veya kablo kopması mevcut (p1278 = 1 ve p9602 / p9802 = 0 (SBC kapalı) için frenin açılıp açılmadığını kontrol edin).
- Fren sargısında kısa devre.

40:

"Fren kapalı" durumunda hata.

60, 70:

Control Unit'in fren kontrol devresinde hata veya Control Unit ile Motor Module (fren kontrolü) arasında iletişim arızası.

81: Safe Brake Adapter: "Fren kapalı" durumunda hata.

82: Safe Brake Adapter: "Freni aç" işleminde hata.

83: Safe Brake Adapter: "Freni kapat" işleminde hata.

84, 85:

Safe Brake Adapter:

Control Unit'in fren kontrol devresinde hata veya Control Unit ile Motor Module (fren kontrolü) arasında iletişim arızası.

90:

Fren, servis amacıyla havalandırıldı (X4).

91:

"Freni aç" işleminde hata.
- Fren bağlı değil veya kablo kopması mevcut (p1278 = 1 ve p9602 / p9802 = 0 (SBC kapalı) için frenin açılıp açılmadığını kontrol edin).

Çözümü: - Parametre p1278 kontrol edin (SBC ile sadece p1278 = 0 onaylıdır).
- Güvenli kapalı moment seçin ve tekrar kaldırın.
- Motor durdurma freni bağlantısını kontrol edin
- Motor durdurma freni fonksiyonunu kontrol edin
-Control Unit ve ilgili Motor Module arasında yer alan DRIVE-CLiQ-iletişiminde arızalar olup olmadığını kontrol edin ve gerektiğinde ilgili arızalarda teşhis işlemini uygulayın.
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin (örn. motor kablosu ve fren damarları izolasyonunu perdeleme sacı ile bağlayın ya da motor soketini gövde vidalayın).
- İlgili Motor Module'ü değiştirin
Safe Brake Module ya da Safe Brake Adapter ile işletim:
- Safe Brake Module ya da Safe Brake Adapter bağlantısını kontrol edin.
- Safe Brake Module ya da Safe Brake Adapter'i değiştirin.
Not:
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (Güvenli frenleme kumandası)
SI: Safety Integrated

230631 <Yer bilgisi>Fren kontrol: Harici havalandırma aktif

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Freni montaj amacı için X4.1 terminali üzerinden gerilimle beslenir ve havalandırılır.
Çözümü: Gerektiğinde terminal X4.1 gerilim beslemesini tekrar kaldırın.

230632 <Yer bilgisi>SI P2: kapatma valfı kontrol/geri besleme sinyali hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Hydraulic Modulede (Denetim kanalı 2) sürücü entegreli "Safety Integrated" fonksiyonu kesme valfı kumandası/geri bildiriminde bir hata algıladı ve STOP A tetikledi.

Olası nedenler:

- Kesme valfı takılı değil veya doğru takılı değil (X272).
- Kesme valfı geri bildirimi yok veya doğru takılı değil (X281/X282).
- Kesme valfı geri bildirimi hatalı ayarlı (p9626/p9826).
- Kesme valfı arızalı.
- Hydraulic Module arızalı.

Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):

10:

"Kesme valfı açma" sürecinde hata

30:

"Kesme valfı kapama" sürecinde hata

40:

"Kesme valfı kapalı" durumunda hata

60, 70:

Kesme valfının kumandasında hata veya Control Unit ve Hydraulic Module arasındaki iletişimde bozukluk

81:

Kesme valfı geril bildirimi: "Kesme valfı kapalı" durumunda hata

82:

Kesme valfı geril bildirimi: "Kesme valfı açma" sürecinde hata

83:

Kesme valfı geril bildirimi: "Kesme valfı kapama" sürecinde hata

84:

Kesme valfı geril bildirimi: Kesme valfının kumandasında hata veya Control Unit ve Hydraulic Module arasındaki iletişimde bozukluk

Çözümü:

- Kesme valfı bağlantısını kontrol edin (X272).
- Kesme valfı geri bildirimleri bağlantısını kontrol edin (X281, X282).
- Kesme valfı geri bildirimleri konfigürasyonunu kontrol edin (p9626/p9826).
- EMV uygun panel yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin (örn. izole kablolar kullanın ve izolasyon ekleyin).
- Gerektiğinde kesme valfını değiştirin.
- Gerektiğinde Hydraulic Moduleü değiştirin.

Ayrıca bkz: p9626, p9826

230640 <Yer bilgisi>SI P2: İkinci kanalı kapatma yolunda hata

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Hydraulic Module, emniyetle ilgili bilgilerin aktarılmasına yönelik üst düzey kontrol veya TM54F ile iletişimde bir hata tespit etti.

Not:

Bu arıza, onaylanabilir bir STOP A ile sonuçlanır.

Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):

Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü: Üst düzey kontrol için aşağıdakiler geçerlidir:
- Üst düzey kontrol ve Hydraulic Module'deki PROFIsafe adresini kontrol edin ve gerekirse düzeltin.
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

TM54F için aşağıdaki adımları uygulayın:
- Düğüm tanımlayıcısı için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 1D hex).
- Donanım CRC'yi onaylayın (p9701 = EC hex).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

Paralel bağlantı için aşağıdakiler geçerlidir:
- Her iki izleme kanalında da PROFIsafe adresini kontrol edin ve gerekirse düzeltin.
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

Prensip olarak şu hususlar geçerlidir:
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.

Not:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Ayrıca bkz: p9810

230640 <Yer bilgisi>SI P2: İkinci kanalı kapatma yolunda hata

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Motor Module, emniyetle ilgili bilgilerin aktarılmasına yönelik üst düzey kontrol veya TM54F ile iletişimde bir hata tespit etti veya paralel bağlı Motor Module'ler arasında bir iletişim hatası var.

Not:
Bu arıza, onaylanabilir bir STOP A ile sonuçlanır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü: Üst düzey kontrol için aşağıdakiler geçerlidir:
- Üst düzey kontrol ve Motor Module PROFIsafe adresini kontrol edin ve gerekirse düzeltin.
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

TM54F için aşağıdaki adımları uygulayın:
- Düğüm tanımlayıcısı için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 1D hex).
- Donanım CRC'yi onaylayın (p9701 = EC hex).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

Paralel bağlantı için aşağıdakiler geçerlidir:
- Her iki izleme kanalında da PROFIsafe adresini kontrol edin ve gerekirse düzeltin.
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

Prensip olarak şu hususlar geçerlidir:
Motor Module Software'ını yükseltin.

Not:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Ayrıca bkz: p9810

230649 <Yer bilgisi>SI P2: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Safety Integrated yazılımında denetim kanalı 2'de dahili hata gündeme geldi.
Not:
Bu arıza onaylanmayan bir STOP A tetikler.
Arıza değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.

Çözümü:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Safety Integrated fonksiyonunu tekrar devreye alın ve bir POWER ON işlemi yürütün.
- Motor Module/Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
- Motor Module/Hydraulic Module'yi değiştirin.

Not:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230650 <Yer bilgisi>SI P2: Kabul testi gereklidir.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Fonksiyon "Safety Integrated" denetim kanalında 2 kabul testi gerektiriyor.
Not:
Bu arıza onaylanabilir bir STOP A tetikler.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
130: Denetim kanalı 2 güvenli parametresi mevcut değil.
Not:
Bu arıza daima Safety Integrated ilk kullanıma alımında oluşur.
1000: Denetim kanalı 2'de Set ve güncel kontrol toplamı benzer değil (Yükselme).
- Akım regülatörünün değişen tarama süresi nedeniyle (p0115[0]) Safety Integrated Basic Functions (r9880) devir süresi adapte edilmiştir.
- Safety-Parametresi offline ayarlandı ve Control Unit'e yüklendi.
- Firmware versiyonu denetim kanalında 2 en güncel versiyona denk olmayan SINAMICS yüklemesi uygulandı. DRIVE-CLiQ komponentlerinin A1007 kapatılmasına yönelik istem yükleme sonrasında mevcut duruyor.
- En az bir kontrol tutarı denetlenmiş data hatalıdır.

2000: Denetim kanalı 2'de Set ve güncel kontrol toplamı benzer değil (çalıştırma modu).
- Denetim kanalında 2 set kontrol toplamı doğru kayıtlı değil (p9899 eşit değildir r9898).

2003: Safety parametresi değişimi nedeniyle kabul testi gerekli.
2005: Safety kayıt defteri güvenli kontrol toplamının değiştiğini tespit etti. Kabul testi gereklidir.
3003: Hardware bazlı Safety parametresi değişimi nedeniyle kabul testi gerekli.
9999: Devir yükselmesinde gündeme gelen başka güvenlik arızasının kabul onayı gerektiren ardıl reaksiyonu

Çözümü: Arıza değeri = 130:
- Safety-devreye alım uygulayın.

Arıza değeri = 1000:
- Safety Integrated Basic Functions devir süresini (r9880) kontrol edin ve set kontrol toplamını uyarlayın (p9899).
- Safety-devreye alımı tekrar uygulayın.
- Safety parametreyi ilgili sürücüde STARTER ile etkinleştirin (Ayarları değiştirin, parametreyi kopyalayın, ayarları etkinleştirin).
- Sürücü cihazı ve DRIVE-CLiQ komponentlerini kapatın ve açın. A30650 halen mevcut olduğunda yüklemeyi yeniden uygulayın.
- Bellek kartını veya Control Unit'i değiştirin.

Arıza değeri = 2000:
- Denetim kanalında 2 Safety parametresini kontrol edin ve set kontrol toplamını adapte edin (p9899).

Arıza değeri = 2003, 2005:
- Kabul testi uygulayın ve kabul protokolü oluşturun.

Kabul testinde hareket tarzını aynı zamanda kabul protokolü için bir örnek aşağıdaki literatürde bulunabilir:
SINAMICS S120 Fonksiyon el kitabı Safety Integrated

Arıza değeri = 3003:
- Değiştirilen Hardware için fonksiyon kontrolü uygulayın ve kabul protokolünü düzenleyin.

Kabul testinde hareket tarzını aynı zamanda kabul protokolü için bir örnek aşağıdaki literatürde bulunabilir:
SINAMICS S120 Fonksiyon el kitabı Safety Integrated

Arıza değeri = 9999:
- Diğer mevcut güvenlik arızasında teşhis uygulayın.

Not:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Ayrıca bkz: p9799, p9899

230651 <Yer bilgisi>SI P2:Control Unit ile senkronizasyon başarısız

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Sürücü entegreli “Safety Integrated” fonksiyonu Safety zaman disklerinin her iki denetim kanalında senkronizasyonunu gerektirir. Bu senkronizasyon başarısız olmuştur.

Not:
Bu arıza onaylanamayan bir STOP A tetikler.

Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.

Çözümü:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Motor Module/Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Not:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230652 <Yer bilgisi>SI P2: İzleme taktı geçersiz

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Güvenli entegrasyon denetim devresi istem tarafından talep edilen iletişim koşulları nedeniyle yerine getirilemez.
Not:
Bu arıza onaylanamaz bir STOP A neden olmaktadır.
Arıza değeri (r0949, ondalık oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.

Çözümü: - F01652 arızası aynı anda meydana gelirse, orada açıklanan çözüm tedbirini uygulayın.
- Motor Module/Hydraulic Module aygıt yazılımını üst sürüme yükseltin.
Not:
MM: Motor Module
P2: İşlemci 2
SI: Safety Integrated

230655 <Yer bilgisi>SI P2: Denetim fonksiyonlarının eşitlenmesi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: İki denetim kanalının Safety Integrated denetim fonksiyonlarının eşitlenmesi sırasında bir hata oluştu. Desteklenen SI denetim fonksiyonlarına yönelik ortak bir grup tespit edilemedi.
- DRIVE-CLiQ-İletişimi sorunlu veya devre dışı.
-Control Unit'in ve Motor Module/ Hydraulic Module Safety Integrated yazılım versiyonları uyumlu değil.
Not:
Bu arıza onaylanamayan STOP A neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.

Çözümü: - Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Motor Module/Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
Not:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230656 <Yer bilgisi>SI P2: Motor Module parametresi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Geçici olmayan bellekte izleme kanalı 2'ye yönelik Safety Integrated parametrelerine erişim sırasında bir hata oluştu.
Not:
Bu arıza, onaylanabilir bir STOP A ile sonuçlanır.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
129:
- İzleme kanalı 2 güvenlik parametreleri bozuk.
- Etkinleştirilmiş güvenlik fonksiyonlarına sahip sürücü, muhtemelen devreye alma aracı ile çevrimdışı kopyalandı ve proje yüklendi.
131:Control Unit'de dahili yazılım hatası.
255: Motor Module/Hydraulic Module için dahili yazılım hatası.

Çözümü: - Yeni güvenli işletime alma yapın.
-Control Unit yazılımını yükseltin.
- Motor Module/Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
- Hafıza kartını veya Control Unit'i değiştirin.
Hata değeri = 129 için:
- Güvenli devreye alma modunu etkinleştirin (p0010 = 95).
- PROFIsafe adresini ayarlayın (p9610).
- SI parametreleri için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = D0 hex).
- Veri değişimini onaylayın (p9701 = DC hex).
- Güvenli devreye alma modundan çıkın (p0010 = 0).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1 veya "RAM'i ROM'a kopyalayın").
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
Not:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230657 <Yer bilgisi>SI P2: PROFIsafe telegram numarası geçersizdir

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Parametre p9811'de ayarlanmış PROFIsafe telegram numarası geçersizdir.
Seçilir kılınmış PROFIsafe'de (p9801.3 = 1) p9811'de sıfırdan büyük bir telegram numarası girilmiş olmalıdır.
Not:
Bu arıza safety stop reaksiyonuna neden olmuyor.
Ayrıca bkz: p9611, p60022
Çözümü: Telegramın ayarını kontrol edin (p9811).

230659 <Yer bilgisi>SI P2: Parametre yazma görevi kabul edilmedi

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: İzleme kanalı 2'deki bir veya birden çok Safety Integrated Parameter yönelik yazma talebi reddedildi.

Not:

Bu arıza bir Safety-Stop raksiyonu ile sonuçlanmaz.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

10: Bu işlem desteklenmese de, STO işlevini etkinleştirmek için girişimde bulunuldu.

13: Bu işlem desteklenmese de, SS1 işlevini etkinleştirmek için girişimde bulunuldu.

14: Bu işlem desteklenmese de, üst düzey kontrol ile güvenli hareket izleme işlevinin etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.

15: Bu işle desteklenmese de, sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarının etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.

16: Bu işlem desteklenmese de veya her iki izleme kanalında kullanılan PROFIsafe sürücüsünün sürümü farklı olsa da, PROFIsafe iletişiminin etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.

18: Bu işlem desteklenmese de, Basic Functions yönelik PROFIsafe işlevinin etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.

19: Bu işlem desteklenmese de, ESR için, pals silme gecikmesinin etkinleştirilmesine yönelik bir girişimde bulunuldu.

27: Bu işlem desteklenmese de, Basic Functions TM54F üzerinden kontrol edilerek etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.

29: Bu işlem desteklenmese de, PROFIsafe kesintisine yönelik hata reaksiyonunun STOP B'ye parametrelenmesi için bir girişimde bulunuldu.

33: Seçimsiz güvenli fonksiyonlar desteklenmiyor (p9601.5, p9801.5).

Ayrıca bkz: r9771, r9871

Çözümü: Hata değeri = 10, 13, 14, 15, 16, 18, 19 için:

- İki izleme kanalı (F01655, F30655) arasındaki güvenlik fonksiyonu karşılaştırmasında arıza olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse ilgili arızalar için bir teşhis işlemi yürütün.
- İstenen fonksiyonu destekleyen bir Hydraulic Module kullanın.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Hata değeri = 29 için:

- p9612 ve p9812'nin ayarlanmış olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse ayarları düzeltin.
- İstenen fonksiyonu destekleyen bir Hydraulic Module kullanın.
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.

Not:

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (EN60204'e göre durdurma kategorisi 1'e karşılık gelir)

STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma) / SH: Safe standstill (Güvenli durma)

230659 <Yer bilgisi>SI P2: Parametre yazma görevi kabul edilmedi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: İzleme kanalı 2'deki bir veya birden çok Safety Integrated parametresine yönelik yazma talebi reddedildi.
Not:
Bu arıza bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.
Hata değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
10: Bu işlem desteklenmese de, STO işlevini etkinleştirmek için girişimde bulunuldu.
11: Bu işlem desteklenmese de, SBC işlevini etkinleştirmek için girişimde bulunuldu.
13: Bu işlem desteklenmese de, SS1 işlevini etkinleştirmek için girişimde bulunuldu.
14: Bu işlem desteklenmese de, üst düzey kontrol ile güvenli hareket izleme işlevinin etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.
15: Bu işlem desteklenmese de, sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarının etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.
16: Bu işlem desteklenmese de veya her iki izleme kanalında kullanılan PROFIsafe sürücüsünün sürümü farklı olsa da, PROFIsafe iletişiminin etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.
18: Bu işlem desteklenmese de, Basic Functions için PROFIsafe işlevinin etkinleştirilmesine yönelik bir girişimde bulunuldu.
19: Bu işlem desteklenmese de, ESR için, pals silme gecikmesinin etkinleştirilmesine yönelik bir girişimde bulunuldu.
27: Bu işlem desteklenmese de, Basic Functions TM54F üzerinden kontrol edilerek etkinleştirilmesi için bir girişimde bulunuldu.
28: Bu işlem desteklenmese de, "Power Module'deki terminaller üzerinden STO" işlevini etkinleştirmek için bir girişimde bulunuldu.
29: Bu işlem desteklenmese de, PROFIsafe kesintisine yönelik durdurma reaksiyonunun STOP B'ye parametrelenmesi için bir girişimde bulunuldu.
Ayrıca bkz: r9771, r9871

Çözümü: Hata değeri = 10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19, 27 için:
- İki izleme kanalı (F01655, F30655) arasındaki güvenlik fonksiyonu karşılaştırmasında arıza olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse ilgili arızalar için bir teşhis işlemi yürütün.
- İstenen fonksiyonu destekleyen bir Motor Module kullanın.
- Motor Module Software'ını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.
Hata değeri = 28 için:
- "Power Module'deki terminaller üzerinden STO" özelliği olan güç ünitesini kullanın.
Hata değeri = 29 için:
- İstenen fonksiyonu destekleyen bir Motor Module kullanın.
- Motor Module Software'ını yükseltin.
-Control Unit yazılımını yükseltin.
- Gerekirse, PROFIsafe kesintisine yönelik durdurma reaksiyonunu STOP A'ya parametreleyin (p9612 = p9812 = 0).
Not:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (Genişletilmiş durma ve geri çekme)
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (Güvenli fren kontrolü)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (Güvenli Stop 1)
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma) / SH: Safe standstill (Güvenli durma)

230664 <Yer bilgisi>Ön yükleme aşamasında arıza

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Ön yükleme aşamasında bir hata gündeme geldi.
Arıza değeri (r0949, onaltılı sayı sisteminde yorumlama):
Sadece Siemens dahili hata teşhisi.

Çözümü: - POWER ON işlemini uygulayın (kapatma/açma).
- Aygıt yazılımını güncel versiyona yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

230665 <Yer bilgisi>SI P2: Sistem arızalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Son çalıştırmadan önce veya güncel işlem sırasında bir sistem hatası tespit edildi. Sistem yeniden başlatılmış olabilir (sıfırlama).
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
2 hex:
- p9500 ve p9300 parametreleri aynı değil (C30711 güvenlik mesajı aynı anda görüntülenirse).
200000 hex, 400000 hex:
- Güncel çalıştırmada / işletimde hata.
Diğer değerler:
- Sistemin son çalıştırmasından önce arıza.
Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
Hata değeri = 2 için:
- p9500 ve p9300 parametrelerinin aynı olup olmadığını kontrol edin (C30711 güvenlik mesajı aynı anda görüntülenirse).
Hata değeri = 400000 hex için:
-Control Unit'in ilgili Power Module'ye bağlı olduğundan emin olun.

230666 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Güveli onaylama için F-DI alanında statik 1-sinyali

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: p10106 alanında parametrelendirilen F-DI'da 10 saniyeden fazla lojik 1-sinyali mevcut.
F-DI alanında güvenli onay için onaylama uygulanmadığında statik olarak lojik 0-sinyali mevcut olmalıdır. Bu sayede tel kopması oluştuğunda veya her iki dijital girişten biri dağıldığında istem dışı onaylama (ya da "Internal Event Acknowledge" sinyali) önlenir.
Çözümü: Hata açısından güvenli dijital giriş (F-DI) lojik 0-sinyaline atayın (p10106).
Not:
F-DI: Failsafe Digital Input (Hata güvenli dijital giriş)

230672 <Yer bilgisi>SI P2:Control Unit yazılımı uyumlu değil

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Mevcut Control Unit yazılımı güvenli tahrik bazlı hareket denetimlerini desteklemez.
Not:
Bu arıza onaylanamaz bir STOP A neden olmaktadır.
Arıza değeri (r0949, ondalık oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.

Çözümü: - Her iki denetim kanalı arasındaki Safety fonksiyon kıyaslamasında arızaların mevcut olup olmadığını kontrol edin (F01655, F30655) ve gerektiğinde ilgili arızaların teşhisini uygulayın.
- Güvenli hareket denetimi destekleyen Control Unit'i devreye alın.
- Control Unit yazılımını yükseltin.
Not:
SI: Safety Integrated

230674 <Yer bilgisi>SI Motion P2: PROFIsafe telegramı Safety fonksiyonu tarafından desteklenmez

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: p9301 ve p9801'de etkinleştirilen izleme işlevi, güncel olarak ayarlanmış PROFIsafe telegramı (p9811) tarafından desteklenmiyor.
Not:
Bu arıza bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.
Hata değeri (r0949, bit temelinde yorumlama):
Bit 4 = 1:
SS2ESR PROFIsafe üzerinden desteklenmiyor (p9301.4).
Bit 18 = 1:
PROFIsafe üzerinden SS2E desteklenmiyor (p9301.18).
Bit 24 = 1:
PROFIsafe üzerinden SLS limit değeri aktarımı desteklenmiyor (p9301.24).
Bit 25 = 1:
PROFIsafe üzerinden güvenli konum (SP) aktarımı desteklenmiyor (p9301.25).
Bit 26 = 1:
PROFIsafe üzerinden dişli kademesi geçişi desteklenmiyor (p9301.26).
Bit 28 = 1:
PROFIsafe üzerinden SCA desteklenmiyor (p9301.28).
Çözümü: - İlgili izleme fonksiyonunun seçimini kaldırın (p9301, p9801).
- Eşleşen PROFIsafe telegramını ayarlayın (p9811).
Not:
SCA: Safe Cam (Güvenli kam)
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlanmış hız)
SP: Safe Position (Güvenli konum)
SS2E: Safe Stop 2 External (Harici güvenli durdurma 2, harici STOP D)
SS2ESR: Safe Stop 2 Extended Stop and Retract (Güvenli durdurma 2 Genişletilmiş durdurma ve geri çekme)

230680 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Güvenli denetimlerin sağlama tutarı hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Motor Module/Hydraulic Module tarafından hesaplanan ve güvenlikle-ilişkili parametreler aracılığıyla r9398 içine girilen aktüel checksum, makinenin son kabulünde p9399 içine kaydedilmiş referans checksum ile eşleşmiyor.
Güvenlikle ilişkili-parametreler değiştirilmiş veya bir arıza var.
Not:
Bu arıza, onaylanabilecek bir STOP A ile sonuçlanır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak):
0: Hareket izlemesi için SI parametrelerinde checksum hatası.
1: Bileşen ataması için SI parametrelerinde checksum hatası.

Çözümü:
- Güvenlik öncelikli parametreyi kontrol edin ve gerektiğinde düzeltin.
- Set kontrol tutarını güncel kontrol tutarına getirin.
- "RAM'ı ROM'a kopyala" fonksiyonunu yürütün.
- POWER ON gerektiren güvenlik parametresi değiştirildiğinde POWER ON uygulayın.
- Kabul testini uygulayın.

230681 <Yer bilgisi>SI Motion P1: Parametre değeri hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: Parametre: %1, Ek bilgi: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Parametre bu değerle parametrelenemez.

Not:

Bu mesaj bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

yyyyxxxx dez: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Parametre

yyyy = 0:

Başka ek bilgi mevcut değil.

xxxx = 9301:

"n < nx Gecikme ve filtreleme" fonksiyonunun (p9301.16), "Seçimsiz genişletilmiş fonksiyonlar" fonksiyonu ile birlikte (p9801.5) etkinleştirilmesine izin verilmez.

xxxx = 9301 ve yyyy = 8:

Mutlak hareket izleme fonksiyonları (p9301.1 veya p9301.2) etkinleştirilmeden, SCC üzerinden referanslama (p9301.27 = 1) etkinleştirildi.

xxxx = 9301 ve yyyy = 11:

Güvenli fonksiyon SS2E (p9301.18 = 1), PROFIsafe etkinleştirilmeden etkinleştirildi.

xxxx = 9301 ve yyyy = 14:

"PROFIsafe üzerinden güvenli konum" (p9301.25) etkinleştirilmeden, "PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" etkinleştirildi (p9301.29 = 1) .

xxxx = 9301 ve yyyy = 17:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" etkinleştirildi (p9301.29 = 1) ve "Enkodersiz güvenlik" etkinleştirildi (p9306).

xxxx = 9301 ve yyyy = 19:

SLA (p9301.20 = 1), enkodersiz gerçek değer algılaması ile (p9306 eşit 1 veya 3) etkinleştirildi.

xxxx = 9301 ve yyyy = 20:

SLA (p9301.20 = 1), 2 enkoder sistemi ile (p9326 eşi değil 1) etkinleştirildi.

xxxx = 9801 ve yyyy = 12: SCA (p9301.28 = 1), PROFIsafe etkinleştirilmeden etkinleştirildi.

xxxx = 9334 veya 9335:

SLP'nin limit değerleri miktar göre çok yüksek ayarlanmış.

xxxx = 9378:

SLA etkinleştirildi (p9301.20 = 1). Hızlanma limiti çok düşük (p9378). Hızlanma çözünürlüğü artık yeterli değil (r9790) (minimum limit, r9790[0] v5.1'de hızlanma çözünürlüğünün 3 katıdır / r9790[1] v5.2 ve daha üstünde hızlanma çözünürlüğünün 10 katıdır).

xxxx = 9801 ve yyyy = 1:

Sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları (p9801.2 = 1) ve seçimsiz genişletilmiş fonksiyonlar (p9801.5 = 1) etkinleştirilirse, PROFIsafe (p9801.3 = 1) mümkün değildir.

xxxx = 9801 ve yyyy = 2:

Seçimsiz genişletilmiş işlevler (p9801.5 = 1), sürücüye entegre hareket izleme işlevleri etkinleştirilmeden etkinleştirildi (p9801.2).

xxxx = 9801 ve yyyy = 5:

PROFIsafe etkinleştirilmeden, SLS limit değerinin PROFIsafe (p9301.24) üzerinden aktarımı etkinleştirildi.

xxxx = 9801 ve yyyy = 6:

PROFIsafe etkinleştirilmeden, PROFIsafe (p9301.25) üzerinden güvenli konum aktarımı etkinleştirildi.

xxxx = 9801 ve yyyy = 7:

Dişli kademelerinin güvenli değişimi (p9301.26 = 1), PROFIsafe etkinleştirilmeden etkinleştirildi.

xxxx = 9801 ve yyyy = 18:

SLA (p9301.20 = 1), PROFIsafe etkinleştirilmeden etkinleştirildi.

xxxx = 9801 ve yyyy = 21:

SS2ESR (p9301.4 = 1) PROFIsafe onayı olmadan etkinleştirildi.

Çözümü: Parametreleri düzeltin (gerekirse başka bir izleme kanalında da, p9601).

Not:

İki izleme kanalında farklı değerler mevcutsa, sürücüdeki SI parametreleri için kopyalama işlevini başlatın (p9700 = 57 hex).

xxxx = 9301 için:

p9501.16 ve p9301.16 parametrelerini düzeltin veya seçimsiz genişletilmiş fonksiyonların (p9801.5) seçimini kaldırın.

xxxx = 9301 ve yyyy = 14 için:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonunu engelleyin (p9301.29 = 0) veya "PROFIsafe üzerinden güvenli konum"u etkinleştirin (p9301.25).

xxxx = 9301 ve yyyy = 17 için:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonunu engelleyin (p9301.29 = 0) veya "Enkoderli güvenlik"i ayarlayın (p9306).

xxxx = 9301 ve yyyy = 19 için:

SLA'yı (p9301.20) engelleyin veya enkoderli gerçek değer algılamasını etkinleştirin (p9306 eşit 0 veya 2).

xxxx = 9301 ve yyyy = 20 için:

SLA'yı (p9301.20) engelleyin veya tek enkoder sistemini etkinleştirin (p9326 eşit 1).

xxxx = 9501 ve yyyy = 8 için:

SCC (p9501.27 = 1) üzerinden referanslamayı engelleyin veya bir mutlak hareket izleme işlevini etkinleştirin (p9501.1 veya p9501.2).

xxxx = 9501 ve yyyy = 11 için: SS2E'yi (p9501.18) engelleyin veya PROFIsafe'i etkinleştirin.

xxxx = 9501 ve yyyy = 12 için: SCA'yı (p9501.28) engelleyin veya PROFIsafe'i etkinleştirin.

xxxx = 9317 için:

Ayrıca p9316.0 da kontrol edilmelidir.

xxxx = 9334 veya 9335 için:

SLP'nin sınır değerlerini miktara göre azaltın.

xxxx = 9378 için:

- r9790'daki bilgilere dikkat edin.

xxxx = 9801 için:

yyyy = 1:

Sadece sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını (p9801.2 = 1) ve seçimsiz genişletilmiş fonksiyonları (p9801.5 = 1) veya sadece PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 2:

Sürücüye entegre hareket izleme işlevlerini etkinleştirin (p9801.2 = 1).

yyyy = 5:

SLS limit değerini PROFIsafe üzerinden aktarmak için (p9301.24 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9801.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 6:

PROFIsafe üzerinden güvenli konum için (p9301.25 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9801.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 7:

Dişli kademelerinin güvenli bir şekilde değiştirilmesi için (p9301.26 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9801.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 18:

Sınırlı hızlanma denetimi (p9301.20 = 1) için ayrıca PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9801.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 21:

Güvenli durdurma 2 Genişletilmiş Durdurma ve Geri Çekme (p9301.4 = 1) için, ayrıca PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9801.2 = 1) etkinleştirin.

230681 <Yer bilgisi>SI Motion P1: Parametre değeri hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1, Ek bilgi: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Parametre bu değerle parametrelenemez.

Not:

Bu mesaj bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.

Hata değeri (r0949, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

yyyyxxxx dez: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Parametre

yyyy = 0:

Başka ek bilgi mevcut değil.

xxxx = 9301:

"n < nx Gecikme ve filtreleme" fonksiyonunun (p9301.16), "Seçimsiz genişletilmiş fonksiyonlar" fonksiyonu (p9801.5) ile birlikte etkinleştirilmesine izin verilmez.

xxxx = 9301 ve yyyy = 8:

Mutlak hareket izleme fonksiyonları (p9301.1 veya p9301.2) etkinleştirilmeden SCC üzerinden referanslama (p9301.27 = 1) etkinleştirildi.

xxxx = 9301 ve yyyy = 14:

"PROFIsafe üzerinden güvenli konum" (p9301.25) etkinleştirilmeden "PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" etkinleştirildi (p9301.29 = 1).

xxxx = 9301 ve yyyy = 17:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" etkinleştirildi (p9301.29 = 1) ve "Enkodersiz güvenlik" etkinleştirildi (p9306).

xxxx = 9301 ve yyyy = 19:

SLA (p9301.20 = 1), enkodersiz gerçek değer algılaması ile etkinleştirildi (p9306 eşit 1 veya 3).

xxxx = 9301 ve yyyy = 20:

SLA (p9301.20 = 1), 2 enkoder sistemi ile (p9326 eşit değil 1) etkinleştirildi.

xxxx = 9334 veya 9335:

SLP'nin limit değerleri miktara göre çok yüksek ayarlanmış.

xxxx = 9347:

Gecikme toleransı geçersiz.

xxxx = 9378:

SLA etkinleştirildi (p9301.20 = 1). Hızlanma limiti çok düşük (p9378). Hızlanma çözünürlüğü artık yeterli değil (r9790). Minimum limit, r9790[0] v5.1'de hızlanma çözünürlüğünün 3 katıdır / r9790[1] v5.2 ve daha üstünde hızlanma çözünürlüğünün 10 katıdır.

xxxx = 9385:

Enkodersiz ve senkron motorsuz güvenlikte, p9385 = 4 olarak ayarlanmalıdır.

xxxx = 9801 ve yyyy = 1:

Sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonları (p9801.2 = 1) ve seçimsiz genişletilmiş fonksiyonlar (p9801.5 = 1) etkinleştirilirse, PROFIsafe (p9801.3 = 1) mümkün değildir.

xxxx = 9801 ve yyyy = 2:

Seçimsiz genişletilmiş fonksiyonlar (p9801.5 = 1), sürücüye entegre hareket izleme işlevleri etkinleştirilmeden etkinleştirildi (p9801.2).

xxxx = 9801 ve yyyy = 3:

Yerleşik F-DI'ler, sürücüye entegre hareket izleme işlevleri etkinleştirilmeden etkinleştirildi (p9801.2).

xxxx = 9801 ve yyyy = 5:

PROFIsafe üzerinden SLS limit değeri aktarımı, PROFIsafe (p9301.24) onayı olmadan etkinleştirildi.

xxxx = 9801 ve yyyy = 6:

PROFIsafe onayı olmadan, PROFIsafe (p9301.25) üzerinden güvenli konum aktarımı etkinleştirildi.

xxxx = 9801 ve yyyy = 7:

Dişli kademelerinin güvenli değişimi (p9301.26 = 1), PROFIsafe etkinleştirilmeden etkinleştirildi.

xxxx = 9801 ve yyyy = 11:

SS2E (p9301.18 = 1), PROFIsafe etkinleştirilmeden etkinleştirildi.

xxxx = 9801 ve yyyy = 12:

SCA (p9301.28 = 1), PROFIsafe etkinleştirilmeden etkinleştirildi.

xxxx = 9801 ve yyyy = 18:

SLA (p9301.20 = 1), PROFIsafe etkinleştirilmeden etkinleştirildi.

xxxx = 9801 ve yyyy = 21:

SS2ESR (p9301.4 = 1) PROFIsafe onayı olmadan etkinleştirildi.

Çözümü: Parametreleri düzeltin (gerekirse başka bir izleme kanalında da, p9601).

Not:

İki izleme kanalında farklı değerler mevcutsa, sürücüdeki SI parametreleri için kopyalama işlevini başlatın (p9700 = 57 hex).

xxxx = 9301 için:

p9501.16 ve p9301.16 parametrelerini düzeltin veya seçimsiz genişletilmiş fonksiyonların (p9801.5) seçimini kaldırın.

xxxx = 9301 ve yyyy = 14 için:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonunu engelleyin (p9301.29 = 0) veya "PROFIsafe üzerinden güvenli konum"u etkinleştirin (p9301.25).

xxxx = 9301 ve yyyy = 17 için:

"PROFIsafe üzerinden senkron güvenli konum" fonksiyonunu engelleyin (p9301.29 = 0) veya "Enkoderli güvenlik"i ayarlayın (p9306).

xxxx = 9301 ve yyyy = 19 için:

SLA'yı (p9301.20) engelleyin veya enkoderli gerçek değer algılamasını etkinleştirin (p9306 eşit 0 veya 2).

xxxx = 9301 ve yyyy = 20 için:

SLA'yı (p9301.20) engelleyin veya tek enkoder sistemini etkinleştirin (p9326 eşit 5).

xxxx = 9501 ve yyyy = 8 ise:

SCC (p9501.27 = 1) üzerinden referanslamayı engelleyin veya bir mutlak hareket izleme işlevini etkinleştirin (p9501.1 veya p9501.2).

xxxx = 9317 için:

Ayrıca p9316.0 da kontrol edilmelidir.

xxxx = 9334 veya 9335 için:

SLP'nin sınır değerlerini miktara göre azaltın.

xxxx = 9347 için:

Geciktirme / Filtreleme etkinken (p9301.16 = 1), aşağıdakiler geçerlidir:

- Şu kurala göre p9346 ve p9347 parametrelerini ayarlayın: p9347 <= 0.75 x p9346
- Gerçek değer senkronizasyonu (p9301.3 = 1) etkinleştirildiğinde, ayrıca şu kurala da uyulmalıdır: p9347 >= p9349

xxxx = 9378 için:

- r9790'daki bilgilere dikkat edin.

xxxx = 9801 için:

yyyy = 1:

Sadece sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını (p9801.2 = 1) ve seçimsiz genişletilmiş fonksiyonları (p9801.5 = 1) veya sadece PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 2, 3:

Sürücüye entegre hareket izleme işlevlerini etkinleştirin (p9801.2 = 1).

yyyy = 5:

SLS limit değerini PROFIsafe üzerinden aktarmak için (p9301.24 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9801.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 6:

PROFIsafe üzerinden güvenli konum için (p9301.25 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9801.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 7:

Dişli kademelerinin güvenli bir şekilde değiştirilmesi için (p9301.26 = 1) ayrıca PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9801.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 18:

Sınırlı hızlanma denetimi (p9301.20 = 1) için ayrıca PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9801.2 = 1) etkinleştirin.

yyyy = 21:

Güvenli durdurma 2 Genişletilmiş Durdurma ve Geri Çekme (p9301.4) için, ayrıca PROFIsafe'i (p9801.3 = 1) ve sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarını da (p9801.2 = 1) etkinleştirin.

230682 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Denetim fonksiyonu desteklenmez

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: p9301, p9501, p9601 veya p9801'de etkinleştirilen izleme işlevi, bu aygıt yazılımı sürümünde desteklenmiyor.
Not:
Bu mesaj bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
2: İzleme fonksiyonu SCA desteklenmiyor (p9301.7 ve p9301.8 ... 15).
3: SLS geçersiz kılma izleme fonksiyonu desteklenmiyor (p9301.5).
6: Gerçek değer senkronizasyonu etkinleştirmesi desteklenmiyor (p9301.3).
9: İzleme fonksiyonu ilgili aygıt yazılımı tarafından desteklemiyor veya etkinleştirme biti kullanılmadı.
12: Bu Control Unit, üst düzey kumandalı güvenli fonksiyon işletimini (örn. SINUMERIK) desteklemiyor.
14: İzleme fonksiyonu SLA ve ncSI desteklenmiyor.
30: Hydraulic Module'nin aygıt yazılımı sürümü, Control Unit'in sürümünden daha eski.
50: SOS için geçiş sürelerinin kısaltılması (p9569 / p9369, p9567 / p9367) desteklenmiyor.
53: SS2E işlevi desteklenmiyor (p9306 = 18).
54: SCA işlevi desteklenmiyor (p9301.28).
57: "Güvenli konum senkron aktarımı" işlevi desteklenmiyor (p9301.29).
58: "Güvenli sınırlı hızlanma" işlevi (SLA) desteklenmiyor (p9301.20).
Çözümü: - İlgili izleme işlevi seçimini kaldırın (p9301, p9501, p9601, p9801).
- Hydraulic Module yazılımını yükseltin.
Not:
SCA: Safe Cam (Güvenli kam) / SN: Safe software cam (Güvenli yazılım kamı)
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlanmış hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli azaltılmış hız)
SS2E: Safety Stop 2 external (Harici STOP D)
Ayrıca bkz: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230682 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Denetim fonksiyonu desteklenmez

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: p9301, p9501, p9601, p9801, p9306, p9506, p9307 veya p9507'de etkinleştirilen izleme işlevi, bu aygıt yazılımı sürümünde desteklenmiyor.
Not:
Bu mesaj bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: İzleme işlevi SLP desteklenmiyor (p9301.1).
2: İzleme işlevi SCA desteklenmiyor (p9301.7 ve p9301.8 ... 15).
3: SLS geçersiz kılma izlem işlevi desteklenmiyor (p9301.5).
4: Harici ESR aktivasyonu izleme işlevi desteklenmiyor (p9301.4).
5: PROFIsafe'de izleme işlevi F-DI desteklenmiyor (p9301.30).
6: Gerçek değer senkronizasyonu etkinleştirmesi desteklenmiyor (p9301.3).
9: İzleme işlevi ilgili aygıt yazılımı tarafından desteklenmiyor veya etkinleştirme biti kullanılmadı.
12: Üst düzey kumanda ile güvenlik fonksiyonlarının işletimi (örn. SINUMERIK) bu Control Unit tarafından desteklenmiyor.
14: İzleme işlevi SLA ve ncSI desteklenmiyor.
24: İzleme işlevi SDI desteklenmiyor.
26: Enkodersiz SSM izleme işlevine yönelik gecikme ve filtreleme desteklenmiyor (p9301.16).
27: Yerleşik F-DI ve F-DO bu donanım tarafından desteklemiyor.
30: Motor Module'nin aygıt yazılımı sürümü, Control Unit'in sürümünden daha eski.
33: Seçimsiz güvenlik işlevleri desteklenmiyor (p9601.5, p9801.5).
34: PROFIsafe üzerinden güvenli konum, bu yapı grubu tarafından desteklemiyor.
36: "SS1E" işlevi desteklenmiyor.
39: Bu yapı grubu veya CU / MM'nin yazılım sürümü, güvenli dişl kademesi değişimini desteklemiyor (p9501.26).
44: Bu yapı grubu / bu yazılım sürümü, safety control channel üzerinden referanslamayı desteklemiyor (p9501.27).
45: Harici STOP A sırasında SOS / SLS'nin devre dışı bırakılması desteklenmiyor (p9301.23).
50: SOS için geçiş sürelerinin kısaltılması (p9569 / p9369, p9567 / p9367) desteklenmiyor.
52: "Enkoderli SBR" işlevi desteklenmiyor (p9306 = 2).
53: SS2E işlevi desteklenmiyor (p9301.18).
54: SCA işlevi desteklenmiyor (p9301.28).
57: "PROFIsafe üzerinden güvenli konum senkron aktarımı" işlevi desteklenmiyor (p9301.29).
58: "SLA" işlevi desteklenmiyor (p9301.20).

Çözümü: - İlgili izleme fonksiyonunun seçimini kaldırın (p9301, p9501, p9601, p9801, p9307, p9507, p9506, p9306).
- Motor Module aygıt yazılımını yükseltin.
Not:
ESR: Extended Stop and Retract (Genişletilmiş Durma ve Geri Çekme)
F-DI: Failsafe Digital Input (Arıza emniyetli dijital giriş)
SBR: Safe Brake Ramp (Güvenli fren rampası izleme)
SCA: Safe Cam (Güvenli kam) / SN: Safe software cam (Güvenli yazılım kamı)
SDI: Safe Direction (Güvenli hareket yönü)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Güvenli sınırlanmış konum) / SE: Safe software limit switches (Güvenli yazılım limit şalteri)
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlanmış hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli azaltılmış hız)
SP: Safe Position (Güvenli konum)
SS1E: Safe Stop 1 External (Harici durdurmalı güvenli durdurma 1)
SS2E: Safe Stop 2 External (Harici durdurmalı güvenli durdurma 2, harici STOP D)
Ayrıca bkz: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230683 <Yer bilgisi>SI hareketi P2: SOS/SLS serbest bırakma eksik

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: p9301 alanında güvenli temel fonksiyon "SOS/SLS" , diğer güvenli denetimlerİ onaylanmış olmasına rağmen, onaylanmamıştır.
Not:
Bu bildiri bir güvenli duruş tepkisine neden olmaz.

Çözümü: "SOS/SLS" fonksiyon onayı (p9301.0) ve POWER ON uygulayın.
Not:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlandırılan hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli sınırlandırılan hız)
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işlem duruşu) / SBH: Safe Operating Stop (Güvenli işlem duruşu)
Ayrıca bkz: p9301

230684 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Güvenli limitli pozisyon sınır değerleri karıştırıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: "Güvenli sınırlandırılmış pozisyon" (SLP) fonksiyonu için p9334 alanında p9335 alanından küçük bir değer yer almaktadır.
Not:
Bu arıza bir güvenli duruş tepkisine neden olmaz.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
1: SLP1 sınır değerleri değiştirildi.
2: SLP2 sınır değerleri değiştirildi.
Ayrıca bkz: p9334, p9335

Çözümü: - Alt ve üst limit değerlerini düzeltin (p9335, p9334).
- POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
Not:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Güvenli sınırlanmış konum) / SE: Safe software limit switches (Güvenli yazılım limit şalteri)

230685 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Güvenli sınırlandırılan hız sınır değeri fazla büyük

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: "Güvenli sınırlandırılan hız" (SLS) fonksiyonu için sınır değeri 500kHz oranında enkoder sınır frekansına denk olan hızdan yüksektir.
Not:
Bu bildiri bir güvenli duruş tepkisine neden olmaz.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
İzin verilen azami hız.

Çözümü: SLS için sınır değerleri düzeltin ve POWER ON uygulayın.
Not:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlandırılan hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli sınırlandırılan hız)
Ayrıca bkz: p9331

230686 <Yer bilgisi>SI hareketi: Kam pozisyonu parametreleştirme geçersiz

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: En az bir etkinleştirilmiş "Güvenli kam" (SCA), p9336 veya p9337'de modulo pozisyonunun etrafındaki tolerans aralığına çok yakın parametrelendi.

- Bir kamın eksi konum değeri, alt modulo sınırı + kam toleransı (p9340) + konum toleransı (p9342) toplamından büyük olmalıdır.
- Bir kamın artı konum değeri, üst modulo sınırı - kam toleransı (p9340) - konum toleransı (p9342) değerinden küçük olmalıdır.
- Modulo konumu parametrelendirildiğinde (p9305 > 0), alt modulo sınırı = 0, üst modulo sınırı = p9305'tir.
- Kam x = p9336[x] - p9337[x] kam uzunluğu, kam toleransı + konum toleransı (= p9340 + p9342) değerinden küçük.

Burada ilgili kam için ayrıca eksi konum değeri, artı konum değerinden küçük olmalıdır.

Not:

Bu arıza bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.

Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):

Geçersiz konuma sahip "Güvenli kam" numarası.

Ayrıca bkz: p9501

Çözümü: Kam konumunu düzeltin ve bir POWER ON işlemi yürütün.

Not:

SCA: Safe Cam (Güvenli kam)

SI: Safety Integrated

Ayrıca bkz: p9536, p9537

230688 <Yer bilgisi>SI hareketi P2: Aktüeldeğer senkronizasyonu geçersiz

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni:
- Bir 1-enkoder sistemindeki güncel değer senkronizasyonu geçersiz.
- Bir güncel değer senkronizasyonu ile mutlak referansa sahip bir izleme fonksiyonuna (SCA/SLP) aynı anda izin verilemez.
- Güncel değer senkronizasyonunun eşzamanlı seçilir kılınması ve PROFIsafe üzerinden güvenli pozisyonuna izin verilmemektedir.

Not:

Bu arıza, çıkışı olmayan bir STOP A'ya yol açar.

Çözümü:
- "Gerçek değer senkronizasyonu" fonksiyonunun seçimini kaldırın veya bir 2 enkoder sistemini parametreleyin.
- "Gerçek değer senkronizasyonu" fonksiyonunun veya mutlak referanslı izleme fonksiyonlarının (SCA / SLP) seçimini kaldırın ve bir POWER ON işlemini yürütün.
- "Gerçek değer senkronizasyonu" fonksiyonunun seçimini kaldırın veya "PROFIsafe üzerinden güvenli konum" özelliğini etkinleştirmeyin.

Not:

SCA: Safe Cam (Güvenli kam) / SN: Safe software cam (Güvenli yazılım kamı)

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (Güvenli sınırlanmış konum) / SE: Safe software limit switches (Güvenli yazılım limit şalteri)

SP: Safe Position (Güvenli konum)

Ayrıca bkz: p9501, p9526

230692 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Parametre değeri enkodersiz onaysız

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: p9306'daki izleme fonksiyonları enkodersiz parametrelendirilmişse, parametre, bu değer ile parametrelendirilemez.
Bilgi:
Bu bildirim bir güvenlik duruş tepkisine neden olmaz.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Yanlış değer içeren parametre numarası.
Ayrıca bkz: p9301

Çözümü: - Arıza değerinde belirtilen parametreyi düzeltin.
- Gerekiyorsa, enkodersiz izleme fonksiyonlarını iptal edin (p9306).
Ayrıca bkz: p9301, p9501

230693 <Yer bilgisi>SI P2: Güvenlik parametrelendirilmesi değiştirilmiştir. Sıcak başlatma veya POWER ON gereklidir

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Güvenlik parametreleri değiştirildi, bunlar ancak bir sıcak çalıştırma veya POWER ON sonrasında etkin olur.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Değişikliği nedeniyle bir sıcak çalıştırmanın veya POWER ON işleminin gerekli olduğu güvenlik parametresinin parametre numarası.

Çözümü: - Sıcak çalıştırma yapın (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
Not:
Bir kabul testi yapmadan önce, tüm bileşenler için bir POWER ON işlemi yürütülmelidir.

230700 <Yer bilgisi>SI Motion P2: STOP A tetiklendi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü STOP A üzerinden durdurulur (Control Unit'in güvenli kapatma yolu üzerinden STO).
Olası nedenler:
-Control Unit durdurma istemi
- STO , test stop seçimi sonrası parametrelendirilen süre (p9357) sonrasında aktif değil.
- Bildirimin ardıl reaksiyonu C30706 "SI Motion MM: SAM/SBR Sınırı aşıldı".
- Bildirimin ardıl reaksiyonu C30714 "SI Motion MM: Güvenli sınırlanan hız aşıldı".
- Bildirimin ardıl reaksiyonu C30701 "SI Motion MM: STOP B tetiklendi".
- Bildirimin ardıl reaksiyonu C01715 "SI Motion CU:Güvenli sınırlanan pozisyon aşıldı".
- Bildirimin ardıl reaksiyonu C30716 "SI Motion MM: Güvenli hareket yönü toleransı aşıldı".

Çözümü: -Control Unit'de ki arıza nedenini giderin.
- p9357'deki değeri kontrol edin, gerekirse değeri arttırın.
-Control Unit'in kapatma yolunu kontrol edin (DRIVE-CLiQ iletişimini kontrol edin).
- Mevcut C30706 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C30714 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C30701 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C30715 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C30716 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Motor Module'yi, Power Module'yi veya Hydraulic Module'yi değiştirin.
-Control Unit'i değiştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON olmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SAM: Safe Acceleration Monitor (Güvenli hızlanma izleme)
SBR: Safe Brake Ramp (Güvenli fren rampası izleme)
SI: Safety Integrated

230701 <Yer bilgisi>SI Motion P2: STOP B tetiklendi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİR (KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü, STOP B üzerinden durduruldu (AUS3 rampasında frenleme).
Bu arızanın sonucu olarak, p9356'da parametrelendirilmiş sürenin dolmasından sonra veya p9360'da parametrelendirilen devir eşiğinin altında kalınmasıyla C30700 bildirimi "SI Motion MM: STOP A tetiklendi"yayınlanır.
Olası nedenler:
-Control Unit'e ait durdurma talebi.
- C30714 "SI Motion MM bildiriminin tepkisi : Güvenli sınırlandırılmış hız aşıldı".
- C30711 "SI Motion MM bildiriminin tepkisi : Bir izleme kanalında arıza".
- C30707 "SI Motion MM bildiriminin tepkisi : Güvenli işletme duruşu toleransı aşıldı".
- C01715 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi: Güvenli limitli pozisyon aşıldı".
- C30716 "SI Motion MM bildiriminin tepkisi: Güvenli hareket denetimleri için tolerans aşıldı".

Çözümü: -Control Unit'de ki arıza nedenini giderin.
- Mevcut C30714 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C30711 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C30707 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C30715 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Mevcut C30716 mesajı için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON olmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated

230706 <Yer bilgisi>SI Motion P2: SAM/SBR Sınırı aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828

Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Enkoder ile hareket denetim fonksiyonları (p9306 = 0):
- STOP B uygulanmasının ardından (SS1) veya STOP C (SS2) hız ayarlanan tolerans aşılmıştır.
Sürücü C30700 "SI Motion: STOP A tetikleme" bildirimi tarafından durdurulur.
Çözümü: Frenleme davranışını kontrol edin ve gerekirse "SAM" veya "SBR" fonksiyonunun parametrelemesini ayarlayın.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SAM: Safe Acceleration Monitor (Güvenli hızlanma izlemesi)
SBR: Safe Brake Ramp (Güvenli rampa izlemesi)
SI: Safety Integrated
Ayrıca bkz: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230706 <Yer bilgisi>SI Motion P2: SAM/SBR Sınırı aşıldı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Ayarlanmış ivmelenme denetimine sahip (SAM, p9306 = 3) enkoderli (p9306 = 0) veya enkodersiz hareket izleme fonksiyonları:
- STOP B (SS1) veya STOP C (SS2) başlatıldıktan sonra, hız değeri ayarlanan toleransı aştı.
Ayarlanan fren rampası denetimine sahip (SBR p9306 = 1) enkodersiz hareket izleme fonksiyonları:
- STOP B (SS1) veya daha düşük hız kademesine SLS değişimi başlatıldıktan sonra, hız değeri ayarlanan toleransı aştı.
Sürücü, C30700 "SI Motion MM: STOP A başlatıldı" mesajı ile durdurulur.
Çözümü: Frenleme davranışını kontrol edin ve gerekirse "SAM" veya "SBR" fonksiyonunun parametrelemesini ayarlayın.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SAM: Safe Acceleration Monitor (Güvenli hızlanma izlemesi)
SBR: Safe Brake Ramp (Güvenli rampa izlemesi)
SI: Safety Integrated
Ayrıca bkz: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230707 <Yer bilgisi>SI hareketi P2: Güvenli çalışma duruşu için tolerans aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Güncel pozisyon durgun konum toleransı olarak set pozisyonundan ayrılmıştır.
Tahrik C30701 bildirimi "SI Motion MM: STOP B tetiklendi" tarafından durduruldu.

Çözümü: - Güvenlik arızalarının mevcut olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse ilgili arızalar için teşhis işlemi gerçekleştirin.
- Durma toleransının, eksen doğruluğuna ve ayar dinamiğine uyup uymadığını kontrol edin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işletim durdurma) / SBH: Safe operating stop (Güvenli işletim durdurma)
Ayrıca bkz: p9530

230708 <Yer bilgisi>SI Motion P2: STOP C tetiklendi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: STOP2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Sürücü, STOP C üzerinden durduruldu (AUS3 dönüş rampasında frenleme).
Parametrelendirilmiş zaman evresinin sona ermesinden sonra “Güvenli işletme duruşu” (SOS) aktif hale getirilir.
Olası nedenler:
- Bir üst seviyedeki kontrolden duruş talebi.
- C30714 "SI Motion MM bildiriminin tepkisi : Güvenli sınırlandırılmış hız aşıldı”.
- C01715 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi: Güvenli limitli pozisyon aşıldı".
- C30716 "SI Motion MM bildiriminin tepkisi: Güvenli hareket denetimleri için tolerans aşıldı".
Ayrıca bkz: p9552
Çözümü: - Kumanda sisteminden arıza nedenini kaldırın.
- Mevcut C30714, C30715, C30716 mesajları için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işletim durdurma) / SBH: Safe operating stop (Güvenli işletim durdurma)

230709 <Yer bilgisi>SI Motion P2: STOP D tetiklendi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Sürücü, STOP D üzerinden durdurulacak (Hat üzerinde frenleme)
Parametrelendirilmiş zaman evresinin sona ermesinden sonra “Güvenli işletme duruşu” (SOS) aktif hale getirilir.
Olası nedenler:
-Control Unit'e ait durdurma talebi.
- C30714 "SI Motion MM bildiriminin tepkisi : Güvenli sınırlandırılmış hız aşıldı”.
- C01715 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi: Güvenli limitli pozisyon aşıldı".
- C30716 "SI Motion MM bildiriminin tepkisi: Güvenli hareket denetimleri için tolerans aşıldı".
Ayrıca bkz: p9353, p9553

Çözümü: - Kumanda sisteminden arıza nedenini kaldırın.
- Mevcut C30714, C30715, C30716 mesajları için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işletim durdurma) / SBH: Safe operating stop (Güvenli işletim durdurma)

230710 <Yer bilgisi>SI Motion P2: STOP E tetiklendi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Sürücü STOP E üzerinden durdurlacaktır (Geri çekilme hareketleri).
Parametrelendirilmiş zaman evresinin sona ermesinden sonra "Güvenli işletme duruşu" (SOS) aktif hale getirilir.
Olası nedenler:
- Bir üst seviyedeki kontrolden duruş talebi.
- C30714 "SI Motion MM bildiriminin tepkisi : Güvenli sınırlandırılmış hız aşıldı".
- C01715 "SI Motion CU bildiriminin tepkisi: Güvenli limitli pozisyon aşıldı".
- C30716 "SI Motion MM bildiriminin tepkisi: Güvenli hareket denetimleri için tolerans aşıldı".
Ayrıca bkz: p9354, p9554
Çözümü: - Kumanda sisteminden arıza nedenini kaldırın.
- Mevcut C30714, C30715, C30716 mesajları için bir teşhis işlemi gerçekleştirin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Güvenli işletim durdurma) / SBH: Safe operating stop (Güvenli işletim durdurma)

230711 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Denetim kanalında arıza

Sürücü nesnesi: HLA_828
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü, iki izleme kanalının çapraz karşılaştırması sırasında, giriş verileri veya izleme fonksiyonlarının sonuçları arasında bir fark saptadı ve bir STOP F başlattı. İzleme işlevlerinden biri artık güvenilir bir şekilde çalışmıyor, yani güvenli işletim artık mümkün değildir.

En az bir izleme fonksiyonu aktif ise, parametrelenen zaman kademesinin süresi dolduğunda, C30701 "SI Motion: STOP B başlatıldı" mesajı görünür. Bu mesaj, Sensor Module donanım değişiminde, mesaj değeri 1031 ile görünür.

Açıkça belirtilen neden geçerli değilse, aşağıdaki durumlarda şu mesaj değerleri de oluşabilir:

- Farklı parametrelenen döngü süreleri (p9500 / p9300, p9511 / p9311).
- Çok hızlı döngü süreleri (p9500 / p9300, p9511 / p9311).
- Hatalı senkronizasyon.

Mesaj değeri (r9749, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

0 ... 999:

Bu mesajla sonuçlanan çapraz karşılaştırılmış verilerin sayısı.

Münferit mesaj değerlerinin anlamı, Control Unit'in C01711 güvenlik mesajında açıklanmıştır.

1000: Kontrol zamanlayıcısının süresi doldu. Güvenlikle ilgili girişlerde çok fazla sinyal değişikliği meydana geldi.

1001: Kontrol zamanlayıcısı başlangıç ayarı hatası.

1002:

Zamanlayıcının süresi dolduktan sonra kullanıcı onayı farklı.

Kullanıcı onayı tutarlı değil. 4 s süre geçtikten sonra, her iki izleme kanalında kullanıcı onayının durumu farklıdır.

1003: Referans toleransı aşıldı. Kullanıcı onayı belirlendiğinde, çalışma sonrası yeni belirlenen referans noktası (mutlak değer enkoderi) veya referans noktası hareketi (mesafe kodlu veya artan ölçüm sistemi) ve güvenli gerçek konum (kaydedilen değer + hareket mesafesi) arasındaki fark. referans toleransından daha büyüktür (p9344). Bu durumda, kullanıcı onayı geri çekilir.

1004:

Kullanıcı onayı için uygunluk hatası.

1. Önceden belirlenmiş kullanıcı onayında, ayar tekrar başlatıldı. Bu durumda, kullanıcı onayı geri çekilir.
2. Eksenin hala referanslanmamış olmasına rağmen, kullanıcı onayı belirlendi.

1005: STO önceden test durdurma seçiminde aktif.

1011: İzleme kanalları arasındaki kabul testi durumu farklıdır.

1012: Enkoderin fiilî değerinde tutarlılık ihlali.

1014: "Güvenli kam" fonksiyonu için SGA senkronizasyonunda hata.

1015: Dişli değişimi (PROFIsafe telegramında 27 bit) 2 dakikadan uzun sürüyor.

1020: İzleme kanalları arasında periyodik iletişim kesintisi.

1021: İzleme kanalı ile Sensor Module arasında periyodik iletişim kesintisi.

1023: DRIVE-CLiQ enkoderindeki etkinlik testinde hata.

1024: HTL / TTL enkoderleri için yaşam sinyali hatası.

1030: Başka bir izleme kanalından enkoder hatası tespit edildi.

1031:

- İzleme kanalı ile Sensor Module arasında hatalı veri aktarımı (p9526 / p9326).
- İkinci kanalın Sensor Module değiştirildi.
- İkinci kanalın enkoderi yanlış parametrelendi.

1045: Durma konumunun CRC'si hatalı.

5000 ... 5140:

PROFIsafe mesaj değerleri.

Bu mesaj değerlerinde, Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır.

Münferit mesaj değerlerinin anlamı, Control Unit'in C01711 güvenlik mesajında açıklanmıştır.

6000 ... 6166:

PROFIsafe mesaj değerleri (PROFIBUS DP V1 / V2 ve PROFINET için PROFIsafe sürücüsü).

Bu mesaj değerlerinde, Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır.

Münferit mesaj değerlerinin anlamı, Control Unit'in F01611 güvenlik arızasında tanımlanmıştır.

7000 ... 7002:

"PROFIsafe üzerinden güvenli konum" işlevinin mesaj değerleri.

Ayrıca bkz: p9555, r9725

Çözümü: Mesaj değeri = 1002 için:

- Güvenli onaylama gerçekleştirin, kullanıcı onayını her iki izleme kanalında eşzamanlı olarak ayarlayın (4 saniye içinde).

Mesaj değeri = 1003 için:

- Eksen mekaniğini kontrol edin. Kapalı durumda eksen kaymış olabilir ve son kaydedilen gerçek konum, sistem tekrar açıldıktan sonraki yeni gerçek konuma artık uymayabilir.
- Referanslama sırasında gerçek değer karşılaştırması için toleransı arttırın (p9344).

Ardından gerçek değerleri kontrol edin, bir POWER ON işlemini yürütün ve kullanıcı onayını tekrar ayarlayın.

Mesaj değeri = 1004 için:

1. için şu durum geçerlidir: Güvenli onaylama gerçekleştirin. Kullanıcı onayını tekrar ayarlayın.

2. için şu durum geçerlidir: Güvenli onaylama gerçekleştirin. Kullanıcı onayını ancak eksen referanslandığında ayarlayın.

Mesaj değeri = 1005 için:

- STO seçimini kaldırma koşullarını kontrol edin.

Mesaj değeri = 1012 için:

- Sensor Module aygıt yazılımını daha yeni bir sürüme yükseltin.
- 1 enkoder sistemi için şunlar geçerlidir: Enkoder parametrelerini eşitlik bakımından kontrol edin (p9515 / p9315, p9519 / p9319, p9523 / p9323, p9524 / p9324, p9525 / p9325, p9529 / p9329).
- 1 enkoder sistemi ve 2 enkoder sistemi için şu durum geçerlidir: p04xx'den enkoder parametrelerini doğru şekilde kopyalamak için p9700 = 46 ve p9701 = 172 olarak ayarlanmalıdır.
- DQI enkoderi için şu durum geçerlidir: Gerekirse Control Unit'in aygıt yazılımı sürümünü, DQI enkoderi için daha yeni bir sürüme yükseltin.
- Parametrelenen enkoder, bağlı enkodere karşılık gelmiyor; enkoderi değiştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) veya sıcak çalıştırma (p0009 = 30, p0976 = 2, 3) gerçekleştirin.
- Donanımı değiştirin.

Mesaj değeri = 1014 için:

- Enkoder gerçek değerlerini kontrol edin, gerekirse konum toleransını (p9342) ve / veya kam toleransını (p9340) artırın.

Mesaj değeri = 1024 için:

- İletişim bağlantısını kontrol edin.
- İzleme döngülerini artırın (p9500, p9511).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Donanımı değiştirin.

Mesaj değeri = 1030 için:

- Enkoder bağlantısını kontrol edin.
- Gerekirse enkoderi değiştirin.

Mesaj değeri = 1031 için:

Bir Sensor Module değişiminde aşağıdaki adımları uygulayın:

- Sürücü üzerindeki düğüm tanımlayıcısı için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 1D hex).
- Sürücüdeki donanım CRC'sini onaylayın (p9701 = EC hex).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

İkinci kanalın enkoder parametrelemesini aşağıdaki gibi uyarlayın:

- Enkoder tipini ayarlayın (p0400).
- Güvenlik devreye alma modunu etkinleştirin (p0010 = 95).
- Enkoder parametreleri için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 46).
- Güvenlik devreye alma modunu sonlandırın (p0010 = 0).
- Parametreyi kalıcı olarak kaydedin (RAM'i ROM'a kopyalayın).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

Genel geçerli:

- Enkoder bağlantısını kontrol edin.
- Gerekirse enkoderi değiştirin.

Mesaj değeri = 6000 ... 6999 için:

- Münferit mesaj değerlerinin anlamı, Control Unit'in F01611 güvenlik arızasında tanımlanmıştır.

Diğer mesaj değerleri için:

- Münferit mesaj değerlerinin anlamı, C01711 güvenlik mesajında açıklanmıştır.
Not:
Bu mesaj, Terminal Module 54F (TM54F) veya PROFIsafe üzerinden onaylanabilir.
Ayrıca bkz: p9300, p9500

230711 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Denetim kanalında arıza

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü, iki izleme kanalının çapraz karşılaştırması sırasında, giriş verileri veya izleme fonksiyonlarının sonuçları arasında bir fark saptadı ve bir STOP F başlattı. İzleme fonksiyonlarından biri artık güvenilir bir şekilde çalışmıyor, yani güvenli işletim artık mümkün değildir.

En az bir izleme fonksiyonu aktif ise, parametrelenen zaman kademesinin süresi dolduğunda, C30701 "SI Motion: STOP B başlatıldı" mesajı görünür. Bu mesaj, Sensor Module donanım değişiminde, mesaj değeri 1031 ile ortaya çıkar.

Açıkça belirtilen neden geçerli değilse, aşağıdaki durumlarda şu mesaj değerleri de oluşabilir:

- Farklı parametrelenen döngü süreleri (p9500 / p9300, p9511 / p9311).
- Farklı parametrelenen eksen tipleri (p9502 / p9302).
- Çok hızlı döngü süreleri (p9500 / p9300, p9511 / p9311).
- Hatalı senkronizasyon.

Mesaj değeri (r9749, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

0 ... 999:

Bu mesajla sonuçlanan çapraz karşılaştırılmış verilerin sayısı.

Münferit mesaj değerlerinin anlamı, Control Unit'in C01711 güvenlik mesajında açıklanmıştır.

1000: Kontrol zamanlayıcısının süresi doldu. Güvenlikle ilgili girişlerde çok fazla sinyal değişikliği meydana geldi.

1001: Kontrol zamanlayıcısı başlangıç ayarı hatası.

1002:

Zamanlayıcının süresi dolduktan sonra kullanıcı onayı farklı.

Kullanıcı onayı tutarlı değil. 4 s süre geçtikten sonra, her iki izleme kanalındaki kullanıcı onayının durumu farklıdır.

1003: Referans toleransı aşıldı. Kullanıcı onayı belirlendiğinde, çalıştırma sonrası yeni belirlenen referans noktası (mutlak enkoder) veya referans noktası hareketi (mesafe kodlu veya artan ölçüm sistemi) ve güvenli gerçek konum (kaydedilen değer + hareket mesafesi) arasındaki fark, referans toleransından daha büyüktür (p9344). Bu durumda, kullanıcı onayı geri çekilir.

1004:

Kullanıcı onayı için uygunluk hatası.

1. Önceden belirlenmiş kullanıcı onayında, ayar tekrar başlatıldı. Bu durumda, kullanıcı onayı geri çekilir.

2. Eksenin henüz referanslanmamış olmasına rağmen, kullanıcı onayı ayarlandı.

1005:

- Enkodersiz güvenli hareket izleme fonksiyonları için: Pals, önceden test durdurma seçiminde silindi.
- Enkoderli güvenli hareket izleme fonksiyonları için: STO önceden test durdurma seçiminde aktif.

1011: İzleme kanalları arasındaki kabul testi durumu farklıdır.

1012: Enkoderin fiilî değerinde tutarlılık ihlali.

1014: "Güvenli kam" fonksiyonu için SGA senkronizasyonunda hata.

1015: Dişli değişimi (PROFIsafe telegramında 27 bit) 2 dakikadan uzun sürüyor.

1020: İzleme kanalları arasında periyodik iletişim kesintisi.

1021: İzleme kanalı ile Sensor Module arasında periyodik iletişim kesintisi.

1023: DRIVE-CLiQ enkoderindeki etkinlik testinde hata.

1024: HTL / TTL enkoderler için yaşam sinyali hatası.

1030: Başka bir izleme kanalından enkoder hatası tespit edildi.

1031:

- İzleme kanalı ile Sensor Module arasında hatalı veri aktarımı (p9526 / p9326).
- İkinci kanalın Sensor Module'si değiştirildi.
- İkinci kanalın enkoderi yanlış parametrelendi.

1040: Aktif enkodersiz izleme işlevlerindeki palslar silindi.

1041: Akım miktarı çok düşük (enkodersiz)

1042: Akım / Gerilim için tutarlılık hatası.

1043: Çok fazla hızlanma işlemi.

1044: Gerçek akım değerleri tutarlılık hatası.

1045: Durma konumunun CRC'si hatalı.

5000 ... 5140:

PROFIsafe mesaj değerleri.

Bu mesaj değerlerinde, Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır.

Münferit mesaj değerlerinin anlamı, Control Unit'in C01711 güvenlik mesajında açıklanmıştır.

6000 ... 6166:

PROFIsafe mesaj değerleri (PROFIBUS DP V1 / V2 ve PROFINET için PROFIsafe sürücüsü).

Bu mesaj değerlerinde, Failsafe kumanda sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır. "PROFISafe iletişiminin kesilmesinden sonra STOP B" (p9812) parametrelenirse, Failsafe Values aktarımı ertelenir.

Münferit mesaj değerlerinin anlamı, Control Unit'in F01611 güvenlik arızasında tanımlanmıştır.

7000: Güvenli konumun farkı, parametrelenen toleranstan daha büyüktür (p9542 / p9342).

7001: 16 bit gösterimdeki güvenli konum için ölçekleme değeri çok küçük (p9574 / p9374).

7002: Her iki izleme kanalındaki güvenli konum aktarımına yönelik döngü sayacı farklıdır.

Ayrıca bkz: p9555, r9725

Çözümü: Mesaj değeri = 1002 için:

- Güvenli onaylama gerçekleştirin, kullanıcı onayını her iki izleme kanalında eşzamanlı olarak ayarlayın (4 saniye içinde).

Mesaj değeri = 1003 için:

- Eksen mekaniğini kontrol edin. Kapalı durumda eksen kaymış olabilir ve son kaydedilen gerçek konum, sistem tekrar açıldıktan sonraki yeni gerçek konuma artık uymayabilir.
- Referanslama sırasında gerçek değer karşılaştırması için toleransı arttırın (p9344).

Ardından gerçek değerleri kontrol edin, bir POWER ON işlemi yürütün ve kullanıcı onayını tekrar ayarlayın.

Mesaj değeri = 1004 için:

1. için şu durum geçerlidir: Güvenli onaylama gerçekleştirin. Kullanıcı onayını tekrar ayarlayın.

2. için şu durum geçerlidir: Güvenli onaylama gerçekleştirin. Kullanıcı onayını ancak eksen referanslandığında ayarlayın.

Mesaj değeri = 1005 için:

- Enkodersiz güvenli hareket izleme fonksiyonları için: Pals etkinleştirmesi koşullarını kontrol edin.
- Enkoderli güvenli hareket izleme fonksiyonları için: STO seçim iptali için koşulları kontrol edin.

Not:

Bir Power Module için, test durdurma genel olarak pals etkinleştirmesinde yürütülmelidir (enkoderli mi yoksa enkodersiz mi olduğundan bağımsız olarak).

Mesaj değeri = 1012 için:

- Sensor Module aygıt yazılımını daha yeni bir sürüme yükseltin.
- 1 enkoder sistemi için şu durum geçerlidir: Enkoder parametrelerini eşitlik bakımından kontrol edin (p9515 / p9315, p9519 / p9319, p9523 / p9323, p9524 / p9324, p9525 / p9325, p9529 / p9329).
- 1 enkoder sistemi ve 2 enkoder sistemi için şu durum geçerlidir: p04xx'den enkoder parametrelerini doğru şekilde kopyalamak için p9700 = 46 ve p9701 = 172 olarak ayarlanmalıdır.
- DQI enkoderi için şu durum geçerlidir: Gerekirse Control Unit'in aygıt yazılımı sürümünü, DQI enkoderi için daha yeni bir sürüme yükseltin.
- Parametrelenen enkoder, bağlı enkodere karşılık gelmiyor; enkoderi değiştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) veya sıcak çalıştırma (p0009 = 30, p0976 = 2, 3) gerçekleştirin.
- Donanımı değiştirin.

Mesaj değeri = 1014 için:

- Enkoder gerçek değerlerini kontrol edin, gerekirse konum toleransını (p9342) ve / veya kam toleransını (p9340) artırın.

Mesaj değeri = 1024 için:

- İletişim bağlantısını kontrol edin.
- Gerekirse izleme döngülerini artırın (p9500, p9511).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Donanımı değiştirin.

Mesaj değeri = 1030 için:

- Enkoder bağlantısını kontrol edin.
- Gerekirse enkoderi değiştirin.

Mesaj değeri = 1031 için:

Bir Sensor Module değişiminde, aşağıdaki adımları uygulayın:

- Sürücü üzerindeki düğüm tanımlayıcısı için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 1D hex).
- Sürücüdeki donanım CRC'sini onaylayın (p9701 = EC hex).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

İkinci kanalın enkoder parametrelerini aşağıdaki gibi uyarlayın:

- Enkoder tipini ayarlayın (p0400).
- Güvenlik devreye alma modunu etkinleştirin (p0010 = 95).
- Enkoder parametreleri için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 46).
- Güvenlik devreye alma modunu sonlandırın (p0010 = 0).
- Parametreyi kalıcı olarak kaydedin (RAM'i ROM'a kopyalayın).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

Genel geçerli:

- Enkoder bağlantısını kontrol edin.

- Gerekirse enkoderi değiştirin.

Mesaj değeri = 1040 için:

- Enkodersiz izleme fonksiyonları seçim iptali, STO seçimi ve seçim iptali.
- "SLS" izleme fonksiyonu aktifse, STO seçim iptalinden sonraki 5 saniye içinde bir pals onayı verin.

Mesaj değeri = 6000 ... 6999 için:

- Münferit mesaj değerlerinin anlamı, Control Unit'in F01611 güvenlik arızasında tanımlanmıştır.

Diğer mesaj değerleri için:

- Münferit mesaj değerlerinin anlamı, C01711 güvenlik mesajında açıklanmıştır.

Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON olmadan onaylanabilir (güvenli onay):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.

Ayrıca bkz: p9300, p9500

230712 <Yer bilgisi>SI Motion P2: F-GÇ-işleminde hata

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Sürücü, her iki izleme kanalının çapraz karşılaştırmasında parametreler veya F-IO işlemesinin sonuçları arasında bir fark tespit etti ve STOP F'yi tetikledi. İzlemelerden birinin işlevi artık güvenilir değil, Yani artık güvenli bir işletim mümkün değil.

Bildirim değeri 0 olan C30711 bildirimi bir STOP F tetiklemesi yüzünden ek olarak gösterilmektedir.

En az bir izleme fonksiyonu etkinse, parametrelendirilmiş zaman evresinin sona ermesinden sonra güvenlik bildirimi C30701 "SI Motion: STOP B tetiklendi" yayınlanır.

Bildirim değeri (r9749, ondalık olarak yorumlama):

Bu bildirime neden olmuş, çapraz olarak karşılaştırılmış tarihin numarası.

Bildirim değerlerinin açıklaması için safety bildirimleri C01712'ye bakın.

Çözümü:

- İlgili parametrelerdeki parametrelemeyi kontrol edin ve gerekirse düzeltin.
- SI verilerini ikinci kanala kopyalayarak eşitliği sağlayın ve ardından bir kabul testi yapın.
- İzleme döngüsünü eşitlik bakımından kontrol edin (p9500, p9300).

Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):

- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.

Ayrıca bkz: p9300, p9500

230714 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Güvenlik-sınırlı hız aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Tahrik hız sınırlama değeri tarafından (p9331) ön görülenden daha hızlı hareket etmiştir. Tahrik projelendirilen durma etkisi ile durduruldu (p9363).

Bildirim değeri (r9749, ondalık oluşturma):

100: SLS1 aşıldı

200: SLS2 aşıldı.

300: SLS3 aşıldı.

400: SLS4 aşıldı.

1000: Enkoder sınır frekansı aşıldı

Çözümü: - Kumandadaki hareket programını kontrol edin.
- "SLS" işlevinin sınırlarını kontrol edin ve gerekirse uyarlayın (p9331).
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlanmış hız) / SG: Safely reduced speed (Güvenli azaltılmış hız)
Ayrıca bkz: p9331, p9363

230715 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Güvenli limitli pozisyon aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Eksen, “SLP” fonksiyonu tarafından izlenen parametrelendirilmiş bir konumun dışına çıktı.
Bildirim değeri (r9749, ondalık olarak):
10: SLP1 ihlal edildi.
20: SLP2 ihlal edildi.
Çözümü: - Kumanda sistemindeki hareket programını kontrol edin.
- "SLP" işlevinin sınırlarını kontrol edin ve gerekirse ayarlayın (p9534, p9535).
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
Ön koşul:
- "SLP" fonksiyonunun seçimini kaldırın ve ekseni izin verilen konum aralığına hareket ettirin.
Aşağıdaki seçeneklerden birini kullanarak güvenli bir onaylama gerçekleştirin:
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Güvenli sınırlanmış konum) / SE: Safe software limit switches (Güvenli yazılım limit şalteri)
Ayrıca bkz: p9334, p9335

230716 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Güvenli hareket yönü toleransı aşıldı.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: “Güvenli hareket yönü” fonksiyonunda tolerans aşıldı. Sürücü projelendirilen durma etkisi ile durduruldu (p9366).
Bildirim değeri (r9749, ondalık oluşturma):
0: “Güvenli hareket yönü pozitif” fonksiyonu toleransı aşıldı.
1: “Güvenli hareket yönü negatif” fonksiyonu toleransı aşıldı.

Çözümü: - Kumanda sistemindeki hareket programını kontrol edin.
- "SDI" fonksiyonu için toleransı kontrol edin ve gerekirse ayarlayın (p9364).
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
Ön koşul:
- "SDI" fonksiyonunun seçimini kaldırın ve gerekirse tekrar seçin.
Aşağıdaki seçeneklerden birini kullanarak güvenli bir onaylama gerçekleştirin:
- Terminal Module 54F (TM54F).
- Yerleşik F-DI (sadece CU310-2).
- PROFIsafe.
- Makine kontrol paneli.
Not:
SDI: Safe Direction (Güvenli hareket yönü)
SI: Safety Integrated
Ayrıca bkz: p9364, p9365, p9366

230717 <Yer bilgisi>SI Motion P2: SLA sınırı aşıldı

Sürücü nesnesi: SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: "Güvenli sınırlanmış hızlanma" fonksiyonu için hızlanma sınırı aşıldı. Sürücü, planlanan durdurma reaksiyonu aracılığıyla durdurulur (p9379).
Mesaj değeri (r9749, on tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
0: Kabaca çözülen ivmenin izlenmesi, hızlanma limitini ihlal etti.
1: Hassas bir şekilde çözülen ve gerektiğinde filtrelenen ivmelenmenin izlenmesi, hızlanma limitini ihlal etti.
Çözümü: - Kumanda sistemindeki hareket programını kontrol edin.
- "SLA" fonksiyonu için hızlanma limitini kontrol edin ve gerekirse ayarlayın (p9378).
- Güvenli bir onaylama yapın.
Mesaj değeri = 0 için:
Nedenlerin analizini r9714[0] ve r9714[3] ile yürütün.
Mesaj değeri = 1 için:
Nedenlerin analizini r9789[0], r9789[1] ve r9789[2] ile yürütün.
Not:
SI: Safety Integrated
SLA: Safely-Limited Acceleration (Güvenli sınırlanmış ivmelenme)
Ayrıca bkz: p9378, p9379

230730 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Dinamik güvenli sınırlanan hız referans grubu geçersiz

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: PROFIsafe üzerinden aktarılan referans bloğu negatif.
Bir referans bloğu ilgili hız limiti değerinin oluşturulması için "Hız sınırı değeri SLS1" (p9331[0]) referans hacmi temelinde kullanılır.
Sürücü projelendirilen stop reaksiyonu sayesinde durdurulur (p9363[0]).
Bildirim değeri (r9749, ondalıklı yorumla):
Talep edilen, geçersiz referans bloğu.

Çözümü: PROFIsafe telegramında, S_SLS_LIMIT_IST veri girişini düzeltin.
Bu mesaj aşağıdaki gibi bir POWER ON yapılmadan onaylanabilir (güvenli onay):
- PROFIsafe.
Not:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Güvenli sınırlanmış hız)

230788 <Yer bilgisi>Otomatik test stop: SMM üzerinden STO kaldırımını bekle

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Otomatik test stop enerji verildikten sonra yapılamadı.
Olası nedenler:
- STO fonksiyonu Safety Extended Functions aracılığıyla seçilmiş.
- Bir STO ile sonuçlanan bir güvenlik mesajı bulunuyor.
Not:
STO: Safe Torque Off (Güvenli tork kapatma)
Çözümü: - Safety Extended Functions aracılığıyla STO seçimini kaldırın.
- Güvenlik mesajlarının gerekçelerini ortadan kaldırın ve mesajları onaylayın.
Not:
Otomatik test stop gerekçeler ortadan kaldırıldıktan sonra yapılır.

230797 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Eksen güvenli referanslanmadı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Kapatmadan önce kaydedilen durma konumu, açılma sırasında belirlenen gerçek konumla örtüşmüyor.
Mesaj değeri (r9749, ondalık yorumlama):
1: Eksen güvenli bir şekilde referanslanmadı.
2: Kullanıcı onayı eksik.
Çözümü: Güvenli otomatik referanslandırma mümkün olmadığında Softkey üzerinden kullanıcı yeni pozisyon için bir kullanıcı onayına sahip olmalıdır. Bu sayede bu pozisyon güvenli olarak tanımlanır.
Not:
SI: Safety Integrated

230798 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Hareket izleme fonksiyonları için test stop çalışıyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Güvenli hareket izleme fonksiyonları için force kontrol prosedürü (test stop) halihazırda devam ediyor.
Çözümü: Gerekli değildir.
Bu mesaj, test stop tamamlandığı zaman otomatik olarak geri çekilir.
Not:
SI: Safety Integrated

230799 <Yer bilgisi>SI Motion P2: Kabul test modu aktif

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Kabul testi modu aktiftir.
Bunun anlamı:
- Set değeri hız sınırlaması devre dışı (r9733).
- Standart limit şalterleri SLP fonksiyonunun kabul testinde devre dışıdır (EPOS'da dahili, aksi durumda r10234 üzerinden).
Çözümü: Gerekli değil.
Kabul testi modundan çıkıldığında mesaj otomatik olarak geri çekilir.
Not:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Güvenli sınırlanmış konum)

230800 <Yer bilgisi>Güç modülü: Toplu alarm

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç parçası en az bir arıza algıladı
Çözümü: Diğer güncel bildirilerin değerlendirilmesini uygulayın

230801 <Yer bilgisi>Güç modülü DRIVE-CLiQ: Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Muhtemelen, hesaplama süresi yüklenmesi çok büyük.
Hata nedeni:
10 (0A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti ayarlanmamıştır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - Gerekli olmayan fonksiyonların seçimini kaldırın.
- Gerekirse algılama sürelerini arttırın (p0112, p0115).
- İlgili bileşeni değiştirin (güç ünitesi, Control Unit).

230802 <Yer bilgisi>Güç modülü: Zaman dilimi fazlalığı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bir zaman dilimi taşması meydana geldi.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
xx: Zaman dilimi numarası
Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- firmware yazılımını daha yeni bir versiyona yükseltin.
- Technical Support başvurun.

230804 <Yer bilgisi>Güç modülü: CRC

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (KPL1)
Servo: KPL2 (KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitesinde bir checksum hatası (CRC hatası) oluştu.
Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- firmware yazılımını daha yeni bir versiyona yükseltin.
- Technical Support başvurun.

230805 <Yer bilgisi>Güç modülü: Hatalı EEPROM kontrol toplamı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Dahili parametre verileri hasarlı
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
01: EEPROM etkisi hatalı
02: EEPROM alanındaki blokların sayısı fazla büyük
03: Safety EEPROM verileri hatalı.
...
20: Safety EEPROM verileri hatalı.
Çözümü: Etkilenen yapı grubunu değiştirin.

230809 <Yer bilgisi>Güç modülü: Anahtarlama bilgisi geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: 3P kumanda grubu için şu geçerli:
Son devre konum kelimesi set değeri telegramında son algılama olarak algılanır Bu tarz bir son algılama bulunamadı
Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- firmware yazılımını daha yeni bir versiyona yükseltin.
- Technical Support başvurun.

230810 <Yer bilgisi>Güç parçası: Watchdog zamanlayıcısı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Yüksek devirde önceki Reset nedeninin bir SAC-Watchdog-zaman aşımı olduğu algılandı
Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- firmware yazılımını daha yeni bir versiyona yükseltin.
- Technical Support başvurun.

230820 <Yer bilgisi>Güç modülü DRIVE-CLiQ: Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in etkilenen güç ünitesine olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telgraf uzunluk byte'ındakinden daha kısa veya alınanlar listesinde belirtilmiş
3 (= 03 hex):
Telgraf uzunluk byte'ındakinden daha kısa veya alınanlar listesinde belirtilmiş
4 (= 04 hex):
Alınan telgrafın uzunluğu alınanlar listesine uymuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telgrafın türü alınanlar listesine uymuyor.
6 (= 06 hex):
Telgraf ile alınanlar listesindeki bileşenlerin adresi birbiriyle uyuşmuyor.
7 (= 07 hex):
Bir SYNC telgrafı bekleniyor fakat alınan telgraf öyle değil.
8 (= 08 hex):
Bir SYNC telgrafı bekleniyor fakat alınan telgraf öyle değil.
9 (= 09 hex):
Alınan telgrafta bir hata biti ayarlanmış.
16 (= 10 hex):
Alınan telgraf çok erken geldi.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

230835 <Yer bilgisi>Güç modülü DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in etkilenen güç ünitesine olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
33 (= 21 hex):
Periyodik telegram henüz ulaşmadı
34 (= 22 hex:
Çevrimsel telgraf henüz gelmedi.
64 (= 40 hex):
Telgrafın alım listesinde zaman hatası
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - POWER ON işlemi yapın.
- İlgili bileşeni değiştirin (güç ünitesi, Control Unit).

230836 <Yer bilgisi>Güç modülü DRIVE-CLiQ: DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır. Veriler gönderilememiştir.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipiyle gönderi listesi birbiriyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

230837 <Yer bilgisi>Güç modülü DRIVE-CLiQ: Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in etkilenen güç ünitesine olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata
35 (= 23 hex:
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67: (= 43 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

230845 <Yer bilgisi>Güç modülü DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (=0B hex):
Alternatif döngüsel ver transferinde senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: Bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

230850 <Yer bilgisi>Güç modülü: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Güç biriminde dahili bir yazılım hatası oluşmuştur.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.
Çözümü: - Güç parçasını değiştirme
- Gerektiğinde güç parçasında gömülü yazılımı yükseltin
- Teknik Destek'e başvurun.

230851 <Yer bilgisi>Güç birimi DRIVE-CLiQ (CU): Hayat belirtisi sinyali eksik.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
DRIVE-CLiQ bileşeninden Control Unit'e yönelik hayat belirtisi sinyali ayarlanmamıştır.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti ayarlanmamıştır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - Gerekli olmayan fonksiyonların seçimini kaldırın.
- Gerekirse algılama sürelerini arttırın (p0112, p0115).
- İlgili bileşeni değiştirin (güç ünitesi, Control Unit).

230853 <Yer bilgisi>Güç modülü: Sinyal, çevrimsel veriler

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç ünitesi, Control Unit'e ait çevrimsel hedef değer telgraflarının zamanında güncellenmediğini tespit etti. p7788'de ayarlanmış pencere içerisinde en az iki yaşam belirtisi hatası ortaya çıktı.
Çözümü: - İzleme için pencerenin boyutunu azaltın (p7788).
- Motor Module'yi kontrol edin ve gerekirse değiştirin.

230860 <Yer bilgisi>Güç birimi DRIVE-CLiQ (CU): Telegram hatalıdır.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgil güç ünitesi ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun.
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesi ile uyuşmuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telegramın türü, alım listesiyle eşleşmiyor.
6 (= 06 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor.
9 (= 09 hex):
İlgili DRIVE-CLiQ bileşeni ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi, besleme geriliminde kesinti olduğunu bildiriyor.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken.
17 (= 11 hex):
CRC hatası ve alınan telegram çok erken.
18 (= 12 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenlerden daha kısa ve alınan telegam çok erken.
19 (= 13 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun ve alınan telegram çok erken.
20 (= 14 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesiyle eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
21 (= 15 hex):
Alınan telegramın tipi, alım listesi ile eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
22 (= 16 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
25 (= 19 hex):
Alınan telegramda bir hata biti tespit edildi ve alınan telegram çok erken.
Mesaj değeriyle ilgili not:
Münferit bilgiler mesaj değerinde (r0949 / r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşen numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

230875 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Besleme gerilimi kesildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
9 (= 09 hex):
Bileşenlerin besleme gerilimi başarısız oldu.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme gerilimi kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme boyutunu kontrol edin.

230885 <Yer bilgisi>Güç birimi DRIVE-CLiQ (CU): Döngüsel veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Katılımcılar senkron bir şekilde gönderip alamıyorlar.
Hata nedeni:
26 (= 1A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti ayarlanmamıştır ve alınan telegram çok erken gelmiştir..
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz ulaşmamıştır.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
98 (= 62 hex):
Döngüsel işletime geçiş sırasında hata.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - İlgili bileşenlerin besleme gerilimini kontrol edin.
- POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.

230886 <Yer bilgisi>Güç birimi DRIVE-CLiQ (CU): DRIVE-CLiQ verilerinin gönderimi sırasında hata.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Veriler gönderilemedi.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipi, gönderilenler listesiyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: POWER ON uygulayın

230887 <Yer bilgisi>Güç birimi DRIVE-CLiQ (CU): Bileşenler arızalı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgili DRIVE-CLiQ bileşeninde bir hata algılandı. Hatalı bir donanım gözardı edilemez.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata.
35 (= 23 hex:
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67: (= 43 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
96: (= 60 hex):
Yürütme ölçümü sırasında cevap çok geç ulaştı.
97 (= 61 hex):
Tanıma verileri alış verişi çok uzun sürüyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

230895 <Yer bilgisi>Güç birimi DRIVE-CLiQ (CU): Alternatif döngüsel veri transferi hatası.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: Bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

230896 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ (CU) güç ünitesi: Bileşen öellikleri tutarsız.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: komponent numarası: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Arıza değeri tarafından belirtilen DRIVE-CLiQ bileşenlerinin nitelikleri (güç parçası) uyumlu olmayan tarzda yüksek devire kıyasla değişmiştir Neden örn. Bir DRIVE-CLiQ hattının veya DRIVE-CLiQ bileşeninin değiştirilmesi olabilir
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bileşen numarası.

Çözümü: -POWER ON işlemini gerçekleştirin.
- Bir bileşen değişiminde, mümkünse aynı tür bileşen ve aynı firmware sürümü kullanın.
- Bir hat değişiminde, mümkün olduğunca aynı boyda kablo kullanın (azami hat uzunluğunu dikkate alın).

230899 <Yer bilgisi>Güç modülü: Bilinmeyen arıza

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: HİÇBİR (IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Güç biriminde, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir arıza oluştu.
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'de ki aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Arızanın numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni arızanın anlamı okunabilir.
Çözümü: - Güç parçası üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0128)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

230903 <Yer bilgisi>Güç parçası: I2C-Bus hatası gündeme geldi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: HİÇBİR (IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bir EEPROM veya bir analog/dijital dönüştürücü ile haberleşme hatası.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak):
80000000 onaltılık:
- dahili yazılım hatası.
00000001 onaltılık ... 0000FFFF onaltılık:
- modül arızası.
Çözümü: 80000000 hex arıza değerine yönelik:
- Aygıt yazılımını yeni sürüm ile değiştirin.
00000001 hex ... 0000FFFF hex arıza değerlerine yönelik:
- Yapı grubunu değiştirin.

230907 <Yer bilgisi>Güç modülü: FPGA konfigürasyonu başarısız oldu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitesi içerisinde, başlatma sırasında bir dahili yazılım hatası ortaya çıktı.
Çözümü: - Gerekirse güç ünitesinin aygıt yazılımını yükseltin.
- Güç ünitesini değiştirin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

230919 <Yer bilgisi>Güç parçası: Sıcaklık denetimi başarısız

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç ünitesindeki bir sıcaklık denetimi devre dışı kaldı.
Sürücü sisteminin hatasız işletimi artık sağlanamaz.
Uyarı değeri (r2124, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0: İç mekan sıcaklığı için sensör 1 artık değerlendirilemez.
Bit 1: İç mekan sıcaklığı için sensör 2 artık değerlendirilemez.
Çözümü: Güç parçasını hemen değiştirin.

230920 <Yer bilgisi>Güç modülü: Sıcaklık sensörü hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kopması veya sensör bağlı değil.
KTY: R > 1630 Ohm, PT100: R > 375 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT100: R < 30 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Not:
Bir sıcaklık sensörü şu terminallere bağlanır:
- "Booksize": X21.1/.2 veya X22.1/.2 yapı şekli
- "Chassis": X41.4/.3 yapı şekli
Sıcaklık sensörlerine ilişkin bilgiler örnek olarak şu literatürde bulunabilir:
SINAMICS S120 fonksiyon el kitabı sürücü fonksiyonları
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

230930 <Yer bilgisi>Güç ünitesi: Komponent izleme data kaydetti

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Komponentlerde izleme dataları kaydedildi.
Çözümü: Gerekli değil
Not:
p7792 = 1 ile komponentlerin izleme dataları bellek kartına kaydedilebilir.

230950 <Yer bilgisi>Güç modülü: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Dahili bir yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Hata kaynağı ile ilgili bilgiler.
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.

Çözümü: - Gerekirse güç parçasındaki firmware'yi yeni versiyonuna yükseltin.
- Teknik Destek'e başvurun.

230999 <Yer bilgisi>Güç modülü: Bilinmeyen alarm

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç biriminde, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir
Çözümü: - Güç parçası üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0128)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

231100 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Sıfır işareti mesafesi hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Ölçülen sıfır işareti mesafesi, parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesiyle uyumlu değil.
Mesafe kodlanmış enkoderlerde sıfır işareti mesafesi, çiftler halinde tespit edilen sıfır işaretlerinden belirlenir. Buradan çıkan sonuç, eksik olan bir sıfır işaretinin,çift oluşturma işlemine bağlı olarak, hiçbir hataya yol açamayacağı ve sistem içerisinde herhangi bir etkisinin olmayacağıdır.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425'de (döner enkoder) veya p0424'de (lineer enkoder) ayarlanır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Belirli aralıklarla ölçülen son sıfır işareti mesafesi (4 tane aralık = 1 enkoder darbesi).
Sıfır işareti mesafesinin yakalanması sırasında, ön işaret işlem yönünü belirler.
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder)
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).
- Devir eşiğinin üzerindeki bildirimde, gerekiyorsa filtreleme zamanını düşürün (p0438)
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

231101 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Sıfır işareti kesildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: 1.5 kat parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesi aşıldı.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425'de (döner enkoder) veya p0424'de (lineer enkoder) ayarlanır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
POWER ON işleminden sonra veya en son yakalanan sıfır işaretinden beri aralıkların sayısı (4 aralık = 1 enkoder darbesi).
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü:
- EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder)
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0425).
- Devir eşiğinin üzerindeki bildirimde, gerekiyorsa filtreleme zamanını düşürün (p0438)
- p0437.1 aktif ise, p4686'yı kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

231103 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Sıfır işareti sinyal seviyesi (R izi) tolerans dışında

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: R izi: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Sıfır işareti sinyal seviyesi (R izi) enkoder 1 için tolerans bandında değil.
Bu hata, tek kutuplu gerilim seviyesi (RP / RN) aşıldığında veya ayrımsal genliğin altında kalındığında tetiklenebilir.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = R izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit)
Enkoderin tek kutuplu sinyal seviyelerinin tetikleme eşikleri < 1400 mV ile > 3500 mV arasındadır.
Enkoderin ayrımsal sinyal seviyesinin tetikleme eşiği < -1600 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değeri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.
Hata değeri sadece -32768 ... 32767 dez (-770 ... 770 mV) aralığında gösterilebilir.
Sinyal seviyesi değerlendirmesi sadece aşağıdaki koşullar sağlandığında yürütülür:
- Sensor Module özellikleri mevcut (r0459.31 = 1).
- İzleme aktif (p0437.31 = 1).
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü:
- Devir aralığını kontrol edin; ölçüm ekipmanının frekans karakteristiği (genlik karakteristiği) ilgili devir aralığı için yeterli olmayabilir.
- Enkoder kablolarının ve blendajın EMV uyumlu olarak döşenip döşenmediğini kontrol edin.
- Soket bağlantılarını ve kontakları kontrol edin.
- Enkoder tipini (sıfır işaretli enkoder) kontrol edin.
- Sıfır işaretinin bağlı olup olmadığını ve RP ve RN sinyal kabloları kutup bağlantılarının doğru olup olmadığını kontrol edin.
- Enkoder kablosunu değiştirin.
- Kodlama diski kirlenmişse veya aydınlatma eskimişse, enkoderi değiştirin.

231110 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Seri iletişim arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder ile dahilî veya haricî değerlendirme modülü arasındaki seri iletişim protokolünün aktarımında hata var.
Arıza değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bir EnDat 2.1 enkoderinde arıza değerlerinin anlamları şu şekildedir:
Bit 0: Pozisyon protokolünde alarm biti.
Bit 1: Data hattında yanlış durma seviyesi
Bit 2: Enkoder cevap vermiyor (50 ms içinde start biti sunmuyor).
Bit 3: CRC-Hatası: Enkoder protokolünde kontrol toplamı datalara uymuyor.
Bit 4: Enkoderin onayı hatalı: Enkoder görevi yanlış anladı veya uygulayamıyor.
Bit 5: Seri sürücüde dahili hata: Onaylanmayan mod komutu talep edildi.
Bit 6: Döngüsel okumada zaman aşımı.
Bit 7: Kayıt iletişiminde zaman aşımı.
Bit 8: Protokol fazla uzun (örn. > 64 Bit).
Bit 9: Alıcı tamponu aşımı.
Bit 10: Çift okumada Frame hatası
Bit 11: Parite hatası
Bit 12: Monoflop süresi sırasında data hattı seviyesi hatalı.
Bit 13: Data hattı hatalı.
Bit 14: Kayıt iletişiminde hata.
Bit 15: Dahili iletişim hatası
Not:
EnDat 2.2 enkoderinde F3x135 arıza değerinin anlamı (x = 1, 2, 3) açıklanmıştır.

Çözümü: Bit 0 = 1 arıza değerine yönelik:
enkoder arızalı. F31111 muhtelif diğer detayları sunmaktadır.
Bit 1 = 1 arıza değerine yönelik:
Yanlış enkoder tipi/enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 2 = 1 arıza değerine yönelik:
Yanlış enkoder tipi/enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 3 = 1 arıza değerine yönelik:
EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 4 = 1 arıza değerine yönelik:
- EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder ve enkoder kablosunu, sensör modülünü değiştirin.
Bit 5 = 1 arıza değerine yönelik:
- EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder ve enkoder kablosunu, sensör modülünü değiştirin.
Bit 6 = 1 arıza değerine yönelik:
- Sensör modülünde Firmware güncellemesini uygulayın.
Arıza değeri Bit 7 = 1:
- Hatalı enkoder türünü/enkoderi veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 8 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0429.2)
Bit 9 = 1 arıza değerine yönelik:
- EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder ve enkoder kablosunu, sensör modülünü değiştirin.
Bit 10 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0429.2, p0449)
Bit 11 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0436)
Bit 12 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0429.6)
Bit 13 = 1 arıza değerine yönelik:
- Veri hattını kontrol edin.
Arıza değeri Bit 14 = 1:
- Hatalı enkoder türünü/enkoderi veya enkoder kablosunu değiştirin.

231111 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Enkoder dahili bir hatayı bildiriyor (Ayrıntılı bilgi)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin, ek bilgi: %2

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder hata sözcüğü ayrıntılı bilgi veriyor (hata bitleri).
p0404.8 = 0 için aşağıdakiler geçerlidir:
Siemens içi hata teşhisi için hata değeri.
p0404.8 = 1 için aşağıdakiler geçerlidir:
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Hata nedeni
yyyy = 0:
Bit 0: Aydınlatma devre dışı.
Bit 1: Sinyal genliği çok düşük.
Bit 2: Konum değeri yanlış.
Bit 3: Enkoder beslemesi aşırı gerilimi.
Bit 4: Enkoder beslemesi düşük gerilimi.
Bit 5: Enkoder beslemesi aşırı akımı.
Bit 6: Batarya değişimi gerekli.
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: yyyy = 0'da:
Arıza değeri Bit 0 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoder de: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 1 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoder de: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 2 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoder de: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 3 = 1:
Hatalı 5-V besleme gerilimi.
Bir SMC kullanımında: enkoder ve SMC kontrolü arasındaki soket hattını kontrol edin veya SMC değiştirin.
Direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip bir motor enkoderi kullanımında: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 4 = 1:
Hatalı 5-V besleme gerilimi.
Bir SMC kullanımında: enkoder ve SMC kontrolü arasındaki soket hattını kontrol edin veya SMC değiştirin.
Direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip bir motor kullanımında: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 5 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoderde: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 6 = 1:
Pil değişimi gereklidir (sadece pil tamponuna sahip enkoderde).
yyyy = 1'de:
Enkoder arızalı. Enkoderi değiştirin.

231112 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Enkoder dahili bir hatayı bildiriyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder, seri protokol üzerinden dahili bir hatayı bildiriyor.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0: Konum protokolünde hata biti.
Çözümü: Bit 0 = 1 arıza değerine yönelik:
Bir EnDat enkoderde, F31111, muhtemel diğer ayrıntıları sunar.

231115 <Yer bilgisi>Enkoder 1: A veya B izi sinyal seviyesi çok düşük

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: A izi: %1, B izi: %2
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (A ^ 2 + B ^ 2'den başlayan kök) izin verilen sınır değerin altına düşüyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = B izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
xxxx = A izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 170 mV (giriş frekansı <= 256 kHz) veya < 120 mV'dir (giriş frekansı > 256 kHz).
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Çözücü için Sensor Module notu (örn. SMC10):
Nominal sinyal seviyesi 2900 mV'dir (2.0 etkin Volt). Tetikleme eşiği < 1070 mV'dir.
2900 mV pik değerinin bir sinyal seviyesi, 6666 hex = 26214 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımı hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: - EMV'ye uygun olarak döşenmiş enkoder hatlarını ve izolasyonu kontrol edin.
- Bağlantıları kontrol edin.
- Enkoder veya enkoder hattını değiştirin.
- Sensör modüllerini kontrol edin (örneğin temas noktaları).
Kendi depolaması olmayan ölçüm sistemleri için şunlar geçerlidir:
- Okuma kafasının ayarlanması ve ölçüm tekerinin depolanmasını kontrol edin.
Kendi depolaması olan ölçüm sistemleri için şunlar geçerlidir:
- Enkoder muhafazasına eksensel bir basınç uygulanmadığına emin olun.

231116 <Yer bilgisi>Enkoder 1: A veya B izi sinyal seviyesi çok düşük

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: A izi: %1, B izi: %2
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Enkoderin A ve B düzeltilmiş enkoder sinyallerinin sinyal seviyesi izin verilen sınır değerin altına düşüyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = B izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
xxxx = A izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 130 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
Sensör modülünü kontrol edin (örn. temaslar).

231117 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Dönüştürme, Sinyal A/B/R hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir kare enkoderde (çift kutuplu, çift uçlu) A *, B * ve R * sinyalleri A, B ve R sinyallerine çevrilmemiş.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0 ... 15: Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Bit 16: A izi hatası.
Bit 17: B izi hatası.
Bit 18: R izi hatası.
Not:
SMC30 (sadece ürün numarası 6SL3055-0AA00-5CA0 ve 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310-2 için aşağıdakiler geçerlidir:
R izi olmayan bir kare enkoder kullanılıyor ve iz denetimi (p0405.2 = 1) etkinleştirildi.
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - Enkoderi / Kabloyu kontrol edin.
- Enkoder sinyalleri ve ters çevrilmiş sinyalleri iletiyor mu?
Not:
SMC30 (sadece ürün numarası 6SL3055-0AA00-5CA0 ve 6SL3055-0AA00-5CA1) için aşağıdakiler geçerlidir:
- p0405 ayarını kontrol edin (p0405.2 = 1 sadece enkoder X520'ye bağlandığında mümkündür).
R izi olmayan bir kare enkoderde, X520 (SMC30), X220 (CUA32) veya X23 (CU310-2) bağlantısı için aşağıdaki köprüler ayarlanmalıdır:
- Pim 10 (referans sinyali R) <--> Pim 7 (şasi enkoder beslemesi)
- Pim 11 (referans sinyali R ters çevrilmiş) <--> Pim 4 (enkoder beslemesi)

231118 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Devir değişimi tutarlı değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Bir HTL / TTL enkoderde, devir değişimi birden çok algılama döngüsü üzerinden p0492'deki değeri aştı.
Ortalama devir sayısı gerçek değeri değişimi, akım regülatörünün algılama süresinde izlenir.
Enkoder 1, motor enkoderi olarak kullanılır ve hata reaksiyonu olarak enkodersiz işletime geçişi etkileyebilir.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Ayrıca bkz: p0491, p0492

Çözümü:
- Tako beslemesini kopukluk açısından kontrol edin.
- Takometre perdelemesini kontrol edin.
- Maksimum devir farkı tarama döngüsüne göre muht. Yükseltin (p0492)

231120 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Enkoderin besleme gerilimi hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin besleme geriliminde bir hata tespit edildi.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0: Algılama kablosunda düşük gerilim.
Bit 1: Enkoder beslemesinde aşırı akım.
Bit 2: "Çözücü tetiklemesi negatif" kablosundaki enkoder beslemesinde aşırı akım.
Bit 3: "Çözücü tetiklemesi pozitif" kablosundaki enkoder beslemesinde aşırı akım.
Bit 4: Power Module (PM) üzerinden 24 V beslemesi aşırı yüklenmiş.
Bit 5: Dönüştürücünün EnDat bağlantısında aşırı akım.
Bit 6: Dönüştürücünün EnDat bağlantısında aşırı gerilim.
Bit 7: Dönüştürücünün EnDat bağlantısında donanım hatası.
Not:
6FX2002-2EQ00-.... ve 6FX2002-2CH00-.... enkoder kablolarının karıştırılması, çalışma gerilimi pimleri döndüğünden enkoderin tahrip olmasına neden olabilir.
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü:
Arıza değeri Bit 0 = 1:
- Doğru enkoder kablosu bağlandı mı?
- Enkoder kablosunun bağlantılarını kontrol edin.
- SMC30: Parametrelendirmeyi kontrol edin (p0404.22).

Arıza değeri Bit 1 = 1:
- Doğru enkoder kablosu bağlandı mı?
- Enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.

Arıza değeri Bit 2 = 1:
- Doğru enkoder kablosu bağlandı mı?
- Enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.

Arıza değeri Bit 3 = 1:
- Doğru enkoder kablosu mı bağlandı?
- Enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.

Arıza değeri Bit 5 = 1:
- Konvertördeki ölçüm cihazı doğru bağlandı mı?
- Ölçüm cihazını ya da ölçüm cihazına giden kabloyu değiştirin.

Arıza değeri bit 6, 7 = 1:
- Arızalı EnDat 2.2 konvertörünü değiştirin.

231121 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Belirlenen değiştirme konumu hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Değiştirme konumu gerçek değer algılamasında bir hata tespit edildi.
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: DRIVE-CLiQ bulunan motoru ya da ilgili sensör modülünü değiştirin.

231122 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Sensor Module donanım hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER
Hla: ENKODER
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Sensor Module'de dahili donanım hatası tespit edildi.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: Referans gerilimi hatalı.
2: Dahili düşük gerilim.
3: Dahili aşırı gerilim.
Çözümü: DRIVE-CLiQ bulunan motoru ya da ilgili sensör modülünü değiştirin.

231123 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Sinyal seviyesi A/B tolerans dışında

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: enkoder 1 'deki tek kutuplu seviye (AP/AN veya BP/BN), izin verilen toleransın dışındadır.
Arıza değeri (r0949, ikili olarak oluşturma).
Bit 0 = 1: Ya AP ya da AN tolerans dışındadır.
Bit 16 = 1: Ya BP ya da BN tolerans dışındadır.
enkoderin tek kutuplu sinyal seviyelerinin nominal değeri 2500 mV +/-500 mV alanındadır.
Tetikleme eşikleri < 1700 mV und bei > 3300 mV alanındadır.
Not:
Sinyal seviyelerinin değerlendirmesi, sadece aşağıdaki şartlar yerine getirildiğinde yapılabilir:
- Sensör modülü özellikleri mevcuttur (r0459.31 = 1).
- Denetleme etkinleştirilmiştir (p0437.31 = 1).
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin
- Sinyal kablosunun kısa devresini toprak veya işletme gerilimiyle kontrol edin.
- enkoder kablosunu değiştirin.

231125 <Yer bilgisi>Enkoder 1: A veya B izi sinyal seviyesi çok yüksek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: A izi: %1, B izi: %2
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (A^2 + B^2'den kök) izin verilen sınır değerini aşıyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = B izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit)
xxxx = A izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit)
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği > 750 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Çözücü için Sensor Module notu (örn. SMC10):
Nominal sinyal seviyesi 2900 mV'dir (2.0 etkin Volt).
Tetikleme eşiği > 3582 mV'dir.
2900 mV pik değerinin bir sinyal seviyesi, 6666 hex = 26214 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: - EMV koşullarına uygun sensör hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

231126 <Yer bilgisi>Enkoder 1: A veya B izi sinyal seviyesi çok yüksek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Amplitüd: %1, Açı: %2
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (|A| + |B|) izin verilen sınır değerini aşıyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Açı
xxxx = Genlik, yani A^2 + B^2'nin kökü (ön işaretsiz 16 bit)
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği (|A| + |B|) için > 1120 mV'dir veya (A^2 + B^2) kökü > 955 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 299A hex = 10650 dez sayısal değerine karşılık gelir.
0 ... FFFF hex açısı, hassas konumun 0 ... 360 derecesine karşılık gelir. Sıfır derece, B izinin negatif sıfır geçişinde bulunur.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: - EMV koşullarına uygun sensör hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

231129 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Hall sensörü/iz C/D ve iz A/B pozisyon farkı çok büyük

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: İz C/D hatası +/-15 °'den daha büyük olduğunda mekanik veya +/-60 °elektrikli ya da hall sinyallerinde hata +/-60 °elektrikliden daha büyüktür.

İz C/D periyotlarından biri 360 °mekaniğe denktir.

Hall sinyallerinden bir periyot 360 °elektrikliye denktir

Denetim örn. Hall sensörleri İz C/D için ek olarak yanlış bir dönüş mantığında bağlandığında veya belirsiz değerler sunduğunda devreye girmektedir.

Hassas senkronizasyon sonrasında bir referans markası ya da 2 referans markası ile mesafe kodlu enkoderlerde bu arıza artık tetiklenmeyecektir, bunun yerine A31429 uyarısı sunulacaktır.

Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):

İz C/D alanında geçerli olan:

Ölçülen sapma mekanik açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)

Hall sinyallerinde geçerli olan:

Ölçülen sapma elektriksel açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)

Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - İz C veya D bağlı değil

- C/D izi için ek olarak bağlı bulunan hall sensörlerini düzeltin
- EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Hal sensörünün ayarını kontrol edin

231130 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Kaba senkronizasyondan pozisyon ve sıfır işareti yanlış

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Açısal sapma elektriksel: %1, açı mekanik: %2

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR

Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Kutubun kurulumunun ardından C/D izi, hall sinyalleri veya kutuplaşma tanımı izin verilen alanın dışında tespit edilmiştir Mesafe kodlu enkoderlerde kontrol 2 sıfır markasının geçilmesinin ardından uygulanır. Hassas senkronizasyon uygulanmadı.

C/D izi üzerinden kurulumda (p0404) sıfır markasını +/-18 ° açı alanında mekanik olarak gündeme gelip gelmediği kontrol edilir.

Hall sensörleri üzerinden kurulumda (p0404) veya kutuplaşma tanımında (p1982) sıfır markasını +/-60 ° açı alanında elektriksel olarak gündeme gelip gelmediği kontrol edilir.

Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):

yyyyxxxx hex

yyyy: Tespit edilen mekanik sıfır marka pozisyonu (sadece C/D izinde kullanılabilir)

xxxx: Sıfır markasının beklenen elektrikli açı pozisyonundan sapması

Normlama: 32768 dez = 180 °

Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - p0431 kontrol edin ve gerekiyorsa düzeltin (p1990 = 1 üzerinden tetikleyin)

- EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- C/D için yedek olan Hall sensöründe bağlantıyı kontrol edin.
- İz C veya D'nin bağlantısını kontrol edin.
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin.

231131 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Artımlı/Mutlak konum farkı çok yüksek

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR

Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Mutlak değer enkoderi:

Mutlak konumun döngüsel okunmasında, artımlı konuma yönelik fazla büyük bir fark tespit edildi. Okunan mutlak konum iptal edilecektir.

Sapma için sınır değer:

- EnDat-enkoderi: enkoder tarafından sevk edilir ve en az 2 dörtlüktür (örn. B. EQI 1325 > 2 Dörtlük, EQN 1325 > 50 Dörtlük).
- Diğer enkoderler: 15 çizgi = 60 dörtlük

Artımlı enkoder:

Sıfır impuls geçişinde, artımlı konumda bir sapma tespit edilmiştir.

Eşit uzaklıklı sıfır markalarda geçerli olanlar:

Geçilen ilk sıfır markası, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markalarının mesafesi, ilk sıfır markasına olan mesafenin n katı olmalıdır.

Mesafe kodlu sıfır markalarda geçerli olanlar:

İlk sıfır markası çifti, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markaları, ilk sıfır markasıyla aralarında beklenen bir mesafeye sahip olmalıdır.

Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):

Dörtlüklerde sapma (1 çizgi = 4 Dörtlük)

Ayrıca bkz: p0491

Çözümü:
- EMV koşullarına uygun sensör hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- Kod diskinin kirlenmesi veya ortamdaki aşırı manyetik alanları kontrol edin.

Sıfır marka mesafesinin parametresini adapte edin (p0425)

- Devir eşiğinin üzerindeki bildirimde, gerekiyorsa filtreleme zamanını düşürün (p0438)

231135 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Konum belirlemesinde hata (Singleturn)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR

Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)

Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder bir konum belirleme hatası (singleturn) tespit etti ve bir dahili durum / arıza sözcüğünde bit temelinde durum bilgileri gönderdi.

Bu bitlerin bazıları, bu arızanın tetiklenmesine neden olur. Diğer bitler durum göstergeleridir. Durum / Arıza sözcüğü ilgili hata değerinde görüntülenir.

Bit tanımına ilişkin not:

İlk tanım DRIVE-CLiQ enkoderi için, ikinci tanım ise EnDat 2.2 enkoderi için geçerlidir.

Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):

Bit 0: F1 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 1: F2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 2: Ayrılmış (Aydınlatma).

Bit 3: Ayrılmış (Sinyal genliği).

Bit 4: Ayrılmış (Konum değeri).

Bit 5: Ayrılmış (Aşırı gerilim).

Bit 6: Ayrılmış (Düşük gerilim) / EnDat beslemesi donanım hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Ayrılmış (Aşırı akım) / Park edilmemiş durumda EnDat enkoderi çekildi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Ayrılmış (Akü) / EnDat beslemesi aşır akımı (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Ayrılmış / EnDat beslemesi aşırı gerilimi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Aydınlatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Sinyal genliği (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Singleturn Konum 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Aşırı gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Düşük gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Aşırı akım (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Sıcaklık aşıldı (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Singleturn Konum 2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 24: Singleturn Sistem (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Singleturn Güç kapatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 26: Multiturn Konum 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Multiturn Konum 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Multiturn Sistem (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Multiturn Güç kapatma (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Multiturn Aşırı akış/Düşük akış (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Multiturn Akü (ayrılmış).

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.

- Gerektiğinde enkoderi değiştirin

Not:

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekilebilir ve takılabilir.

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekildiğinde enkoderin takılmasının ardından hata onayı için bir POWER ON (kapama/açma) gereklidir.

231136 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Konum belirlemesinde hata (Multiturn)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR

Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)

Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder bir konum belirleme hatası (Multiturn) tespit etti ve bir dahili durum / hata sözcüğünde bit temelinde durum bilgileri gönderdi.

Bu bitlerin bazıları, bu hatanın tetiklenmesine neden olur. Diğer bitler durum göstergeleridir. Durum / Hata sözcüğü ilgili hata değerinde görüntülenir.

Bit tanımına ilişkin not:

İlk tanım DRIVE-CLiQ enkoderi için, ikinci tanım ise EnDat 2.2 enkoderi için geçerlidir.

Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):

Bit 0: F1 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 1: F2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 2: Ayrılmış (Aydınlatma).

Bit 3: Ayrılmış (Sinyal genliği).

Bit 4: Ayrılmış (Konum değeri).

Bit 5: Ayrılmış (Aşırı gerilim).

Bit 6: Ayrılmış (Düşük gerilim) / EnDat beslemesi donanım hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Ayrılmış (Aşırı akım) / Park edilmemiş durumda EnDat enkoderi çekildi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Ayrılmış (Akü) / EnDat beslemesi aşırı akımı (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Ayrılmış / EnDat beslemesi aşırı gerilimi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Aydınlatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Sinyal genliği (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Singleturn Konum 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Aşırı gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Düşük gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Aşırı akım (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Sıcaklık aşıldı (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Singleturn Konum 2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 24: Singleturn Sistem (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Singleturn Güç kapatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 26: Multiturn Konum 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Multiturn Konum 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Multiturn Sistem (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Multiturn Güç kapatma (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Multiturn Aşırı akış/Düşük akış (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Multiturn Akü (ayrılmış).

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.

- Gerektiğinde enkoderi değiştirin

Not:

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekilebilir ve takılabilir.

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekildiğinde enkoderin takılmasının ardından hata onayı için bir POWER ON (kapama/açma) gereklidir.

231137 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Konum belirlemesinde hata (Singleturn)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR

Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)

Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: DRIVE-CLiQ enkoderine bir konum belirleme hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyxxxxxx hex: yy = Enkoder varyantı, xxxxxx = Hata nedeni bit kodlaması
---
yy = 8 (0000 1000 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 1: Sinyal izleme (sin/cos).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: LED izleme.
Bit 17: Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 18: Safety kanalının Singleturn tek adımlılık denetimi.
Bit 19: ECRC, Safety kanalındaki yapılandırmada hata.
Bit 23: Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
---
yy = 11 (0000 1011 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Rotasyon sayacı ile yazılım sayacı arasında fark (XC_ERR).
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Artımlı sinyaller için iz hatası (LIS_ERR).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki karşılaştımada hata (ST_ERR).
Bit 3: İzin verilen maksimum sıcaklık aşıldı (TEMP_ERR).
Bit 4: Akım beslemesinde aşırı gerilim (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Akım beslemesinde aşırı akım (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Akım beslemesinde düşük gerilim (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Rotasyn sayacında hata (MT_ERR).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 11: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Singleturn konumu OK (ADC_ready).
Bit 12: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Rotsyon sayacı OK (MT_ready).
Bit 13: Konum sözcüğü 1 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 14: Konum sözcüğü 1 Mutlak konum hatası (MLS_ERR).
Bit 15: Konum sözcüğü 1 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
Bit 18: Konum sözcüğü 2 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki kaşılaştırmada hata (ST_ERR).
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Mutlak konum hatası (MLS_ERR).
Bit 23: Konum sözcüğü 2 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
---
yy = 12 (0000 1100 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 8: Enkoder hatası.
Bit 10: Dahili konum verileri aktarımında hata.
---
yy = 14 (0000 1110 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 FPGA hatası.
Bit 3: Konum sözcüğü 1 Hız hatası.
Bit 4: Konum sözcüğü 1 FPGA'lar arasında iletişim hatası / Artımlı sinyalde hata.
Bit 5: Konum sözcüğü 1 Mutlak değer zaman aşımı / Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 6: Konm sözcüğü 1 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).
Bit 7: Konm sözcüğü 1 Dahili hata (FPGA iletişimi / FPGA paramtrelemesi / Kendi kendine test / Yazılım).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: Konum sözcüğü 2 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 17: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Multiturn).

Bit 18: Konum sözcüğü 2 FPGA hatası.
Bit 19: Konum sözcüğü 2 Hız hatası.
Bit 20: Konm sözcüğü 2 FPGA'lar arasında iletişim hatası.
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).
Bit 23: Konum sözcüğü 2 Dahili hata (Kendi kendine test / Yazılım).

Not:
Burada açıklanmayan bir enkoder varyantında, bit kodlaması hakkında ayrıntılı bilgi için enkoder üreticisine başvurun.

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.
- Gerektiğinde DRIVE-CLiQ enkoderi değiştirin

231138 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Konum belirlemesinde hata (Multiturn)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: DRIVE-CLiQ enkoderinde bir konum belirleme hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyxxxxxx hex: yy = Enkoder varyantı, xxxxxx = Hata nedeni bit kodlaması
---
yy = 8 (0000 1000 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 1: Sinyal izleme (sin/cos).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: LED izleme.
Bit 17: Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 19: ECRC, Safety kanalındaki yapılandırmada hata.
Bit 23: Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
---
yy = 11 (0000 1011 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Rotasyon sayacı ile yazılım sayacı arasında fark (XC_ERR).
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Artımlı sinyallerin iz hatası (LIS_ERR).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki karşılatırmada hata (ST_ERR).
Bit 3: İzin verilen maksimum sıcaklık aşıldı (TEMP_ERR).
Bit 4: Akım beslemesinde aşırı gerilim (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Akım beslemesinde aşırı akım (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Akım beslemesinde düşük gerilim (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Rotasyon sayacında hata (MT_ERR).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 11: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Singleturn konumu OK (ADC_ready).
Bit 12: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Rotasyon sayacı OK (MT_ready).
Bit 13: Konum sözcüğü 1 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 14: Konum sözcüğü 1 Mutlak konumda hata (MLS_ERR).
Bit 15: Konum sözcüğü 1 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
Bit 18: Konum sözcüğü 2 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki karşılaştırmada hata (ST_ERR).
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Mutlak konumda hata (MLS_ERR).
Bit 23: Konum sözcüğü 2 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
---
yy = 14 (0000 1110 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 FPGA hatası.
Bit 3: Konum sözcüğü 1 Hız hatası.
Bit 4: Konum sözcüğü 1 FPGA'lar arasında iletişim hatası / Artımlı sinyalde hata.
Bit 5: Konum sözcüğü 1 Mutlak değer zaman aşımı / Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 6: Konum sözcüğü 1 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).
Bit 7: Konum sözcüğü 1 Dahili hata (FPGA iletişimi / FPGA parmetrelemesi / Kendi kendine test / Yazılım).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: Konum sözcüğü 2 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 17: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 18: Konum sözcüğü 2 FPGA hatası.
Bit 19: Konum sözcüğü 2 Hız hatası.
Bit 20: Konum sözcüğü 2 FPGA'lar arasında iletişim hatası.
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).

Bit 23: Konum sözcüğü 2 Dahili hata (Kendi kendine test / Yazılım).

Not:

Burada açıklanmayan bir enkoder varyantında, bit kodlaması hakkında daha ayrıntılı bilgi için enkoder üreticisine başvurun.

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.
- Gerektiğinde DRIVE-CLiQ enkoderi değiştirin

231142 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Akü gerilim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Enkoder kapalı durumdayken, çoklu tur bilgilerinin güvenliği için bir pil kullanıyor. Çoklu tur bilgilerinin saklanmaya devam etmesi için pilin voltajı artık yeterli değil.

Çözümü: Pili değiştirin.

231150 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Başlangıç konumuna getirme hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: p0404'te seçilen bir enkoder işlevi yürütülemiyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
Arızalı enkoder işlevi.
Bit ataması, p0404'ünkine karşılık gelir (örn. Bit 5 ayarlandı: C/D izi hatası).
Ayrıca bkz: p0404, p0491

Çözümü: - p0404 doğru ayarını kontrol edin.
- Kullanılan enkoder tipi (artımlı/mutlak) ve SMCxx enkoder kablosunu kontrol edin.
- Arızayı ayrıntılı tanımlayan muhtelif diğer arıza bildirilerini dikkate alın.

231151 <Yer bilgisi>enkoder 1: Başlatma işlemi, için gerekli enkoder devri çok yüksek.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Sensör modülünün başlatılma sırasındaki enkoder devri çok yüksek.

Çözümü: Sensör modülünün başlatılma sırasındaki enkoder devrini gerektiği şekilde ayarlayın.
gerekiyorsa denetimi kapatın (p0437.29).
Ayrıca bkz: p0437

231152 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Maksimum sinyal frekansı (A/B izi) aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Enkoder değerlendirmesinin maksimum sinyal frekansı aşıldı.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Hz cinsinden güncel sinyal frekansı.
Ayrıca bkz: p0408
Çözümü: - Devri düşürün.
- Daha düşük darbe numarasına sahip enkoder kullanın (p0408).

231153 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Tanımlama başarısız.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Enkoder tanımlamada (bekleyen) p0400 = 10100 ile bir hata gündeme geldi.
Bağlı bulunan enkoder tanımlanamadı.
Arıza değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0: Data boyu hatalı.
Ayrıca bkz: p0400
Çözümü: Data belgesine göre enkoderi manüel konfigüre edin.

231160 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Analog sensörü A kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: ENKODER (HİÇBİR)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi ayarlanan ölçüm alanının dışındadır (p4673).
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).
Çözümü: Arıza değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.
Arıza değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4673).
Arıza değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

231161 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Analog sensörü B kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: ENKODER (HİÇBİR)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi ayarlanan ölçüm alanının dışındadır (p4675).
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).

Çözümü: Arıza değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.
Arıza değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4675).
Arıza değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

231163 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Analog sensör konum değeri sınır değerini aşıyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: ENKODER (HİÇBİR)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Konum değeri, izin verilen -0.5 ...+0.5 alanını aştı.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
1: LVDT sensörünün konum değeri.
2: Enkoder eğrisinin konum değeri.

Çözümü: Arıza değeri = 1:
- LVDT çeviri ilişkisini kontrol edin (p4678).
- B izindeki referans sinyalinin bağlantısını kontrol edin.
Arıza değeri = 2:
- Eğriye ait katsayıları kontrol edin (p4663 ... p4666).

231400 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Sıfır işareti mesafesi hatalı (uyarı eşiği aşıldı)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ölçülen sıfır işareti mesafesi, parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesiyle uyumlu değil.
Mesafe kodlanmış enkoderlerde sıfır işareti mesafesi, çiftler halinde tespit edilen sıfır işaretlerinden belirlenir. Buradan çıkan sonuç, eksik olan bir sıfır işaretinin,çift oluşturma işlemine bağlı olarak, hiçbir hataya yol açamayacağı ve sistem içerisinde herhangi bir etkisinin olmayacağıdır.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425'de (döner enkoder) veya p0424'de (lineer enkoder) ayarlanır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
Belirli aralıklarla ölçülen son sıfır işareti mesafesi (4 tane aralık = 1 enkoder darbesi).
Sıfır işareti mesafesinin yakalanması sırasında, ön işaret işlem yönünü belirler.

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder).
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin

231401 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Sıfır işareti devre dışı (uyarı eşiği aşıldı)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıfır işareti algılaması olmadan 1.5 kat parametrelenen sıfır işareti mesafesi aşıldı.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425 (döner enkoder) veya p0424 (doğrusal enkoder) içinde ayarlanır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
POWER ON sonrasında ya da algılanan son sıfır işaretinden sonra artış sayısı (4 artış = 1 enkoder palsı).
Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder kablosunu kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder).
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0425).
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin.

231405 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Enkoder değerlendirmesindeki sıcaklık aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: sıcaklık: [0,1 derece C] %1, sıcaklık sensör numarası: %2
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Enkoderin elektroniği veya enkoder değerlendirmesinde, izin verilmeyen yüksek bir sıcaklık tespit edildi.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
yyxxxx hex: yy = sıcaklık sensör numarası, xxxx = 0.1°C cinsinden ölçülen modül sıcaklığı
Çözümü: DRIVE-CLiQ-Bağlantısında motorun ortam sıcaklığını düşürün

231407 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Fonksiyon sınırına ulaşıldı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Enkoder, fonksiyon sınırlarından birine ulaştı. Servis tavsiye edilir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: Artımlı sinyal
3: Mutlak iz
4: Kod bağlantısı
Çözümü: Servis uygulayın. Gerekiyorsa enkoderi değiştirin.
Bilgi:
Bir enkoderin fonksiyon rezervi r4651 üzerinden gösterilebilir.
Ayrıca bkz: p4650, r4651

231410 <Yer bilgisi>Enkoder 1: İletişim hatalı (enkoder ve Sensor Module)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Seri iletişim protokolünün aktarımı sırasında enkoder ve değerlendirme modülü arasındaki aktarım hatalı
İkaz değeri (r2124, ikili kurulum):
Bit 0: Pozisyon protokolündeki alarm biti
Bit 1: Veri hattında yanlış durgun seviye
Bit 2: enkoder cevap vermiyor (50 ms içinde herhangi bir başlangıç biti vermiyor)
Bit 3: CRC-Hatası: enkoderden gelen kontrol rakamı verilerde yer alana uyumlu değil
Bit 4: enkoderin onayı hatalı enkoder görevi yanlış anladı veya uygulayamıyor
Bit 5: Seri sürücüde dahili hata İzin verilmeyen mod komutu talep edildi
Bit 6: Döngüsel okumada zaman aşımı
Bit 8: Protokol fazla uzun (örn. > 64 bit)
Bit 9: Alım ara belleğinde aşırı çalışma
Bit 10: Çift okumada kenar hatası
Bit 11: Parite hatası
Bit 12: Mono flop süresi sırasında veri hattı seviyesi hatalı

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoderi değiştirin.

231411 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Enkoder dahili bir uyarı bildiriyor (ayrıntılı bilgi)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin, ek bilgi: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Mutlak değer enkoderine ait hata sözü ayarlanmış uyarı bitleri getirdi.
Uyarı değeri (r2124, ikili olarak yorumla):
yyyyxxxx hex: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Hata nedeni
yyyy = 0:
Bit 0: Frekans aşıldı (Devir sayısı çok yüksek).
Bit 1: Sıcaklık aşıldı.
Bit 2: Aydınlatma kontrolü rezervi aşıldı.
Bit 3: Pili boşalt.
Bit 4: Referans noktasını gözden geçirin.
yyyy = 1:
Bit 0: Sinyal amplitüdü normal aralığın dışında.
Bit 1: Multiturn arabirim hatası.
Bit 2: Dahili veri hatası (singleturn/multiturn tek adımlarla değil).
Bit 3: EEPROM arabirim hatası.
Bit 4: SAR konvertör hatası.
Bit 5: Kayıt verileri aktarımında hata.
Bit 6: Error pinde dahili hata (nErr).
Bit 7: Sıcaklık eşiği aşıldı veya altına inildi.
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: enkoderi değiştirin

231412 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Enkoder dahili bir uyarı bildiriyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoder, seri protokol üzerinden bir uyarı veriyor.
Uyarı değeri (r2124, ikili yorumlama):
Bit 0: Konum protokolünde arıza biti.
Bit 1: Konum protokolünde uyarı biti.

Çözümü:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Enkoder kablolarının EMV uyumlu döşenip döşenmediğini kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- Enkoderi değiştirin.

231414 <Yer bilgisi>Enkoder 1: C veya D izi sinyal seviyesi tolerans dışında

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: C izi: %1, D izi: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoder C veya D izinin sinyal seviyesi (C^2 + D^2) veya Hall sinyalleri, tolerans bandında değil.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = D izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
xxxx = C izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 230 mV (enkoderin frekans karakteristiğine dikkat edin) ve > 750 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik, tolerans bandı içinde değilse, başlatma konumunun başlangıç ayarı için kullanılamaz.

Çözümü:
- EMV koşullarına uygun enkoder kanlolarını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- Sensör modülünü kontrol edin (örn. Temaslar).
- Hall sensörü kutusunu kontrol edin.

231415 <Yer bilgisi>Enkoder 1: A veya B izi sinyal seviyesi toleransı dışında (uyarı)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Amplitüd: %1, Açı: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (A^2 + B^2'nin kökü) izin verilen toleransın dışında.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Açı
xxxx = Genlik, yani A^2 + B^2'nin kökü (ön işaretsiz 16 bit)
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 230 mV'dir (enkoderin frekans karakteristiğine dikkat edin).
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 299A hex = 10650 dez sayısal değerine karşılık gelir.
0 ... FFFF hex açısı, hassas konumun 0 ... 360 derecesine karşılık gelir. Sıfır derecesi, B izinin negatif sıfır geçişinde bulunur.
Çözücü için Sensor Module notu (örn. SMC10):
Nominal sinyal seviyesi 2900 mV'dir (2.0 etkin Volt). Tetikleme eşiği < 1414 mV'dir (1.0 etkin Volt).
2900 mV pik değerinin bir sinyal seviyesi, 3333 hex = 13107 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - Devir alanını kontrol edin. Ölçüm ekipmanlarının frekans niteliği (amplitüd niteliği), devir alanı için yeterli değildir.
- EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
- Sensör modülünü kontrol edin (örn. temaslar).
- Kod diskinin kirlenmesi veya ışıklandırmanın eskimesi durumunda enkoderi değiştirin.

231418 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Devir değişimi tutarlı değil (uyarı)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir HTL / TTL enkoderde, devir değişimi birden çok algılama döngüsü üzerinden p0492'deki değeri aştı.
Ortalama devir sayısı gerçek değerinin değişimi, akım regülatörünün algılama süresinde izlenir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Ayrıca bkz: p0492

Çözümü: - Tako beslemesini kopukluk açısından kontrol edin.
- Takometre perdelemesini kontrol edin.
- p0492 ayarını muhtemelen yükseltin.

231419 <Yer bilgisi>Enkoder 1: İz A veya B tolerans aralığı dışında

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: A veya B izleri için genlik/faz/ofset düzeltmesi sınırda.
Genlik hata düzeltmesi: Genlik B / genlik A = 0.78 ... 1.27
Faz: <84 derece veya >96 derece
SMC20: Ofset düzeltmesi: +/-140 mV
SMC10: Ofset düzeltmesi: +/-650 mV
Uyarı değeri (r2124, onaltılık olarak yorumla):
xxxx1: B izi asgari ofset düzeltmesi
xxxx2: B izi azami ofset düzeltmesi
xxx1x: A izi asgari ofset düzeltmesi
xxx2x: A izi azami ofset düzeltmesi
xx1xx: B/A izi asgari genlik düzeltmesi
xx2xx: B/A izi azami genlik düzeltmesi
x1xxx: Asgari faz hatası düzeltmesi
x2xxx: Azami faz hatası düzeltmesi
1xxxx: Asgari kübik düzeltme
2xxxx: Azami kübik düzeltme
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - Mekanik montaj toleransını yerleştirilmeyen enkoderlerde kontrol edin (örn. Dişli enkoderi).
- Soket bağlantısını kontrol edin (Aktarım dirençlerini de).
- enkoder sinyalini kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

231421 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Belirtilen değiştirme konumu yanlış (uyarı)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Değiştirme konumunun gerçek değer algılamasında bir hata tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
3: Seri protokolün mutlak konumu ve A/B izi, birbirinden enkoder palsının yarısı kadar farklıdır. Mutlak konum, her iki izin de negatif olduğu çeyreklerde sıfır konumuna sahip olmalıdır. Bir arıza durumunda, konum bir enkoder palsı kadar hatalı olabilir.
Çözümü: Uyarı değeri = 3:
- Gerekirse kablolu standart bir enkoderde üreticiyle bağlantı kurun.
- İzlerin, seri olarak iletilen konum değerlerine atamasını düzeltin. Bunun için iki iz invert edilerek sensör modülüne bağlanmalıdır (A ile A* ve B ile B*'yi değiştir) veya programlanabilen bir enkoderde konuma ait sıfır noktası ofsetini kontrol edin.

231422 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Dikdörtgen enkoder impuls sayısı tolerans bandı dışındadır.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Ölçülen sıfır işareti mesafesi, parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesiyle uyumlu değil.
Etkinleştirilmiş dikdörtgen impuls sayısı düzeltmesinde ve yeniden parametrelendirilmiş 31131 hatalarında, eğer akümülatör p4683 veya p4684'den daha büyük deüerler içerdiğinde bu uyarı gelir.
Sıfır noktası izlemesi için sıfır noktası mesafesi p0425'de (döner enkoder) ayarlanır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
Enkoder darbelerinde akümüle fark impulsları.
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder).
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin

231429 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Hall sensörü/iz C/D ve iz A/B pozisyon farkı çok büyük

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: İz C/D hatası +/-15 °'den daha büyük olduğunda mekanik veya +/-60 °elektrikli ya da hall sinyallerinde hata +/-60 °elektrikliden daha büyüktür.
İz C/D periyotlarından biri 360 °mekaniğe denktir.
Hall sinyallerinden bir periyot 360 °elektrikliye denktir
Denetim örn. Hall sensörleri İz C/D için ek olarak yanlış bir dönüş mantığında bağlandığında veya belirsiz değerler sunduğunda devreye girmektedir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
İz C/D alanında geçerli olan:
Ölçülen sapma mekanik açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)
Hall sinyallerinde geçerli olan:
Ölçülen sapma elektriksel açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - İz C veya D bağlı değil
- C/D izi için ek olarak bağlı bulunan hall sensörlerini düzeltin
- EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Hal sensörünün ayarını kontrol edin

231431 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Artımlı/Mutlak konum farkı çok yüksek (uyarı)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Sıfır impuls geçişinde, artımlı konumda bir sapma tespit edilmiştir.
Eşit uzaklıklı sıfır markalarda geçerli olanlar:
Geçilen ilk sıfır markası, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markalarının mesafesi, ilk sıfır markasına olan mesafenin n katı olmalıdır.
Mesafe kodlu sıfır markalarda geçerli olanlar:
İlk sıfır markası çifti, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markaları, ilk sıfır markasıyla aralarında beklenen bir mesafeye sahip olmalıdır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
Dörtlüklerde sapma (1 çizgi = 4 Dörtlük)
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: EMV koşullarına uygun sensör hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- Kod diskinin kirlenmesi veya ortamdaki aşırı manyetik alanları kontrol edin.

231432 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Rotor konum adaptasyonu düzeltme sapması

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: A/B izinde palslar kaybolmuş veya çok fazla sayılmış. Bu pals şu anda düzeltilmektedir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Artış cinsinden sıfır işareti mesafesine yönelik ölçülen son sapma (4 artış = 1 enkoder palsı).
Ön işaret, sıfır işareti mesafesinin tespiti sırasında ilgili hareket yönünü belirtir.

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- enkoder sınır frekansını kontrol edin.
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).

231442 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Batarya gerilimi uyarı eşiğine ulaşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Kapalı konumda çoklu dönüş bilgisini emniyete almak için enkoder bir akü kullanır. Akü geriliminin gerilemesinin devam etmesi halinde çoklu dönüş bilgisi tamponlanamaz.

Çözümü: Pili değiştirin.

231443 <Yer bilgisi>Enkoder 1: C/D izi sinyal seviyesi tolerans dışında (uyarı)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: enkoder 1 'deki tek kutuplu seviye (CP/CN veya DP/DN), izin verilen toleransın dışındadır.
Uyarı değeri (r2124, ikili olarak oluşturma).
Bit 0 = 1: Ya CP ya da CN tolerans dışındadır.
Bit 16 = 1: Ya DP ya da DN tolerans dışındadır.
enkoderin tek kutuplu sinyal seviyelerinin nominal değeri 2500 mV +/-500 mV alanındadır.
Tetikleme eşikleri < 1700 mV und bei > 3300 mV alanındadır.
Not:
Sinyal seviyelerinin değerlendirmesi, sadece aşağıdaki şartlar yerine getirldiğinde yapılabilir:
- Sensör modülü özellikleri mevcuttur (r0459.31 = 1).
- Denetleme etkinleştirilmiştir (p0437.31 = 1).
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü:
- Enkoder kablolarının ve blendajın EMV uyumlu döşenip döşenmediğini kontrol edin.
- Soket bağlantılarını ve kontakları kontrol edin.
- C/D izleri doğru bağlanmış mı (CP sinyal kabloları CN ile veya DP sinyal kabloları DN ile değiştirildi mi)?
- Enkoder kablosunu değiştirin.

231460 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Analog sensörü A kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi p4673'de ayarlanan ölçüm alanının dışındadır.
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).

Çözümü: Uyarı değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.
Uyarı değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4673).
Uyarı değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

231461 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Analog sensörü B kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi ayarlanan ölçüm alanının dışındadır (p4675).
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).

Çözümü: Uyarı değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.
Uyarı değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4675).
Uyarı değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

231462 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Analog sensörde hiçbir kanal etkin değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Analog sensörlerde A ve B kanalı etkin değil.
Çözümü: - A kanalı ve/veya B kanalını etkinleştirin (p4670).
- Enkoder yapılandırmasını kontrol edin (p0404.17).
Ayrıca bkz: p4670

231463 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Analog sensör konum değeri sınır değerini aşıyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Konum değeri, izin verilen -0.5 ...+0.5 alanını aştı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: LVDT sensörünün konum değeri.
2: Enkoder eğrisinin konum değeri.
Çözümü: Uyarı değeri = 1:
- LVDT çeviri ilişkisini kontrol edin (p4678).
- B izindeki referans sinyalinin bağlantısını kontrol edin.
Uyarı değeri = 2:
- Eğriye ait katsayıları kontrol edin (p4663 ... p4666).

231470 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Enkoder dahili bir hata bildiriyor (X521.7)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sensor Module Cabinet 30 (SMC30) için, X521.7 terminalindeki 0 sinyali üzerinden enkoderin kirli olduğu bildiriliyor.
Çözümü: - Bağlantıları kontrol edin.
- Enkoder veya enkoder hattını değiştirin.

231500 <Yer bilgisi>Enkoder 1: İşlem alanı aşıldı pozisyon izleme

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sürücü / enkoder projelendirilmiş linear eksende, modül düzeltmesi olmadan azami olası işlem alanını aşmıştır. Bu değe, p0412 alanında okunmalı ve motor turu sayısı olarak yorumlanmalıdır.
p0411.0 = 1 'de azami işlem alanı, projelendirilmiş linear eksende p0421 değerinin 64 misli (+/- 32 misli) olarak tespit edilmiştir.
p0411.3 = 1 'de azami işlem alanı, projelendirilmiş linear eksende olabilecek en yüksek değer olarak ayarlanmıştır ve +/- p0412/2'dir (tam devir olarak yuvarlanmıştır). Olabilecek en büyük değer çizgisel sayı (p0408) ve hassas çözünürlüğe (p0419) bağlıdır.

Çözümü: Arıza aşağıdaki gibi giderilmelidir:
- Enkoder devreye almayı seçin (p0010 = 4).
- Konum takibi pozisyonunu geri alın (p0411.2 = 1).
- Enkoder devreye alınmasını kaldırın (p0010 = 0).

Ardından arıza onaylanmalı ve mutlak değer enkoderinin ayarı uygulanmalıdır

231501 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Pozisyon izleme, enkoder pozisyonu tolerans penceresi dışında

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sürücü/Enkoder, kapalı druumda, tolerans penceresinde parametrelenmiş olandan daha büyük bir mesafe hareket ettirildi. Mekanik sistem ile enkoder arasında artık bir ilişki olmayabilir.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Mutlak değer artışı cinsinden son enkoder konumuna yönelik sapma.
Ön işaret, hareket yönünü belirtir.
Not:
Bulunan sapma ayrıca r0477'de gösterilir.
Ayrıca bkz: p0413, r0477

Çözümü: Konum takibini aşağıdaki gibi geri alın:
- Enkoder devreye almayı seçin (p0010 = 4).
- Konum takibi pozisyonunu geri alın (p0411.2 = 1).
- Enkoderin devreye alınmasını kaldırın (p0010 = 0).

Ardından arıza onaylanmalı ve gerektiğinde mutlak değer enkoderinin ayarı uygulanmalıdır (p2507)
Ayrıca bkz: p0010

231502 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Ölçüm dişli kutusuna sahip enkoder, geçerli sinyaller olmadan

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (KPL2)
Servo: KPL1 (KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Ölçüm dişlileri ile enkoder geçerli sinyali hizmete sunmaz

Çözümü: Tüm ölçüm dişlilerinin takılı bulunan enkoder ile geçerli güncel değerleri sevk etmesi sağlanmalıdır

231503 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Konum takibi geri alınamıyor.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN
Nedeni: Ölçüm dişlisi konum takibi geri alınamıyor.
Çözümü: Arıza aşağıdaki gibi giderilmelidir:
- Enkoder devreye almayı seçin (p0010 = 4).
- Konum takibi pozisyonunu geri alın (p0411.2 = 1).
- Enkoder devreye alınmasını kaldırın (p0010 = 0).
Ardından arıza onaylanmalı ve mutlak değer enkoderinin ayarı uygulanmalıdır

231700 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Fonksiyonel güvenlik denetimi başlatıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Fonksiyonel güvenlik etkinleştirildi. DRIVE-CLiQ enkoderinin kendi kendine testi bir hata tespit etti.
Uyarı değeri (r2124, ikili yorumlama):
Bit x = 1: Etkinlik testi x başarısız oldu.
Çözümü: enkoderi değiştirin

231800 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Toplu alarm

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Motor enkoderi en az bir arıza algıladı
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: Diğer güncel bildirilerin değerlendirilmesini uygulayın

231801 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ: Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti belirlenmemiş.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: - EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- İlgili bileşenleri değiştirin.

231802 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Zaman dilimi fazlalığı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Enkoder 1'de bir zaman dilimi taşması ortaya çıktı.
Hata değeri (r0949, onaltılık olarak yorumla):
yx hex: y = İlgili fonksiyon (Siemens dahili hata teşhisleri), x = İlgili zaman dilimi
x = 9:
Hızlı (akım ayarlayıcı döngüsü) zaman diliminde zaman dilimi taşması.
x = A:
Orta zaman diliminde zaman dilimi taşması.
x = C:
Yavaş zaman diliminde zaman dilimi taşması.
yx = 3E7:
SYNO'yu beklerken zaman aşımı (örneğin asiklik işletmede beklenmedik bir tekerrür).
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: Akım regülatörü algılama süresini artırın.
Not:
Akım regülatörü algılama süresi = 31.25 µs için ürün numarası 6SL3055-0AA00-5xA3 olan bir SMx20 kullanın.

231804 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Sensor Module kontrol toplamı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: POWER ON (HEMEN)

Nedeni: Program hafızasının sensör modülünde okunması sırasında bir kontrol tutarı hatası gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
yyyyxxxx hex
yyyy: İlgili bellek alanı
xxxx: Kontrol rakamı arasındaki farkı POWER ON ve güncel kontrol tutarında okuma
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- Bileşen için izin verilen ortam sıcaklığının korunup korunmadığını kontrol edin.
- Sensor Module'yi değiştirin.

231805 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Hatalı EEPROM kontrol toplamı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: EEPROM'daki dahili veriler bozulmuş.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
01: EEPROM erişimi hatalı.
02: EEPROM'da çok fazla blok var.
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: Yapı grubunu değiştirin

231806 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Başlangıç konumuna getirme hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin başlatılması başarısız oldu.
Hata değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0, 1: Dönen motor sırasında enkoderin başlatılması başarısız oldu (Enkoder darbelerinde/4 kaba ve ince konumdan sapma).
Bit 2: A izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 3: B izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 4: Hızlanma girişi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 5: Güvenlik A izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 6: Güvenlik B izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 7: C izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 8: D izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 9: R izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 10: A ve B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 11: C ve D arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 12: Güvenlik A ve güvenlik B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 13: A ve güvenlik B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 14: Güvenlik A ve B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 15: Belirlenen merkezi gerlimlerin standart sapması çok büyük (> 0,3 V).
Bit 16: Dahili hata – Bir kaydın (CAFE) okunması sırasında hata.
Bit 17: Dahili hata – Bir kaydın (CAFE) yazılması sırasında hata.
Bit 18: Dahili hata – Merkezi gerilim uyarlaması mevcut değil.
Bit 19: Dahili hata – Hatalı ADC girişi.
Bit 20: Dahili hata – Sıfır geçişi bulunamadı.
Bit 28: EnDat 2.2 ölçüm cihazının başlangıç konumuna getirilmesinde hata.
Bit 29: EnDat 2.2 ölçüm cihazından gelen veriler okunurken hata.
Bit 30: EnDat 2.2 ölçüm cihazının EEPROM kontrol toplamı hatalı.
Bit 31: EnDat 2.2 ölçüm cihazının verileri tutarsız.
Not:
Bit 0, 1: 6SL3055-0AA00-5*A0'a kadar
Bit 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1'den itibaren
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: Arızadan çıkın.
Eğer arızadan çıkılamıyorsa:
Bit 2 ... 9: Enkoder besleme gerilimini kontrol edin.
Bit 2 ... 14: İlgili hattı kontrol edin.
Diğer bitler olmadan bit 15: R izini kontrol edin, p0404'deki ayarları kontrol edin.
Bit 28: EnData 2.2 konvertörü ve ölçüm cihazı arasındaki kabloyu kontrol edin.
Bit 29 ... 31: Arızalı ölçüm cihazını değiştirin.

231811 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Enkoder seri numarası değiştirildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Bir motor enkoderinin, bir senkron motorunun seri numaraları değişti. Değişiklik, sadece seri numarası (örneğin EnDat enkoderi) olan enkoderlerde ve montajlı motorlarda (z. B. p0300 = 401) veya yabancı motorlarda (p0300 = 2) kontrol edilir.
Neden 1:
- Geber değiştirildi.
Neden 2:
- Bir yabancı, montajlı veya lineer motorun yeni devreye alımı.
Neden 3:
- Montajlı ve ayarlı enkoderi olan motor dğiştirildi.
Neden 4:
- Enkoder seri numarasını kontrol eden bir sürüm için bir firmware güncellemesi uygulandı.
Bilgi:
Konum ayarlamasıyla, ayarın başlangıcında seri numarası devralınır (p2507 = 2).
Ayarlanmış enkoderde (p2507 = 3) seri numarası değişikliğe yönelik kontrol edilir ve gerekiyorsa ayarlar geri alınır (p2507 = 1).
Seri numarasını izlemeyi göstermek için şu şekilde hareket edilmelidir.
- İlgili enkoder veri seti için şu seri numarasını ayarlayın. p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
- F07414 bildirim türü N'ye göre parametrelendirin (p2118, p2119).
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: 1, 2 no'lu nedenlere:
Kutup konum tanımlaması yardımı ile otomatik yapılandırma gerçekleştirin. Arızadan çıkın. p1990 = 1 ile kutup konum tanımlaması başlat. Ardından, düzgün kutup konum tanımlamasını kontrol edin.
SERVO:
Eğer p1980'de bir kutup konum tanımlama süreci seçildiyse ve p0301, fabrikada ayarlanmış enkoderi olan bir motor tipi içermiyorsa, p1990 otomatik olarak etkinleştirilir.
veya
Ayarlamayı p0431 üzerinden yapın. Bu sırada yeni seri numarası otomatik olarak devralınır
veya
Enkoderde mekanik ayarlamaları yapın. Yeni seri numarasını p0440 = 1 bir ile devralın.
3, 4 no'lu nedenlere:
Yeni seri numarasını p0440 = 1 bir ile devralın.

231812 <Yer bilgisi>enkoder 1: Talep edilen döngü ya da RX-/TX zamanlaması desteklenmez

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit tarafından talep edilen çevrim veya RX/TX zamanlaması desteklenmiyor.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
0: Uygulama çevrimi desteklenmiyor.
1: DRIVE-CLiQ çevrimi desteklenmiyor.
2: RX ve TX zamanları arasındaki aralık çok küçük.
3: TX zamanı çok erken.
Çözümü: Tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

231813 <Yer bilgisi>enkoder 1: Donanım mantık ünitesi kapanmıştır.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: DRIVE-CLiQ enkoderinin mantık birimi devre dışı.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0: ALU watchdog tetiklendi.
Bit 1: ALU bir yaşam işareti hatası tespit etti.
Çözümü: Hata tekrar ederse, enkoderi değiştirin.

231820 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ: Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur.
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu alınanlar listesine uymuyor.
5 (=05 hex):
Alınan telegramın tipi, alınanlar listesine uymuyor.
6 (= 06 hex):
Telegram ve alınanlar listesindeki bileşenlerin adresi birbiriyle uyuşmuyor.
7 (= 07 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmektedir, fakat alınan telegram öyle değildir.
8 (= 08 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmemektedir, fakat alınan telegram öyledir.
9 (= 09 hex):
Alınan telegramda bir hata biti ayarlanmıştır.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken gelmiştir.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

231835 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
33 (= 21 hex):
Periyodik telegram henüz alınmadı.
34 (= 22 hex):
Telegramın alım listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderim listesinde zaman hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.

231836 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ: DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: KPL2
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram türü gönderim listesiyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: POWER ON uygulayın

231837 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ: Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: KPL2
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in etkilenen güç ünitesine olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata
35 (= 23 hex:
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67: (= 43 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

231845 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: KPL2
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif periyodik veri aktarımı esnasında senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: Bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

231850 <Yer bilgisi>enkoder 1: enkoder değerlendirmesi dahili yazılım hatası.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Enkoder 1 Sensor Modulende dahili bir yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak):
1: Arka-plan zaman dilimi bloke oldu.
2: Kod belleği üzerinden checksum OK değil.
10000: EnDat enkoderin OEM belleği yorumlanamayan veriler içeriyor.
11000 ... 11499: EEPROM üzerinden alınan açıklayıcı veriler yanlış.
11500 ... 11899: EEPROM üzerinden alınan kalibrasyon verileri yanlış.
11900 ... 11999: EEPROM üzerinden alınan konfigürasyon verileri yanlış.
12000 ... 12008: Analog/dijital dönüştürücü ile haberleşme de hata oluştu.
16000: DRIVE-CLiQ enkoder başlatma uygulaması hatası.
16001: DRIVE-CLiQ enkoder başlatma ALU hatası.
16002: DRIVE-CLiQ enkoder HISI / SISI başlatma hatası.
16003: DRIVE-CLiQ enkoder güvenli başlatma hatası.
16004: DRIVE-CLiQ enkoder dahili sistem hatası.
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - Sensör modülünü değiştirin.
- Gerektiğinde sensör modülünde gömülü yazılımı yükseltin
- Teknik Destek'e başvurun.

231851 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 1) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
DRIVE-CLiQ bileşenlerinden Control Unit'e giden yaşam işareti atanmadı
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
10 (= 0A hex):
Alınan telegramda yaşam işareti biti belirtilmemiş
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - İlgili bileşenin aygıt yazılımını yükseltin.
- İlgili bileşen için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

231860 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgili Sensor Module (enkoder 1) ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun.
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesi ile uyuşmuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telegramın türü, alım listesiyle uyuşmuyor.
6 (= 06 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor.
9 (= 09 hex):
İlgili DRIVE-CLiQ bileşeni ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi, besleme gerilimi kesintisini bildiriyor.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken.
17 (= 11 hex):
CRC hatası ve alınan telegram çok erken.
18 (= 12 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa ve alınan telegram çok erken.
19 (= 13 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun ve alınan telegram çok erken.
20 (= 14 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesiyle eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
21 (= 15 hex):
Alınan telegramın türü, alım listesi ile eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
22 (= 16 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
25 (= 19 hex):
Alınan telegramda hata biti ayarlandı ve alınan telegram çok erken.
Mesaj değeriyle ilgili not:
Münferit bilgiler, mesaj değerinde (r0949 / r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşen numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

231875 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Besleme gerilimi kesildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: KPL2
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
9 (= 09 hex):
Bileşenlerin besleme gerilimi başarısız oldu.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme gerilimi kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme boyutunu kontrol edin.

231885 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 1) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Katılımcılar senkron bir şekilde gönderip alamıyorlar.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
26 (= 1A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti ayarlanmamıştır ve alınan telegram çok erken gelmiştir..
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz ulaşmamıştır.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
98 (= 62 hex):
Döngüsel işletime geçiş sırasında hata.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - İlgili bileşenin besleme gerilimini kontrol edin.
- POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İlgili bileşeni değiştirin.

231886 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 1) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Veriler gönderilememiştir.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipi gönderilenler listesiyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON uygulayın
- Enkoder firmware yazılım versiyonunu (r0148) Control Unit firmware versiyonuna (r0018) uyumlu olup olmadığını kontrol edin.

231887 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgili DRIVE-CLiQ bileşeninde /enkoder 1 için sensör modülü) bir hata algılandı. Hatalı bir donanım gözardı edilemez.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata.
35 (= 23 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67 (= 43 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
96 (= 60 hex):
Yürütme ölçümü sırasında cevap çok geç ulaştı.
97 (= 61 hex):
Referans verilerinin değişimi çok fazla uzun sürüyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

231895 <Yer bilgisi>enkoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Alternatif döngüsel veri transferi hatası.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 1) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkornizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: POWER ON uygulayın

231896 <Yer bilgisi>Enkoder 1 DRIVE-CLiQ (CU) : Bileşen öellikleri tutarsız.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: komponent numarası: %1
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: KPL2 (ENKODER, HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (ENKODER, HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Arıza değeri tarafından belirtilen DRIVE-CLiQ bileşenlerinin nitelikleri (enkoder 1 için sensör modülü) uyumlu olmayan tarzda yüksek devire kıyasla değişmiştir Neden örn. Bir DRIVE-CLiQ hattının veya DRIVE-CLiQ bileşeninin değiştirilmesi olabilir
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bileşen numarası.
Çözümü: -POWER ON işlemini gerçekleştirin.
- Bir bileşen değişiminde, mümkünse aynı tür bileşen ve aynı firmware sürümü kullanın.
- Bir hat değişiminde, mümkün olduğunca aynı boyda kablo kullanın (azami hat uzunluğunu dikkate alın).

231899 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Bilinmeyen arıza

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: enkoder 1 'e ait sensör modülünde, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: - Sensör modülü üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0148)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

231902 <Yer bilgisi>Enkoder 1: SPI-Bus hatası gündeme geldi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Dahili SPI busu kullanımında hata.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü: - Sensor Module'yi değiştirin.
- Gerekirse Sensor Module'nin aygıt yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

231903 <Yer bilgisi>Enkoder 1: I2C-Bus hatası gündeme geldi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Dahili I2C busu kullanımında hata.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Çözümü: - Sensor Module'yi değiştirin.
- Gerekirse Sensor Module'nin aygıt yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

231905 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Enkoder parametrelemesi hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1, Ek bilgi: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Enkoder parametrelemesinde bir hata tespit edildi.
Parametrelenen enkoder tipi, bağlı enkoder ile uyuşmuyor olabilir.
İlgili parametre şu şekilde belirlenebilir:
- Hata değeri üzerinden parametre numarasını belirleyin (r0949).
- Parametre endeksini belirleyin (p0187).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
yyyyxxxx dez: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Parametre
xxxx = 421:
Bir EnDat / SSI enkoderde, protokoldeki mutlak konum küçük veya eşit 30 bit olmalıdır.
yyyy = 0:
Başka ek bilgi mevcut değil.
yyyy = 1:
Bu bileşen, A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) iz denetimi ile kombine HTL seviyesini (p0405.1 = 0) desteklemiyor.
yyyy = 2:
Tanımlanmış bir enkoderin kod numarası p0400'e girildi, ancak hiçbir tanımlama yapılmadı. Lütfen yeni bir enkoder tanımlaması başlatın.
yyyy = 3:
Tanımlanmış bir enkoderin kod numarası p0400'e girildi, ancak hiçbir tanımlama yapılmadı. Lütfen p0400'de kod numarası <10000 olan bir liste enkoderi seçin.
yyyy = 4:
Bu bileşen, A/B izi olmayan SSI enkoderini (p0404.9 = 1) desteklemiyor.
yyyy = 5:
SQW enkoderde, p4686'daki değer p0425'teki değerden büyük.
yyyy = 6:
DRIVE-CLiQ enkoderi bu yazılım sürümü ile kullanılamaz.
yyyy = 7:
Bir SQW enkoderde, XIST1 düzeltmesine (p0437.2) sadece eşit aralıklı sıfır işaretleri için izin verilir.
yyyy = 8:
Motor kutup çifti genişliği, kullanılan doğrusal skala tarafından desteklenmiyor.
yyyy = 9:
EnDat protokolündeki pozisyonun uzunluğu maksimum 32 bit olabilir.
yyyy = 10:
Bağlı enkoder desteklenmiyor.
yyyy = 11:
İz denetimi ilgili donanım tarafından desteklenmiyor.
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: - Bağlı bulunan sensör tipinin parametrelendirilen ile denk olup olmadığını kontrol edin.
- Arıza değeri (r0949) ve p0187 ile belirtilen parametreyi düzeltin.
Parametre numarası = 314:
- Kutup çifti sayısını ve ölçüm dişli aktarımını kontrol edin. "Kutup çifti sayısı" bölü "Ölçüm dişlisi aktarımı" oranı eşittir 1000 altında olmalıdır ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

231912 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Aygıt kombinasyonuna izin verilmiyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: ENKODER (HİÇBİR)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: ENKODER (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Seçilen sürücü kombinasyonu desteklenmiyor.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak):
1003:
Bağlanmış olan ölçüm ünitesi EnDat 2.2 konverter ile birlikte çalıştırılamaz. Örneğin, ölçüm ünitesinin pals sayısı/çözünürlüğü 2^n.
1005:
Ölçüm ünitesinin tipi (artımlı) EnDat 2.2 konverter tarafından desteklenmiyor.
1006:
EnDat aktarma için maksimum süre (31.25 µs) aşıldı.
2001:
Akım kontrolörü çevrimi, DP çevrimi ve Güvenlik çevrimi ayar kombinasyonu EnDat 2.2 enkoder tarafından desteklenmiyor.
2002:
Doğrusal ölçüm ünitesinin çözünürlüğü doğrusal motorun kutup çifti genişliği ile eşleşmiyor
Kutup çifti genişliği, minimum = p0422 * 2^20

Çözümü: Arıza değeri = 1003, 1005, 1006 için:
- İzin verilen bir ölçüm ünitesi kullanın.
Arıza değeri = 2001 için:
- İzin verilen bir çevrim kombinasyonu ayarlayın (eğer gerekirse, standart ayarları kullanın).
Arıza değeri = 2002 için:
- Daha düşük bir çözünürlüğe sahip bir ölçüm ünitesi kullanın (p0422).

231915 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Enkoder yapılandırması hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Enkoder 1'in yapılandırması hatalı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1:
Arıza/uyarı arasında yeniden parametrelendirmeye izin yok.
2:
Döngüsel DQ alıcı telegramı fazla uzun ve sınırlandırılıyor.
3:
Döngüsel DQ verici telegramı fazla uzun ve sınırlandırılıyor.
419:
Enkoder, yapılandırılmış hassas çözünürlük Gx_XIST2'de, artık 32 bit içerisinde gösterilemeyen, azami olası, mutlak güncel konum değeri (r0483) tespit eder.

Çözümü: Uyarı değeri = 1:
Arıza/uyarı arasında bir parametrelendirme uygulamayın.
Uyarı değeri = 419:
Hassas çözünürlüğü düşürün (p0419) veya bütün multiturn aralığına ihtiyaç yoksa denetimi (p0437.25) kapatın.

231916 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Enkoder parametrelemesi hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Parametre: %1, Ek bilgi: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: ENKODER (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: ENKODER (HİÇBİR, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir enkoder parametresi "hatalı" olarak algılandı.
Parametrelenmiş enkoder tipi, bağlı olanla örtüşmüyor olabilir.
İlgili parametre şu şekilde belirlenebilir:
- Hata değeri üzerinden parametre numarasını belirleyin (r0949).
- Parametre indeksini belirleyin (p0187).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Parametre numarası.
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü: Bağlı bulunan enkoder tipiyle parametrelendirilen enkoderin uyumlu olup olmadığını kontrol ediniz.
(r0949) ve p0187 arıza değeri tarafından belirtilen parametreyi düzeltin.

231920 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Sıcaklık sensörü hatası (motor)

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Kanal numarası: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Motor, sıcaklık sensörünü değerlendirirken bir arıza tespit etti.
Arıza nedeni:
1 (= 01 hex):
Kablo kopması mevcut veya sensör bağlı değil.
KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2 (= 02 hex):
Ölçülen direnç çok düşük.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Diğer değerler:
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Mesaj değeriyle ilgili not:
Münferit bilgiler mesaj değerinde (r0949 / r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Kanal numarası, xx = Hata nedeni
Ayrıca bkz: p0491

Çözümü:
- Enkoder hattını doğru tür ve bağlantıya yönelik kontrol edin.
- Sıcaklık sensörünün p0600'den p0603'e kadar seçimini kontrol edin.
- Sensör modülünü değiştirin (Donanım hatası veya hatalı kalibrasyon verileri).

231930 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Datalogger veri kaydetti.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Etkinleştirilmiş "Datalogger" (p0437.0 = 1) fonksiyonunda sensör modülünde bir hata oluştu. Bu uyarı, hataya ilişkin teşhis verilerinin hafıza kartına kaydedilmiş olduğunu gösteriyor.
Teşhis verileri şu dizin içerisine kaydedilecektir:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
TXT dosyasında şu bilgiler mevcuttur:
- En son yazılan BIN verisine ait gösterge.
- Hala mümkün olan yazma süreçlerinin sayısı (10000'dan itibaren aşağı doğru).
Bilgi:
BIN verilerinin değerlendirmesi sadece Siemens dahilinde olabilir.

Çözümü: Gerekli değil.
Bu uyarı otomatik olarak geri çekilir.
Veri kaydedici bir sonraki arıza durumunu kaydetmeye hazırdır.

231940 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Mil sensörü S1 gerilim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Mil analog sensörü S1'in gerilimi, izin verilen aralığın dışında.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
S1 sensörünün sinyal seviyesi.
Not:
500 mV'lik bir sinyal seviyesi, 500 dez. sayısal değerine karşılık gelir.
Çözümü: - Gerilim aletini kontrol edin.
- Toleransı ölçün ve gerekiyorsa uyarlayın (p5040).
- Eşikleri ölçün ve gerekiyorsa uyarlayın (p5041).
- S1 analog sensörünü ve bağlantıları kontrol edin.
Ayrıca bkz: p5040, p5041

231950 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: ENKODER (KPL2)
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Dahili bir yazılım hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Hata değeri, hata kaynağına ilişkin bilgileri içerir.
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Çözümü: - Gerekirse sensör modülündeki firmwareyi yeni versiyonuna yükseltin.
- Teknik Destek'e başvurun.

231999 <Yer bilgisi>Enkoder 1: Bilinmeyen alarm

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: enkoder 1 'e ait sensör modülünde, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir
Ayrıca bkz: p0491
Çözümü: - Sensör modülü üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0148)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

232100 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Sıfır işareti mesafesi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Ölçülen sıfır işareti mesafesi, parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesiyle uyumlu değil.
Mesafe kodlanmış enkoderlerde sıfır işareti mesafesi, çiftler halinde tespit edilen sıfır işaretlerinden belirlenir. Buradan çıkan sonuç, eksik olan bir sıfır işaretinin,çift oluşturma işlemine bağlı olarak, hiçbir hataya yol açamayacağı ve sistem içerisinde herhangi bir etkisinin olmayacağıdır.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425'de (döner enkoder) veya p0424'de (lineer enkoder) ayarlanır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Belirli aralıklarla ölçülen son sıfır işareti mesafesi (4 tane aralık = 1 enkoder darbesi).
Sıfır işareti mesafesinin yakalanması sırasında, ön işaret işlem yönünü belirler.

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder)
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).
- Devir eşiğinin üzerindeki bildirimde, gerekiyorsa filtreleme zamanını düşürün (p0438)
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

232101 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Sıfır işareti kesildi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: 1.5 kat parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesi aşıldı.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425'de (döner enkoder) veya p0424'de (lineer enkoder) ayarlanır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
POWER ON işleminden sonra veya en son yakalanan sıfır işaretinden beri aralıkların sayısı (4 aralık = 1 enkoder darbesi).

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder)
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0425).
- Devir eşiğinin üzerindeki bildirimde, gerekiyorsa filtreleme zamanını düşürün (p0438)
- p0437.1 aktif ise, p4686'yı kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

232103 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Sıfır işareti sinyal seviyesi (R izi) tolerans dışında

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: R izi: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sıfır işareti sinyal seviyesi (R izi) enkoder 2 için tolerans bandında değil.
Bu hata, tek kutuplu gerilim seviyesi (RP / RN) aşıldığında veya ayrımsal genliğin altında kalındığında tetiklenebilir.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = R izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit)
Enkoderin tek kutuplu sinyal seviyelerinin tetikleme eşikleri < 1400 mV ile > 3500 mV arasındadır.
Enkoderin ayrımsal sinyal seviyesinin tetikleme eşiği < -1600 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değeri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.
Hata değeri sadece -32768 ... 32767 dez (-770 ... 770 mV) aralığında gösterilebilir.
Sinyal seviyesi değerlendirmesi sadece aşağıdaki koşullar sağlandığında yürütülür:
- Sensor Module özellikleri mevcut (r0459.31 = 1).
- İzleme aktif (p0437.31 = 1).

Çözümü:
- Devir aralığını kontrol edin; ölçüm ekipmanının frekans karakteristiği (genlik karakteristiği) ilgili devir aralığı için yeterli olmayabilir.
- Enkoder kablolarının ve blendajın EMV uyumlu olarak döşenip döşenmediğini kontrol edin.
- Soket bağlantılarını ve kontakları kontrol edin.
- Enkoder tipini (sıfır işaretli enkoder) kontrol edin.
- Sıfır işaretinin bağlı olup olmadığını ve RP ve RN sinyal kabloları kutup bağlantılarının doğru olup olmadığını kontrol edin.
- Enkoder kablosunu değiştirin.
- Kodlama diski kirlenmişse veya aydınlatma eskimişse, enkoderi değiştirin.

232110 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Seri iletişim arızalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder ile dahilî veya haricî değerlendirme modülü arasındaki seri iletişim protokolünün aktarımında hata var.
Arıza değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bir EnDat 2.1 enkoderinde arıza değerlerinin anlamları şu şekildedir:
Bit 0: Pozisyon protokolünde alarm biti.
Bit 1: Data hattında yanlış durma seviyesi
Bit 2: Enkoder cevap vermiyor (50 ms içinde start biti sunmuyor).
Bit 3: CRC-Hatası: Enkoder protokolünde kontrol toplamı datalara uymuyor.
Bit 4: Enkoderin onayı hatalı: Enkoder görevi yanlış anladı veya uygulayamıyor.
Bit 5: Seri sürücüde dahili hata: Onaylanmayan mod komutu talep edildi.
Bit 6: Döngüsel okumada zaman aşımı.
Bit 7: Kayıt iletişiminde zaman aşımı.
Bit 8: Protokol fazla uzun (örn. > 64 Bit).
Bit 9: Alıcı tamponu aşımı.
Bit 10: Çift okumada Frame hatası
Bit 11: Parite hatası
Bit 12: Monoflop süresi sırasında data hattı seviyesi hatalı.
Bit 13: Data hattı hatalı.
Bit 14: Kayıt iletişiminde hata.
Bit 15: Dahili iletişim hatası
Not:
EnDat 2.2 enkoderinde F3x135 arıza değerinin anlamı (x = 1, 2, 3) açıklanmıştır.

Çözümü: Bit 0 = 1 arıza değerine yönelik:
enkoder arızalı. F31111 muhtelif diğer detayları sunmaktadır.
Bit 1 = 1 arıza değerine yönelik:
Yanlış enkoder tipi/enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 2 = 1 arıza değerine yönelik:
Yanlış enkoder tipi/enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 3 = 1 arıza değerine yönelik:
EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 4 = 1 arıza değerine yönelik:
- EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder ve enkoder kablosunu, sensör modülünü değiştirin.
Bit 5 = 1 arıza değerine yönelik:
- EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder ve enkoder kablosunu, sensör modülünü değiştirin.
Bit 6 = 1 arıza değerine yönelik:
- Sensör modülünde Firmware güncellemesini uygulayın.
Arıza değeri Bit 7 = 1:
- Hatalı enkoder türünü/enkoderi veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 8 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0429.2)
Bit 9 = 1 arıza değerine yönelik:
- EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder ve enkoder kablosunu, sensör modülünü değiştirin.
Bit 10 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0429.2, p0449)
Bit 11 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0436)
Bit 12 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0429.6)
Bit 13 = 1 arıza değerine yönelik:
- Veri hattını kontrol edin.
Arıza değeri Bit 14 = 1:
- Hatalı enkoder türünü/enkoderi veya enkoder kablosunu değiştirin.

232111 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Enkoder dahili bir hatayı bildiriyor (Ayrıntılı bilgi)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin, ek bilgi: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder hata sözcüğü ayrıntılı bilgi veriyor (hata bitleri).
p0404.8 = 0 için aşağıdakiler geçerlidir:
Siemens içi hata teşhisi için hata değeri.
p0404.8 = 1 için aşağıdakiler geçerlidir:
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Hata nedeni
yyyy = 0:
Bit 0: Aydınlatma devre dışı.
Bit 1: Sinyal genliği çok düşük.
Bit 2: Konum değeri yanlış.
Bit 3: Enkoder beslemesi aşırı gerilimi.
Bit 4: Enkoder beslemesi düşük gerilimi.
Bit 5: Enkoder beslemesi aşırı akımı.
Bit 6: Batarya değişimi gerekli.

Çözümü: yyyy = 0'da:
Arıza değeri Bit 0 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoder de: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 1 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoder de: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 2 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoder de: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 3 = 1:
Hatalı 5-V besleme gerilimi.
Bir SMC kullanımında: enkoder ve SMC kontrolü arasındaki soket hattını kontrol edin veya SMC değiştirin.
Direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip bir motor enkoderi kullanımında: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 4 = 1:
Hatalı 5-V besleme gerilimi.
Bir SMC kullanımında: enkoder ve SMC kontrolü arasındaki soket hattını kontrol edin veya SMC değiştirin.
Direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip bir motor kullanımında: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 5 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoderde: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 6 = 1:
Pil değişimi gereklidir (sadece pil tamponuna sahip enkoderde).
yyyy = 1'de:
Enkoder arızalı. Enkoderi değiştirin.

232112 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Enkoder dahili bir hatayı bildiriyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Enkoder, seri protokol üzerinden ayarlanan bir hata bitini bildiriyor.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0: Konum protokolünde hata biti.
Çözümü: Bit 0 = 1 arıza değerine yönelik:
Bir EnDat enkoderde, F31111, muhtemel diğer ayrıntıları sunar.

232115 <Yer bilgisi>Enkoder 2: A veya B izi sinyal seviyesi çok düşük

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: A izi: %1, B izi: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (A ^ 2 + B ^ 2'den başlayan kök) izin verilen sınır değerin altına düşüyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = B izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
xxxx = A izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 170 mV (giriş frekansı <= 256 kHz) veya < 120 mV'dir (giriş frekansı > 256 kHz).
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Çözücü için Sensor Module notu (örn. SMC10):
Nominal sinyal seviyesi 2900 mV'dir (2.0 etkin Volt). Tetikleme eşiği < 1070 mV'dir.
2900 mV pik değerinin bir sinyal seviyesi, 6666 hex = 26214 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımı hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.

Çözümü: - EMV'ye uygun olarak döşenmiş enkoder hatlarını ve izolasyonu kontrol edin.
- Bağlantıları kontrol edin.
- Enkoder veya enkoder hattını değiştirin.
- Sensör modüllerini kontrol edin (örneğin temas noktaları).
Kendi depolaması olmayan ölçüm sistemleri için şunlar geçerlidir:
- Okuma kafasının ayarlanması ve ölçüm tekerinin depolanmasını kontrol edin.
Kendi depolaması olan ölçüm sistemleri için şunlar geçerlidir:
- Enkoder muhafazasına eksensel bir basınç uygulanmadığına emin olun.

232116 <Yer bilgisi>Enkoder 2: A veya B izi sinyal seviyesi çok düşük

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: A izi: %1, B izi: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Enkoderin A ve B düzeltilmiş enkoder sinyallerinin sinyal seviyesi izin verilen sınır değerin altına düşüyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = B izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
xxxx = A izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 130 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
Sensör modülünü kontrol edin (örn. temaslar).

232117 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Dönüştürme, Sinyal A/B/R hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir kare enkoderde (çift kutuplu, çift uçlu) A *, B * ve R * sinyalleri A, B ve R sinyallerine çevrilmemiş.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0 ... 15: Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Bit 16: A izi hatası.
Bit 17: B izi hatası.
Bit 18: R izi hatası.
Not:
SMC30 (sadece ürün numarası 6SL3055-0AA00-5CA0 ve 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310-2 için aşağıdakiler geçerlidir:
R izi olmayan bir kare enkoder kullanılıyor ve iz denetimi (p0405.2 = 1) etkinleştirildi.

Çözümü: - Enkoderi / Kabloyu kontrol edin.
- Enkoder sinyalleri ve ters çevrilmiş sinyalleri iletiyor mu?
Not:
SMC30 (sadece ürün numarası 6SL3055-0AA00-5CA0 ve 6SL3055-0AA00-5CA1) için aşağıdakiler geçerlidir:
- p0405 ayarını kontrol edin (p0405.2 = 1 sadece enkoder X520'ye bağlandığında mümkündür).
R izi olmayan bir kare enkoderde, X520 (SMC30), X220 (CUA32) veya X23 (CU310-2) bağlantısı için aşağıdaki köprüler ayarlanmalıdır:
- Pim 10 (referans sinyali R) <--> Pim 7 (şasi enkoder beslemesi)
- Pim 11 (referans sinyali R ters çevrilmiş) <--> Pim 4 (enkoder beslemesi)

232118 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Devir değişimi tutarlı değil

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Bir HTL / TTL enkoderde, devir değişimi birden çok algılama döngüsü üzerinden p0492'deki değeri aştı.
Ortalama devir sayısı gerçek değeri değişikliği, akım regülatörünün algılama süresinde izlenir.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Ayrıca bkz: p0492

Çözümü: - Tako beslemesini kopukluk açısından kontrol edin.
- Takometre perdelemesini kontrol edin.
- Maksimum devir farkı tarama döngüsüne göre muht. Yükseltin (p0492)

232120 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Enkoderin besleme gerilimi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin besleme geriliminde bir hata tespit edildi.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0: Algılama kablosunda düşük gerilim.
Bit 1: Enkoder beslemesinde aşırı akım.
Bit 2: "Çözücü tetiklemesi negatif" kablosundaki enkoder beslemesinde aşırı akım.
Bit 3: "Çözücü tetiklemesi pozitif" kablosundaki enkoder beslemesinde aşırı akım.
Bit 4: Power Module (PM) üzerinden 24 V beslemesi aşırı yüklenmiş.
Bit 5: Dönüştürücünün EnDat bağlantısında aşırı akım.
Bit 6: Dönüştürücünün EnDat bağlantısında aşırı gerilim.
Bit 7: Dönüştürücünün EnDat bağlantısında donanım hatası.
Not:
6FX2002-2EQ00-.... ve 6FX2002-2CH00-.... enkoder kablolarının karıştırılması, çalışma gerilimi pimleri döndüğünden enkoderin tahrip olmasına neden olabilir.

Çözümü: Arıza değeri Bit 0 = 1:
- Doğru enkoder kablosu bağlandı mı?
- Enkoder kablosunun bağlantılarını kontrol edin.
- SMC30: Parametrelendirmeyi kontrol edin (p0404.22).

Arıza değeri Bit 1 = 1:
- Doğru enkoder kablosu bağlandı mı?
- Enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.

Arıza değeri Bit 2 = 1:
- Doğru enkoder kablosu bağlandı mı?
- Enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.

Arıza değeri Bit 3 = 1:
- Doğru enkoder kablosu mı bağlandı?
- Enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.

Arıza değeri Bit 5 = 1:
- Konvertördeki ölçüm cihazı doğru bağlandı mı?
- Ölçüm cihazını ya da ölçüm cihazına giden kabloyu değiştirin.

Arıza değeri bit 6, 7 = 1:
- Arızalı EnDat 2.2 konvertörünü değiştirin.

232121 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Belirlenen değiştirme konumu hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Değiştirme konumu gerçek değer algılamasında bir hata tespit edildi.
Çözümü: DRIVE-CLiQ bulunan motoru ya da ilgili sensör modülünü değiştirin.

232122 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Sensor Module donanım hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Sensor Module'de dahili donanım hatası tespit edildi.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: Referans gerilimi hatalı.
2: Dahili düşük gerilim.
3: Dahili aşırı gerilim.

Çözümü: DRIVE-CLiQ bulunan motoru ya da ilgili sensör modülünü değiştirin.

232123 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Sinyal seviyesi A/B tolerans dışında

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: enkoder 2 'deki tek kutuplu seviye (AP/AN veya BP/BN), izin verilen toleransın dışındadır.
Arıza değeri (r0949, ikili olarak oluşturma).
Bit 0 = 1: Ya AP ya da AN tolerans dışındadır.
Bit 16 = 1: Ya BP ya da BN tolerans dışındadır.
enkoderin tek kutuplu sinyal seviyelerinin nominal değeri 2500 mV +/-500 mV alanındadır.
Tetikleme eşikleri < 1700 mV und bei > 3300 mV alanındadır.
Not:
Sinyal seviyelerinin değerlendirmesi, sadece aşağıdaki şartlar yerine getirildiğinde yapılabilir:
- Sensör modülü özellikleri mevcuttur (r0459.31 = 1).
- Denetleme etkinleştirilmiştir (p0437.31 = 1).

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin
- Sinyal kablosunun kısa devresini toprak veya işletme gerilimiyle kontrol edin.
- enkoder kablosunu değiştirin.

232125 <Yer bilgisi>Enkoder 2: A veya B izi sinyal seviyesi çok yüksek

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: A izi: %1, B izi: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (A^2 + B^2'den kök) izin verilen sınır değerini aşıyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = B izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit)
xxxx = A izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit)
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği > 750 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Çözücü için Sensor Module notu (örn. SMC10):
Nominal sinyal seviyesi 2900 mV'dir (2.0 etkin Volt).
Tetikleme eşiği > 3582 mV'dir.
2900 mV pik değerinin bir sinyal seviyesi, 6666 hex = 26214 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.

Çözümü: - EMV koşullarına uygun sensör hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

232126 <Yer bilgisi>Enkoder 2: A veya B izi sinyal seviyesi çok yüksek

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Amplitüd: %1, Açı: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (|A| + |B|) izin verilen sınır değerini aşıyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Açı
xxxx = Genlik, yani A^2 + B^2'nin kökü (ön işaretsiz 16 bit)
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği (|A| + |B|) için > 1120 mV'dir veya (A^2 + B^2) kökü > 955 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 299A hex = 10650 dez sayısal değerine karşılık gelir.
0 ... FFFF hex açısı, hassas konumun 0 ... 360 derecesine karşılık gelir. Sıfır derece, B izinin negatif sıfır geçişinde bulunur.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.

Çözümü: - EMV koşullarına uygun sensör hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

232129 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Hall sensörü/iz C/D ve iz A/B pozisyon farkı çok büyük

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: İz C/D hatası +/-15 °'den daha büyük olduğunda mekanik veya +/-60 °elektrikli ya da hall sinyallerinde hata +/-60 °elektrikliden daha büyüktür.
İz C/D periyotlarından biri 360 °mekaniğe denktir.
Hall sinyallerinden bir periyot 360 °elektrikliye denktir
Denetim örn. Hall sensörleri İz C/D için ek olarak yanlış bir dönüş mantığında bağlandığında veya belirsiz değerler sunduğunda devreye girmektedir.
Hassas senkronizasyon sonrasında bir referans markası ya da 2 referans markası ile mesafe kodlu enkoderlerde bu arıza artık tetiklenmeyecektir, bunun yerine A32429 uyarısı sunulacaktır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
İz C/D alanında geçerli olan:
Ölçülen sapma mekanik açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)
Hall sinyallerinde geçerli olan:
Ölçülen sapma elektriksel açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)

Çözümü: - İz C veya D bağlı değil
- C/D izi için ek olarak bağlı bulunan hall sensörlerini düzeltin
- EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Hal sensörünün ayarını kontrol edin

232130 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Kaba senkronizasyondan pozisyon ve sıfır işareti yanlış

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Açısal sapma elektriksel: %1, açı mekanik: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Kutubun kurulumunun ardından C/D izi, hall sinyalleri veya kutuplaşma tanımı izin verilen alanın dışında tespit edilmiştir Mesafe kodlu enkoderlerde kontrol 2 sıfır markasının geçilmesinin ardından uygulanır. Hassas senkronizasyon uygulanmadı.
C/D izi üzerinden kurulumda (p0404) sıfır markasını +/-18 ° açı alanında mekanik olarak gündeme gelip gelmediği kontrol edilir.
Hall sensörleri üzerinden kurulumda (p0404) veya kutuplaşma tanımında (p1982) sıfır markasını +/-60 ° açı alanında elektriksel olarak gündeme gelip gelmediği kontrol edilir.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
yyyyxxxx hex
yyyy: Tespit edilen mekanik sıfır marka pozisyonu (sadece C/D izinde kullanılabilir)
xxxx: Sıfır markasının beklenen elektrikli açı pozisyonundan sapması
Normlama: 32768 dez = 180 °

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder kablosunu kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- Hall sensöründe ek olarak C/D izini bağlantıyı kontrol edin.
- İz C veya Iz D bağlantısını kontrol edin.
- Enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin.

232131 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Artımlı/Mutlak konum farkı çok yüksek

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Mutlak değer enkoderi:
Mutlak konumun döngüsel okunmasında, artımlı konuma yönelik fazla büyük bir fark tespit edildi. Okunan mutlak konum iptal edilecektir.
Sapma için sınır değer:
- EnDat-enkoderi: enkoder tarafından sevk edilir ve en az 2 dörtlüktür (örn. B. EQI 1325 > 2 Dörtlük, EQN 1325 > 50 Dörtlük).
- Diğer enkoderler: 15 çizgi = 60 dörtlük
Artımlı enkoder:
Sıfır impuls geçişinde, artımlı konumda bir sapma tespit edilmiştir.
Eşit uzaklıklı sıfır markalarda geçerli olanlar:
Geçilen ilk sıfır markası, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markalarının mesafesi, ilk sıfır markasına olan mesafenin n katı olmalıdır.
Mesafe kodlu sıfır markalarda geçerli olanlar:
İlk sıfır markası çifti, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markaları, ilk sıfır markasıyla aralarında beklenen bir mesafeye sahip olmalıdır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Dörtlüklerde sapma (1 çizgi = 4 Dörtlük)

Çözümü: - EMV koşullarına uygun sensör hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- Kod diskinin kirlenmesi veya ortamdaki aşırı manyetik alanları kontrol edin.
Sıfır marka mesafesinin parametresini adapte edin (p0425)
- Devir eşiğinin üzerindeki bildirimde, gerekiyorsa filtreleme zamanını düşürün (p0438)

232135 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Konum belirlemesinde hata (Singleturn)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder bir konum belirleme hatası (singleturn) tespit etti ve bir dahili durum / arıza sözcüğünde bit temelinde durum bilgileri gönderdi.

Bu bitlerin bazıları, bu arızanın tetiklenmesine neden olur. Diğer bitler durum göstergeleridir. Durum / Arıza sözcüğü ilgili hata değerinde görüntülenir.

Bit tanımına ilişkin not:

İlk tanım DRIVE-CLiQ enkoderi için, ikinci tanım ise EnDat 2.2 enkoderi için geçerlidir.

Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):

Bit 0: F1 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 1: F2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 2: Ayrılmış (Aydınlatma).

Bit 3: Ayrılmış (Sinyal genliği).

Bit 4: Ayrılmış (Konum değeri).

Bit 5: Ayrılmış (Aşırı gerilim).

Bit 6: Ayrılmış (Düşük gerilim) / EnDat beslemesi donanım hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Ayrılmış (Aşırı akım) / Park edilmemiş durumda EnDat enkoderi çekildi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Ayrılmış (Akü) / EnDat beslemesi aşır akımı (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Ayrılmış / EnDat beslemesi aşırı gerilimi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Aydınlatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Sinyal genliği (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Singleturn Konum 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Aşırı gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Düşük gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Aşırı akım (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Sıcaklık aşıldı (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Singleturn Konum 2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 24: Singleturn Sistem (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Singleturn Güç kapatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 26: Multiturn Konum 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Multiturn Konum 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Multiturn Sistem (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Multiturn Güç kapatma (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Multiturn Aşırı akış/Düşük akış (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Multiturn Akü (ayrılmış).

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.

- Gerektiğinde enkoderi değiştirin

Not:

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekilebilir ve takılabilir.

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekildiğinde enkoderin takılmasının ardından hata onayı için bir POWER ON (kapama/açma) gereklidir.

232136 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Konum belirlemesinde hata (Multiturn)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)

Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder bir konum belirleme hatası (Multiturn) tespit etti ve bir dahili durum / hata sözcüğünde bit temelinde durum bilgileri gönderdi.

Bu bitlerin bazıları, bu hatanın tetiklenmesine neden olur. Diğer bitler durum göstergeleridir. Durum / Hata sözcüğü ilgili hata değerinde görüntülenir.

Bit tanımına ilişkin not:

İlk tanım DRIVE-CLiQ enkoderi için, ikinci tanım ise EnDat 2.2 enkoderi için geçerlidir.

Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):

Bit 0: F1 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 1: F2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 2: Ayrılmış (Aydınlatma).

Bit 3: Ayrılmış (Sinyal genliği).

Bit 4: Ayrılmış (Konum değeri).

Bit 5: Ayrılmış (Aşırı gerilim).

Bit 6: Ayrılmış (Düşük gerilim) / EnDat beslemesi donanım hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Ayrılmış (Aşırı akım) / Park edilmemiş durumda EnDat enkoderi çekildi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Ayrılmış (Akü) / EnDat beslemesi aşırı akımı (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Ayrılmış / EnDat beslemesi aşırı gerilimi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Aydınlatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Sinyal genliği (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Singleturn Konum 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Aşırı gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Düşük gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Aşırı akım (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Sıcaklık aşıldı (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Singleturn Konum 2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 24: Singleturn Sistem (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Singleturn Güç kapatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 26: Multiturn Konum 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Multiturn Konum 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Multiturn Sistem (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Multiturn Güç kapatma (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Multiturn Aşırı akış/Düşük akış (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Multiturn Akü (ayrılmış).

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.

- Gerektiğinde enkoderi değiştirin

Not:

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekilebilir ve takılabilir.

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekildiğinde enkoderin takılmasının ardından hata onayı için bir POWER ON (kapama/açma) gereklidir.

232137 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Konum belirlemesinde hata (Singleturn)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)

Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: DRIVE-CLiQ enkoderine bir konum belirleme hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyxxxxxx hex: yy = Enkoder varyantı, xxxxxx = Hata nedeni bit kodlaması
---
yy = 8 (0000 1000 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 1: Sinyal izleme (sin/cos).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: LED izleme.
Bit 17: Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 18: Safety kanalının Singleturn tek adımlılık denetimi.
Bit 19: ECRC, Safety kanalındaki yapılandırmada hata.
Bit 23: Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
---
yy = 11 (0000 1011 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Rotasyon sayacı ile yazılım sayacı arasında fark (XC_ERR).
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Artımlı sinyaller için iz hatası (LIS_ERR).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki karşılaştımada hata (ST_ERR).
Bit 3: İzin verilen maksimum sıcaklık aşıldı (TEMP_ERR).
Bit 4: Akım beslemesinde aşırı gerilim (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Akım beslemesinde aşırı akım (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Akım beslemesinde düşük gerilim (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Rotasyn sayacında hata (MT_ERR).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 11: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Singleturn konumu OK (ADC_ready).
Bit 12: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Rotsyon sayacı OK (MT_ready).
Bit 13: Konum sözcüğü 1 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 14: Konum sözcüğü 1 Mutlak konum hatası (MLS_ERR).
Bit 15: Konum sözcüğü 1 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
Bit 18: Konum sözcüğü 2 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki kaşılaştırmada hata (ST_ERR).
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Mutlak konum hatası (MLS_ERR).
Bit 23: Konum sözcüğü 2 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
---
yy = 12 (0000 1100 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 8: Enkoder hatası.
Bit 10: Dahili konum verileri aktarımında hata.
---
yy = 14 (0000 1110 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 FPGA hatası.
Bit 3: Konum sözcüğü 1 Hız hatası.
Bit 4: Konum sözcüğü 1 FPGA'lar arasında iletişim hatası / Artımlı sinyalde hata.
Bit 5: Konum sözcüğü 1 Mutlak değer zaman aşımı / Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 6: Konm sözcüğü 1 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).
Bit 7: Konm sözcüğü 1 Dahili hata (FPGA iletişimi / FPGA paramtrelemesi / Kendi kendine test / Yazılım).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: Konum sözcüğü 2 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 17: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Multiturn).

Bit 18: Konum sözcüğü 2 FPGA hatası.
Bit 19: Konum sözcüğü 2 Hız hatası.
Bit 20: Konm sözcüğü 2 FPGA'lar arasında iletişim hatası.
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).
Bit 23: Konum sözcüğü 2 Dahili hata (Kendi kendine test / Yazılım).

Not:
Burada açıklanmayan bir enkoder varyantında, bit kodlaması hakkında ayrıntılı bilgi için enkoder üreticisine başvurun.

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.
- Gerektiğinde DRIVE-CLiQ enkoderi değiştirin

232138 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Konum belirlemesinde hata (Multiturn)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: DRIVE-CLiQ enkoderinde bir konum belirleme hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyxxxxxx hex: yy = Enkoder varyantı, xxxxxx = Hata nedeni bit kodlaması
---
yy = 8 (0000 1000 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 1: Sinyal izleme (sin/cos).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: LED izleme.
Bit 17: Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 19: ECRC, Safety kanalındaki yapılandırmada hata.
Bit 23: Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
---
yy = 11 (0000 1011 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Rotasyon sayacı ile yazılım sayacı arasında fark (XC_ERR).
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Artımlı sinyallerin iz hatası (LIS_ERR).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki karşılatırmada hata (ST_ERR).
Bit 3: İzin verilen maksimum sıcaklık aşıldı (TEMP_ERR).
Bit 4: Akım beslemesinde aşırı gerilim (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Akım beslemesinde aşırı akım (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Akım beslemesinde düşük gerilim (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Rotasyon sayacında hata (MT_ERR).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 11: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Singleturn konumu OK (ADC_ready).
Bit 12: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Rotasyon sayacı OK (MT_ready).
Bit 13: Konum sözcüğü 1 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 14: Konum sözcüğü 1 Mutlak konumda hata (MLS_ERR).
Bit 15: Konum sözcüğü 1 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
Bit 18: Konum sözcüğü 2 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki karşılaştırmada hata (ST_ERR).
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Mutlak konumda hata (MLS_ERR).
Bit 23: Konum sözcüğü 2 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
---
yy = 14 (0000 1110 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 FPGA hatası.
Bit 3: Konum sözcüğü 1 Hız hatası.
Bit 4: Konum sözcüğü 1 FPGA'lar arasında iletişim hatası / Artımlı sinyalde hata.
Bit 5: Konum sözcüğü 1 Mutlak değer zaman aşımı / Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 6: Konum sözcüğü 1 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).
Bit 7: Konum sözcüğü 1 Dahili hata (FPGA iletişimi / FPGA parmetrelemesi / Kendi kendine test / Yazılım).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: Konum sözcüğü 2 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 17: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 18: Konum sözcüğü 2 FPGA hatası.
Bit 19: Konum sözcüğü 2 Hız hatası.
Bit 20: Konum sözcüğü 2 FPGA'lar arasında iletişim hatası.
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).

Bit 23: Konum sözcüğü 2 Dahili hata (Kendi kendine test / Yazılım).

Not:

Burada açıklanmayan bir enkoder varyantında, bit kodlaması hakkında daha ayrıntılı bilgi için enkoder üreticisine başvurun.

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.
- Gerektiğinde DRIVE-CLiQ enkoderi değiştirin

232142 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Akü gerilim hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Enkoder kapalı durumdayken, çoklu tur bilgilerinin güvenliği için bir pil kullanıyor. Çoklu tur bilgilerinin saklanmaya devam etmesi için pilin voltajı artık yeterli değil.

Çözümü: Pili değiştirin.

232150 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Başlangıç konumuna getirme hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: p0404'te seçilen bir enkoder işlevi yürütülemiyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
Arızalı enkoder işlevi.
Bit ataması, p0404'ünkine karşılık gelir (örn. Bit 5 ayarlandı: C/D izi hatası).

Çözümü: - p0404 doğru ayarını kontrol edin.
- Kullanılan enkoder tipi (artımlı/mutlak) ve SMCxx enkoder kablosunu kontrol edin.
- Arızayı ayrıntılı tanımlayan muhtelif diğer arıza bildirilerini dikkate alın.

232151 <Yer bilgisi>enkoder 2: Başlatma işlemi, için gerekli enkoder devri çok yüksek.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Sensör modülünün başlatılma sırasındaki enkoder devri çok yüksek.

Çözümü: Sensör modülünün başlatılma sırasındaki enkoder devrini gerektiği şekilde ayarlayın.
gerekiyorsa denetimi kapatın (p0437.29).
Ayrıca bkz: p0437

232152 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Maksimum sinyal frekansı (A/B izi) aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder değerlendirmesinin maksimum sinyal frekansı aşıldı.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Hz cinsinden güncel giriş frekansı.
Ayrıca bkz: p0408
Çözümü: - Devri düşürün.
- Daha düşük darbe numarasına sahip enkoder kullanın (p0408).

232153 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Tanımlama başarısız.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Enkoder tanımlamada (bekleyen) p0400 = 10100 ile bir hata gündeme geldi.
Bağlı bulunan enkoder tanımlanamadı.
Arıza değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0: Data boyu hatalı.
Ayrıca bkz: p0400
Çözümü: Data belgesine göre enkoderi manüel konfigüre edin.

232160 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Analog sensörü A kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: KPL1 (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi ayarlanan ölçüm alanının dışındadır (p4673).
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).
Çözümü: Arıza değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.
Arıza değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4673).
Arıza değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

232161 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Analog sensörü B kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: KPL1 (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi ayarlanan ölçüm alanının dışındadır (p4675).
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).

Çözümü: Arıza değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.

Arıza değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4675).

Arıza değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

232163 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Analog sensör konum değeri sınır değerini aşıyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: KPL1 (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Konum değeri, izin verilen -0.5 ...+0.5 alanını aştı.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
1: LVDT sensörünün konum değeri.
2: Enkoder eğrisinin konum değeri.

Çözümü: Arıza değeri = 1:
- LVDT çeviri ilişkisini kontrol edin (p4678).
- B izindeki referans sinyalinin bağlantısını kontrol edin.

Arıza değeri = 2:
- Eğriye ait katsayıları kontrol edin (p4663 ... p4666).

232400 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Sıfır işareti mesafesi hatalı (uyarı eşiği aşıldı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ölçülen sıfır işareti mesafesi, parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesiyle uyumlu değil.
Mesafe kodlanmış enkoderlerde sıfır işareti mesafesi, çiftler halinde tespit edilen sıfır işaretlerinden belirlenir. Buradan çıkan sonuç, eksik olan bir sıfır işaretinin,çift oluşturma işlemine bağlı olarak, hiçbir hataya yol açamayacağı ve sistem içerisinde herhangi bir etkisinin olmayacağıdır.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425'de (döner enkoder) veya p0424'de (lineer enkoder) ayarlanır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
Belirli aralıklarla ölçülen son sıfır işareti mesafesi (4 tane aralık = 1 enkoder darbesi).
Sıfır işareti mesafesinin yakalanması sırasında, ön işaret işlem yönünü belirler.

Çözümü:
- EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder).
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin

232401 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Sıfır işareti devre dışı (uyarı eşiği aşıldı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Sıfır işareti algılaması olmadan 1.5 kat parametrelenen sıfır işareti mesafesi aşıldı.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425 (döner enkoder) veya p0424 (doğrusal enkoder) içinde ayarlanır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
POWER ON sonrasında ya da algılanan son sıfır işaretinden sonra artış sayısı (4 artış = 1 enkoder palsı).

Çözümü:
- EMV koşullarına uygun enkoder kablosunu kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder).
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0425).
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin.

232405 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Enkoder değerlendirmesindeki sıcaklık aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: sıcaklık: [0,1 derece C] %1, sıcaklık sensör numarası: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Enkoderin elektroniği veya enkoder değerlendirmesinde, izin verilmeyen yüksek bir sıcaklık tespit edildi.
Arıza değeri (r0949, onaltı tabanına göre yorumlayın):
yyxxxx hex: yy = sıcaklık sensör numarası, xxxx = 0.1°C cinsinden ölçülen modül sıcaklığı.
Çözümü: DRIVE-CLiQ-Bağlantısında motorun ortam sıcaklığını düşürün

232407 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Fonksiyon sınırına ulaşıldı.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Enkoder, fonksiyon sınırlarından birine ulaştı. Servis tavsiye edilir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: Artımlı sinyal
3: Mutlak iz
4: Kod bağlantısı
Çözümü: Servis uygulayın. Gerekiyorsa enkoderi değiştirin.
Bilgi:
Bir enkoderin fonksiyon rezervi r4651 üzerinden gösterilebilir.
Ayrıca bkz: p4650, r4651

232410 <Yer bilgisi>Enkoder 2: İletişim hatalı (enkoder ve Sensor Module)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Seri iletişim protokolünün aktarımı sırasında enkoder ve değerlendirme modülü arasındaki aktarım hatalı
İkaz değeri (r2124, ikili kurulum):
Bit 0: Pozisyon protokolündeki alarm biti
Bit 1: Veri hattında yanlış durgun seviye
Bit 2: enkoder cevap vermiyor (50 ms içinde herhangi bir başlangıç biti vermiyor)
Bit 3: CRC-Hatası: enkoderden gelen kontrol rakamı verilerde yer alana uyumlu değil
Bit 4: enkoderin onayı hatalı enkoder görevi yanlış anladı veya uygulayamıyor
Bit 5: Seri sürücüde dahili hata İzin verilmeyen mod komutu talep edildi
Bit 6: Döngüsel okumada zaman aşımı
Bit 8: Protokol fazla uzun (örn. > 64 bit)
Bit 9: Alım ara belleğinde aşırı çalışma
Bit 10: Çift okumada kenar hatası
Bit 11: Parite hatası
Bit 12: Mono flop süresi sırasında veri hattı seviyesi hatalı

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoderi değiştirin.

232411 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Enkoder dahili bir uyarı bildiriyor (ayrıntılı bilgi)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin, ek bilgi: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Mutlak değer enkoderinin hata sözü ayarlanmış uyarı bitleri getirdi.
Uyarı değeri (r2124, ikili olarak yorumla):
yyyyxxxx hex: yyyy = Ek bilgisi, xxxx = Hata nedeni
yyyy = 0:
Bit 0: Frekans aşıldı (Devir sayısı çok yüksek).
Bit 1: Sıcaklık aşıldı.
Bit 2: Aydınlatma kontrolü rezervi aşıldı.
Bit 3: Pili boşalt.
Bit 4: Referans noktasını gözden geçirin.
yyyy = 1:
Bit 0: Sinyal amplitüdü normal aralığın dışında.
Bit 1: Multiturn arabirim hatası.
Bit 2: Dahili veri hatası (singleturn/multiturn tek adımlı değil).
Bit 3: EEPROM arabirim hatası.
Bit 4: SAR konvertör hatası.
Bit 5: Kayıt veri aktarımında hata.
Bit 6: Error-Pinde dahili hata algılandı (nErr).
Bit 7: Sıcaklık eşiği aşıldı veya eşiğin altına inildi.

Çözümü: enkoderi değiştirin

232412 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Enkoder dahili bir uyarı bildiriyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoder, seri protokol üzerinden bir uyarı veriyor.
Uyarı değeri (r2124, ikili yorumlama):
Bit 0: Konum protokolünde arıza biti.
Bit 1: Konum protokolünde uyarı biti.
Çözümü: - Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Enkoder kablolarının EMV uyumlu döşenip döşenmediğini kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- Enkoderi değiştirin.

232414 <Yer bilgisi>Enkoder 2: C veya D izi sinyal seviyesi tolerans dışında

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: C izi: %1, D izi: %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Enkoder C veya D izinin sinyal seviyesi (C^2 + D^2) veya Hall sinyalleri, tolerans bandında değil.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = D izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
xxxx = C izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 230 mV (enkoderin frekans karakteristiğine dikkat edin) ve > 750 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik, tolerans bandı içinde değilse, başlatma konumunun başlangıç ayarı için kullanılamaz.
Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder kanlolarını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- Sensör modülünü kontrol edin (örn. Temaslar).
- Hall sensörü kutusunu kontrol edin.

232415 <Yer bilgisi>Enkoder 2: A veya B izi sinyal seviyesi toleransı dışında (uyarı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Amplitüd: %1, Açı: %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (A^2 + B^2'nin kökü) izin verilen toleransın dışında.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Açı
xxxx = Genlik, yani A^2 + B^2'nin kökü (ön işaretsiz 16 bit)
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 230 mV'dir (enkoderin frekans karakteristiğine dikkat edin).
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 299A hex = 10650 dez sayısal değerine karşılık gelir.
0 ... FFFF hex açısı, hassas konumun 0 ... 360 derecesine karşılık gelir. Sıfır derecesi, B izinin negatif sıfır geçişinde bulunur.
Çözücü için Sensor Module notu (örn. SMC10):
Nominal sinyal seviyesi 2900 mV'dir (2.0 etkin Volt). Tetikleme eşiği < 1414 mV'dir (1.0 etkin Volt).
2900 mV pik değerinin bir sinyal seviyesi, 3333 hex = 13107 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.

Çözümü: - Devir alanını kontrol edin. Ölçüm ekipmanlarının frekans niteliği (amplitüd niteliği), devir alanı için yeterli değildir.
- EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
- Sensör modülünü kontrol edin (örn. temaslar).
- Kod diskinin kirlenmesi veya ışıklandırmanın eskimesi durumunda enkoderi değiştirin.

232418 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Devir değişimi tutarlı değil (uyarı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bir HTL / TTL enkoderde, devir değişimi birden çok algılama döngüsü üzerinden p0492'deki değeri aştı.
Ortalama devir sayısı gerçek değerinin değişimi, akım regülatörünün algılama süresinde izlenir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Ayrıca bkz: p0492
Çözümü: - Tako beslemesini kopukluk açısından kontrol edin.
- Takometre perdelemesini kontrol edin.
- p0492 ayarını muhtemelen yükseltin.

232419 <Yer bilgisi>Enkoder 2: İz A veya B tolerans aralığı dışında

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: A veya B izleri için genlik/faz/ofset düzeltmesi sınırda.
Genlik hata düzeltmesi: Genlik B / genlik A = 0.78 ... 1.27
Faz: <84 derece veya >96 derece
SMC20: Ofset düzeltmesi: +/-140 mV
SMC10: Ofset düzeltmesi: +/-650 mV
Uyarı değeri (r2124, onaltılık olarak yorumla):
xxxx1: B izi asgari ofset düzeltmesi
xxxx2: B izi azami ofset düzeltmesi
xxx1x: A izi asgari ofset düzeltmesi
xxx2x: A izi azami ofset düzeltmesi
xx1xx: B/A izi asgari genlik düzeltmesi
xx2xx: B/A izi azami genlik düzeltmesi
x1xxx: Asgari faz hatası düzeltmesi
x2xxx: Azami faz hatası düzeltmesi
1xxxx: Asgari kübik düzeltme
2xxxx: Azami kübik düzeltme
Çözümü: - Mekanik montaj toleransını yerleştirilmeyen enkoderlerde kontrol edin (örn. Dişli enkoderi).
- Soket bağlantısını kontrol edin (Aktarım dirençlerini de).
- enkoder sinyalini kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

232421 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Belirtilen değiştirme konumu yanlış (uyarı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Değiştirme konumunun gerçek değer algılamasında bir hata tespit edildi.

Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):

3: Seri protokolün mutlak konumu ve A/B izi, birbirinden enkoder palsının yarısı kadar farklıdır. Mutlak konum, her iki izin de negatif olduğu çeyreklerde sıfır konumuna sahip olmalıdır. Bir arıza durumunda, konum bir enkoder palsı kadar hatalı olabilir.

Çözümü: Uyarı değeri = 3:

- Gerekirse kablolu standart bir enkoderde üreticiyle bağlantı kurun.
- İzlerin, seri olarak iletilen konum değerlerine atamasını düzeltin. Bunun için iki iz invert edilerek sensör modülüne bağlanmalıdır (A ile A* ve B ile B*'yi değiştir) veya programlanabilen bir enkoderde konuma ait sıfır noktası ofsetini kontrol edin.

232422 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Dikdörtgen enkoder impuls sayısı tolerans bandı dışındadır.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ölçülen sıfır işareti mesafesi, parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesiyle uyumlu değil.

Etkinleştirilmiş dikdörtgen impuls sayısı düzeltmesinde ve yeniden parametrelendirilmiş 31131 hatalarında, eğer akümülatör p4683 veya p4684'den daha büyük deüerler içerdiğinde bu uyarı gelir.

Sıfır noktası izlemesi için sıfır noktası mesafesi p0425'de (döner enkoder) ayarlanır.

Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):

Enkoder darbelerinde akümüle fark impulsları.

Çözümü:

- EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder).
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin

232429 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Hall sensörü/iz C/D ve iz A/B pozisyon farkı çok büyük

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: İz C/D hatası +/-15 °'den daha büyük olduğunda mekanik veya +/-60 °elektrikli ya da hall sinyallerinde hata +/-60 °elektrikliden daha büyüktür.

İz C/D periyotlarından biri 360 °mekaniğe denktir.

Hall sinyallerinden bir periyot 360 °elektrikliye denktir

Denetim örn. Hall sensörleri İz C/D için ek olarak yanlış bir dönüş mantığında bağlandığında veya belirsiz değerler sunduğunda devreye girmektedir.

Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):

İz C/D alanında geçerli olan:

Ölçülen sapma mekanik açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)

Hall sinyallerinde geçerli olan:

Ölçülen sapma elektriksel açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)

Çözümü:

- İz C veya D bağlı değil
- C/D izi için ek olarak bağlı bulunan hall sensörlerini düzeltin
- EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Hal sensörünün ayarını kontrol edin

232431 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Artımlı/Mutlak konum farkı çok yüksek (uyarı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Sıfır impuls geçişinde, artımlı konumda bir sapma tespit edilmiştir.
Eşit uzaklıklı sıfır markalarda geçerli olanlar:
Geçilen ilk sıfır markası, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markalarının mesafesi, ilk sıfır markasına olan mesafenin n katı olmalıdır.
Mesafe kodlu sıfır markalarda geçerli olanlar:
İlk sıfır markası çifti, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markaları, ilk sıfır markasıyla aralarında beklenen bir mesafeye sahip olmalıdır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
Dörtlüklerde sapma (1 çizgi = 4 Dörtlük)

Çözümü: EMV koşullarına uygun sensör hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- Kod diskinin kirlenmesi veya ortamdaki aşırı manyetik alanları kontrol edin.

232432 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Rotor konum adaptasyonu düzeltme sapması

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: A/B izinde palslar kaybolmuş veya çok fazla sayılmış. Bu pals şu anda düzeltilmektedir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Artış cinsinden sıfır işareti mesafesine yönelik ölçülen son sapma (4 artış = 1 enkoder palsı).
Ön işaret, sıfır işareti mesafesinin tespiti sırasında ilgili hareket yönünü belirtir.

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- enkoder sınır frekansını kontrol edin.
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).

232442 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Batarya gerilimi uyarı eşiğine ulaşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Kapalı konumda çoklu dönüş bilgisini emniyete almak için enkoder bir akü kullanır. Akü geriliminin gerilemesinin devam etmesi halinde çoklu dönüş bilgisi tamponlanamaz.

Çözümü: Pili değiştirin.

232443 <Yer bilgisi>Enkoder 2: C/D izi sinyal seviyesi tolerans dışında (uyarı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: enkoder 2 'deki tek kutuplu seviye (CP/CN veya DP/DN), izin verilen toleransın dışındadır.
Uyarı değeri (r2124, ikili olarak oluşturma).
Bit 0 = 1: Ya CP ya da CN tolerans dışındadır.
Bit 16 = 1: Ya DP ya da DN tolerans dışındadır.
enkoderin tek kutuplu sinyal seviyelerinin nominal değeri 2500 mV +/-500 mV alanındadır.
Tetikleme eşikleri < 1700 mV und bei > 3300 mV alanındadır.
Not:
Sinyal seviyelerinin değerlendirmesi, sadece aşağıdaki şartlar yerine getirildiğinde yapılabilir:
- Sensör modülü özellikleri mevcuttur (r0459.31 = 1).
- Denetleme etkinleştirilmiştir (p0437.31 = 1).

Çözümü:
- Enkoder kablolarının ve blendajın EMV uyumlu döşenip döşenmediğini kontrol edin.
- Soket bağlantılarını ve kontakları kontrol edin.
- C/D izleri doğru bağlanmış mı (CP sinyal kabloları CN ile veya DP sinyal kabloları DN ile değiştirildi mi)?
- Enkoder kablosunu değiştirin.

232460 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Analog sensörü A kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi p4673'de ayarlanan ölçüm alanının dışındadır.
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).
Çözümü: Uyarı değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.
Uyarı değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4673).
Uyarı değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

232461 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Analog sensörü B kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi ayarlanan ölçüm alanının dışındadır (p4675).
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).
Çözümü: Uyarı değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.
Uyarı değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4675).
Uyarı değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

232462 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Analog sensörde hiçbir kanal etkin değil

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Analog sensörlerde A ve B kanalı etkin değil.
Çözümü: - A kanalı ve/veya B kanalını etkinleştirin (p4670).
- Enkoder yapılandırmasını kontrol edin (p0404.17).
Ayrıca bkz: p4670

232463 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Analog sensör konum değeri sınır değerini aşıyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Konum değeri, izin verilen -0.5 ...+0.5 alanını aştı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: LVDT sensörünün konum değeri.
2: Enkoder eğrisinin konum değeri.
Çözümü: Uyarı değeri = 1:
- LVDT çeviri ilişkisini kontrol edin (p4678).
- B izindeki referans sinyalinin bağlantısını kontrol edin.
Uyarı değeri = 2:
- Eğriye ait katsayıları kontrol edin (p4663 ... p4666).

232470 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Enkoder dahili bir hata bildiriyor (X521.7)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sensor Module Cabinet 30 (SMC30) için, X521.7 terminalindeki 0 sinyali üzerinden enkoderin kirli olduğu bildiriliyor.
Çözümü: - Bağlantıları kontrol edin.
- Enkoder veya enkoder hattını değiştirin.

232500 <Yer bilgisi>Enkoder 2: İşlem alanı aşıldı pozisyon izleme

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Sürücü / enkoder projelendirilmiş linear eksende, modül düzeltmesi olmadan azami olası işlem alanını aşmıştır. Bu değe, p0412 alanında okunmalı ve motor turu sayısı olarak yorumlanmalıdır.
p0411.0 = 1 'de azami işlem alanı, projelendirilmiş linear eksende p0421 değerinin 64 misli (+/- 32 misli) olarak tespit edilmiştir.
p0411.3 = 1 'de azami işlem alanı, projelendirilmiş linear eksende olabilecek en yüksek değer olarak ayarlanmıştır ve +/- p0412/2'dir (tam devir olarak yuvarlanmıştır). Olabilecek en büyük değer çizgisel sayı (p0408) ve hassas çözünürlüğe (p0419) bağlıdır.

Çözümü: Arıza aşağıdaki gibi giderilmelidir:
- Enkoder devreye almayı seçin (p0010 = 4).
- Konum takibi pozisyonunu geri alın (p0411.2 = 1).
- Enkoder devreye alınmasını kaldırın (p0010 = 0).

Ardından arıza onaylanmalı ve mutlak değer enkoderinin ayarı uygulanmalıdır

232501 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Pozisyon izleme, enkoder pozisyonu tolerans penceresi dışında

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sürücü/Enkoder, kapalı druumda, tolerans penceresinde parametrelenmiş olandan daha büyük bir mesafe hareket ettirildi. Mekanik sistem ile enkoder arasında artık bir ilişki olmayabilir.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Mutlak değer artışı cinsinden son enkoder konumuna yönelik sapma.
Ön işaret, hareket yönünü belirtir.
Not:
Bulunan sapma ayrıca r0477'de gösterilir.
Ayrıca bkz: p0413, r0477

Çözümü: Konum takibini aşağıdaki gibi geri alın:
- Enkoder devreye almayı seçin (p0010 = 4).
- Konum takibi pozisyonunu geri alın (p0411.2 = 1).
- Enkoderin devreye alınmasını kaldırın (p0010 = 0).

Ardından arıza onaylanmalı ve gerektiğinde mutlak değer enkoderinin ayarı uygulanmalıdır (p2507)
Ayrıca bkz: p0010

232502 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Ölçüm dişli kutusuna sahip enkoder, geçerli sinyaller olmadan

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL1 (KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Ölçüm dişlileri ile enkoder geçerli sinyali hizmete sunmaz

Çözümü: Tüm ölçüm dişlilerinin takılı bulunan enkoder ile geçerli güncel değerleri sevk etmesi sağlanmalıdır

232503 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Konum takibi geri alınamıyor.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Ölçüm dişlisi konum takibi geri alınamıyor.

Çözümü: Arıza aşağıdaki gibi giderilmelidir:
- Enkoder devreye almayı seçin (p0010 = 4).
- Konum takibi pozisyonunu geri alın (p0411.2 = 1).
- Enkoder devreye alınmasını kaldırın (p0010 = 0).

Ardından arıza onaylanmalı ve mutlak değer enkoderinin ayarı uygulanmalıdır

232700 <Yer bilgisi>enkoder 2: Etkinlik testi beklenen değerleri vermiyor.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ enkoderinin hata sözcüğü, ayarlanmış hata bitleri teslim ediyor.
Uyarı değeri (r2124, ikili yorumlama):
Bit x = 1: Etkinlik testi x başarısız oldu.
Çözümü: enkoderi değiştirin

232800 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Toplu alarm

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Motor enkoderi en az bir arıza algıladı
Çözümü: Diğer güncel bildirilerin değerlendirilmesi

232801 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ: Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti belirlenmemiş.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- İlgili bileşenleri değiştirin.

232802 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Zaman dilimi fazlalığı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Enkoder 2'de bir zaman dilimi taşması ortaya çıktı.
Hata değeri (r0949, onaltılık olarak yorumla):
yx hex: y = İlgili fonksiyon (Siemens dahili hata teşhisleri), x = İlgili zaman dilimi
x = 9:
Hızlı (akım ayarlayıcı döngüsü) zaman diliminde zaman dilimi taşması.
x = A:
Orta zaman diliminde zaman dilimi taşması.
x = C:
Yavaş zaman diliminde zaman dilimi taşması.
yx = 3E7:
SYNO'yu beklerken zaman aşımı (örneğin asiklik işletmede beklenmedik bir tekerrür).

Çözümü: Akım regülatörü algılama süresini artırın.
Not:
Akım regülatörü algılama süresi = 31.25 µs için ürün numarası 6SL3055-0AA00-5xA3 olan bir SMx20 kullanın.

232804 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Sensor Module kontrol toplamı hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: POWER ON (HEMEN)
Nedeni: Program hafızasının sensör modülünde okunması sırasında bir kontrol tutarı hatası gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
yyyyxxxx hex
yyyy: İlgili bellek alanı
xxxx: Kontrol rakamı arasındaki farkı POWER ON ve güncel kontrol tutarında okuma
Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- Bileşen için izin verilen ortam sıcaklığının korunup korunmadığını kontrol edin.
- Sensor Module'yi değiştirin.

232805 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Hatalı EEPROM kontrol toplamı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: EEPROM'daki dahili veriler bozulmuş.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
01: EEPROM erişimi hatalı.
02: EEPROM'da çok fazla blok var.
Çözümü: Yapı grubunu değiştirin

232806 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Başlangıç konumuna getirme hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin başlatılması başarısız oldu.
Hata değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0, 1: Dönen motor sırasında enkoderin başlatılması başarısız oldu (Enkoder darbelerinde/4 kaba ve ince konumdan sapma).
Bit 2: A izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 3: B izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 4: Hızlanma girişi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 5: Güvenlik A izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 6: Güvenlik B izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 7: C izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 8: D izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 9: R izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 10: A ve B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 11: C ve D arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 12: Güvenlik A ve güvenlik B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 13: A ve güvenlik B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 14: Güvenlik A ve B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 15: Belirlenen merkezi gerlimlerin standart sapması çok büyük (> 0,3 V).
Bit 16: Dahili hata – Bir kaydın (CAFE) okunması sırasında hata.
Bit 17: Dahili hata – Bir kaydın (CAFE) yazılması sırasında hata.
Bit 18: Dahili hata – Merkezi gerilim uyarlaması mevcut değil.
Bit 19: Dahili hata – Hatalı ADC girişi.
Bit 20: Dahili hata – Sıfır geçişi bulunamadı.
Bit 28: EnDat 2.2 ölçüm cihazının başlangıç konumuna getirilmesinde hata.
Bit 29: EnDat 2.2 ölçüm cihazından gelen veriler okunurken hata.
Bit 30: EnDat 2.2 ölçüm cihazının EEPROM kontrol toplamı hatalı.
Bit 31: EnDat 2.2 ölçüm cihazının verileri tutarsız.
Not:
Bit 0, 1: 6SL3055-0AA00-5*A0'a kadar
Bit 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1'den itibaren

Çözümü: Arızadan çıkın.
Eğer arızadan çıkılamıyorsa:
Bit 2 ... 9: Enkoder besleme gerilimini kontrol edin.
Bit 2 ... 14: İlgili hattı kontrol edin.
Diğer bitler olmadan bit 15: R izini kontrol edin, p0404'deki ayarları kontrol edin.
Bit 28: EnData 2.2 konvertörü ve ölçüm cihazı arasındaki kabloyu kontrol edin.
Bit 29 ... 31: Arızalı ölçüm cihazını değiştirin.

232811 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Enkoder seri numarası değiştirildi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoderin seri numarası değişti. Değişiklik, sadece seri numarası olan enkoderlerde (örneğin EnDat enkoderi) kontrol edilir.
- Geber değiştirildi.
Bilgi:
Konum ayarlamasıyla, ayarın başlangıcında seri numarası devralınır (p2507 = 2).
Ayarlanmış enkoderde (p2507 = 3) seri numarası değişikliğe yönelik kontrol edilir ve gerekiyorsa ayarlar geri alınır (p2507 = 1).
Seri numarasını izlemeyi göstermek için şu şekilde hareket edilmelidir.
- İlgili enkoder veri seti için şu seri numarasını ayarlayın. p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Çözümü: Sensörün mekanik ayarlanmasını uygulayın Yeni seri numarasını p0440 = 1 ile devralın

232812 <Yer bilgisi>enkoder 2: Talep edilen döngü ya da RX-/TX zamanlaması desteklenmez

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit tarafından talep edilen çevrim veya RX/TX zamanlaması desteklenmiyor.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
0: Uygulama çevrimi desteklenmiyor.
1: DRIVE-CLiQ çevrimi desteklenmiyor.
2: RX ve TX zamanları arasındaki aralık çok küçük.
3: TX zamanı çok erken.
Çözümü: Tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

232813 <Yer bilgisi>enkoder 2: Donanım mantık ünitesi kapanmıştır.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: DRIVE-CLiQ enkoderinin mantık birimi devre dışı.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0: ALU watchdog tetiklendi.
Bit 1: ALU bir yaşam işareti hatası tespit etti.
Çözümü: Hata tekrar ederse, enkoderi değiştirin.

232820 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ: Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur.
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu alınanlar listesine uymuyor.
5 (=05 hex):
Alınan telegramın tipi, alınanlar listesine uymuyor.
6 (= 06 hex):
Telegram ve alınanlar listesindeki bileşenlerin adresi birbiriyle uyuşmuyor.
7 (= 07 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmektedir, fakat alınan telegram öyle değildir.
8 (= 08 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmemektedir, fakat alınan telegram öyledir.
9 (= 09 hex):
Alınan telegramda bir hata biti ayarlanmıştır.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken gelmiştir.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

232835 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
33 (= 21 hex):
Periyodik telegram henüz alınmadı.
34 (= 22 hex):
Telegramın alım listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderim listesinde zaman hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.

232836 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ: DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram türü gönderim listesiyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: POWER ON uygulayın

232837 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ: Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in etkilenen güç ünitesine olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata
35 (= 23 hex:
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67: (= 43 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

232845 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif periyodik veri aktarımı esnasında senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: Bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

232850 <Yer bilgisi>enkoder 2: enkoder değerlendirmesi dahili yazılım hatası.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Enkoder 2 Sensor Modulende dahili bir yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak):
1: Arka-plan zaman dilimi bloke oldu.
2: Kod belleği üzerinden checksum OK değil.
10000: EnDat enkoderin OEM belleği yorumlanamayan veriler içeriyor.
11000 ... 11499: EEPROM üzerinden alınan açıklayıcı veriler yanlış.
11500 ... 11899: EEPROM üzerinden alınan kalibrasyon verileri yanlış.
11900 ... 11999: EEPROM üzerinden alınan konfigürasyon verileri yanlış.
12000 ... 12008: Analog/dijital dönüştürücü ile haberleşme de hata oluştu.
16000: DRIVE-CLiQ enkoder başlatma uygulaması hatası.
16001: DRIVE-CLiQ enkoder başlatma ALU hatası.
16002: DRIVE-CLiQ enkoder HISI / SISI başlatma hatası.
16003: DRIVE-CLiQ enkoder güvenli başlatma hatası.
16004: DRIVE-CLiQ enkoder dahili sistem hatası.
Çözümü: - Sensör modülünü değiştirin.
- Gerektiğinde sensör modülünde gömülü yazılımı yükseltin
- Teknik Destek'e başvurun.

232851 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 2) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
DRIVE-CLiQ bileşenlerinden Control Unit'e giden yaşam işareti atanmadı
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
10 (= 0A hex):
Alınan telegramda yaşam işareti biti belirtilmemiş
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - İlgili bileşenin aygıt yazılımını yükseltin.
- İlgili bileşen için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

232860 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgili Sensor Module (enkoder 2) ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun.
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesi ile uyuşmuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telegramın türü, alım listesiyle uyuşmuyor.
6 (= 06 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor.
9 (= 09 hex):
İlgili DRIVE-CLiQ bileşeni ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi, besleme gerilimi kesintisini bildiriyor.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken.
17 (= 11 hex):
CRC hatası ve alınan telegram çok erken.
18 (= 12 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa ve alınan telegram çok erken.
19 (= 13 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun ve alınan telegram çok erken.
20 (= 14 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesiyle eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
21 (= 15 hex):
Alınan telegramın türü, alım listesi ile eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
22 (= 16 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
25 (= 19 hex):
Alınan telegramda hata biti ayarlandı ve alınan telegram çok erken.
Mesaj değeriyle ilgili not:
Münferit bilgiler, mesaj değerinde (r0949 / r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşen numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

232875 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Besleme gerilimi kesildi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
9 (= 09 hex):
Bileşenlerin besleme gerilimi başarısız oldu.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme gerilimi kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme boyutunu kontrol edin.

232885 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 2) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Katılımcılar senkron bir şekilde gönderip alamıyorlar.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
26 (= 1A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti ayarlanmamıştır ve alınan telegram çok erken gelmiştir..
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz ulaşmamıştır.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
98 (= 62 hex):
Döngüsel işletime geçiş sırasında hata.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - İlgili bileşenin besleme gerilimini kontrol edin.
- POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İlgili bileşeni değiştirin.

232886 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 2) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Veriler gönderilememiştir.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipi gönderilenler listesiyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

232887 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: İlgili DRIVE-CLiQ bileşeninde /enkoder 2 için sensör modülü) bir hata algılandı. Hatalı bir donanım gözardı edilemez.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata.
35 (= 23 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67 (= 43 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
96 (= 60 hex):
Yürütme ölçümü sırasında cevap çok geç ulaştı.
97 (= 61 hex):
Referans verilerinin değişimi çok fazla uzun sürüyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

232895 <Yer bilgisi>enkoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Alternatif döngüsel veri transferi hatası.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 2) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkornizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: POWER ON uygulayın

232896 <Yer bilgisi>Enkoder 2 DRIVE-CLiQ (CU) : Bileşen öellikleri tutarsız.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: komponent numarası: %1
Reaksiyon: Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Arıza değeri tarafından belirtilen DRIVE-CLiQ bileşenlerinin nitelikleri (enkoder 2 için sensör modülü) uyumlu olmayan tarzda yüksek devire kıyasla değişmiştir Neden örn. Bir DRIVE-CLiQ hattının veya DRIVE-CLiQ bileşeninin değiştirilmesi olabilir
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bileşen numarası.

Çözümü: -POWER ON işlemini gerçekleştirin.
- Bir bileşen değişiminde, mümkünse aynı tür bileşen ve aynı firmware sürümü kullanın.
- Bir hat değişiminde, mümkün olduğunca aynı boyda kablo kullanın (azami hat uzunluğunu dikkate alın).

232899 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Bilinmeyen arıza

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: enkoder 2 'e ait sensör modülünde, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir

Çözümü: - Sensör modülü üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0148)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

232902 <Yer bilgisi>Enkoder 2: SPI-Bus hatası gündeme geldi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Dahili SPI busu kullanımında hata.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü: - Sensor Module'yi değiştirin.
- Gerekirse Sensor Module'nin aygıt yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

232903 <Yer bilgisi>Enkoder 2: I2C-Bus hatası gündeme geldi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Dahili I2C busu kullanımında hata.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü: - Sensor Module'yi değiştirin.
- Gerekirse Sensor Module'nin aygıt yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

232905 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Enkoder parametrelemesi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1, Ek bilgi: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Enkoder parametrelemesinde bir hata tespit edildi.
Parametrelenen enkoder tipi, bağlı enkoder ile uyuşmuyor olabilir.
İlgili parametre şu şekilde belirlenebilir:
- Hata değeri üzerinden parametre numarasını belirleyin (r0949).
- Parametre endeksini belirleyin (p0187).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
yyyyxxxx dez: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Parametre
xxxx = 421:
Bir EnDat / SSI enkoderde, protokoldeki mutlak konum küçük veya eşit 30 bit olmalıdır.
yyyy = 0:
Başka ek bilgi mevcut değil.
yyyy = 1:
Bu bileşen, A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) iz denetimi ile kombine HTL seviyesini (p0405.1 = 0) desteklemiyor.
yyyy = 2:
Tanımlanmış bir enkoderin kod numarası p0400'e girildi, ancak hiçbir tanımlama yapılmadı. Lütfen yeni bir enkoder tanımlaması başlatın.
yyyy = 3:
Tanımlanmış bir enkoderin kod numarası p0400'e girildi, ancak hiçbir tanımlama yapılmadı. Lütfen p0400'de kod numarası <10000 olan bir liste enkoderi seçin.
yyyy = 4:
Bu bileşen, A/B izi olmayan SSI enkoderini (p0404.9 = 1) desteklemiyor.
yyyy = 5:
SQW enkoderde, p4686'daki değer p0425'teki değerden büyük.
yyyy = 6:
DRIVE-CLiQ enkoderi bu yazılım sürümü ile kullanılamaz.
yyyy = 7:
Bir SQW enkoderde, XIST1 düzeltmesine (p0437.2) sadece eşit aralıklı sıfır işaretleri için izin verilir.
yyyy = 8:
Motor kutup çifti genişliği, kullanılan doğrusal skala tarafından desteklenmiyor.
yyyy = 9:
EnDat protokolündeki pozisyonun uzunluğu maksimum 32 bit olabilir.
yyyy = 10:
Bağlı enkoder desteklenmiyor.
yyyy = 11:
İz denetimi ilgili donanım tarafından desteklenmiyor.

Çözümü: - Bağlı bulunan sensör tipinin parametrelendirilen ile denk olup olmadığını kontrol edin.
- Arıza değeri (r0949) ve p0187 ile belirtilen parametreyi düzeltin.
Parametre numarası = 314:
- Kutup çifti sayısını ve ölçüm dişli aktarımını kontrol edin. "Kutup çifti sayısı" bölü "Ölçüm dişlisi aktarımı" oranı eşittir 1000 altında olmalıdır ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

232912 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Aygıt kombinasyonuna izin verilmiyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: KPL1 (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Seçilen sürücü kombinasyonu desteklenmiyor.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak):
1003:
Bağlanmış olan ölçüm ünitesi EnDat 2.2 konverter ile birlikte çalıştırılamaz. Örneğin, ölçüm ünitesinin pals sayısı/çözünürlüğü 2^n.
1005:
Ölçüm ünitesinin tipi (artımlı) EnDat 2.2 konverter tarafından desteklenmiyor.
1006:
EnDat aktarma için maksimum süre (31.25 µs) aşıldı.
2001:
Akım kontrolörü çevrimi, DP çevrimi ve Güvenlik çevrimi ayar kombinasyonu EnDat 2.2 enkoder tarafından desteklenmiyor.
2002:
Doğrusal ölçüm ünitesinin çözünürlüğü doğrusal motorun kutup çifti genişliği ile eşleşmiyor
Kutup çifti genişliği, minimum = p0422 * 2^20

Çözümü: Arıza değeri = 1003, 1005, 1006 için:
- İzin verilen bir ölçüm ünitesi kullanın.

Arıza değeri = 2001 için:
- İzin verilen bir çevrim kombinasyonu ayarlayın (eğer gerekirse, standart ayarları kullanın).

Arıza değeri = 2002 için:
- Daha düşük bir çözünürlüğe sahip bir ölçüm ünitesi kullanın (p0422).

232915 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Enkoder yapılandırması hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoder 2'in yapılandırması hatalı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1:
Arıza/uyarı arasında yeniden parametrelendirmeye izin yok.
2:
Döngüsel DQ alıcı telegramı fazla uzun ve sınırlandırılıyor.
3:
Döngüsel DQ verici telegramı fazla uzun ve sınırlandırılıyor.
419:
Enkoder, yapılandırılmış hassas çözünürlük Gx_XIST2'de, artık 32 bit içerisinde gösterilemeyen, azami olası, mutlak güncel konum değeri (r0483) tespit eder.

Çözümü: Uyarı değeri = 1:
Arıza/uyarı arasında bir parametrelendirme uygulamayın.
Uyarı değeri = 419:
Hassas çözünürlüğü düşürün (p0419) veya bütün multiturn aralığına ihtiyaç yoksa denetimi (p0437.25) kapatın.

232916 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Enkoder parametrelemesi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1, Ek bilgi: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir enkoder parametresi "hatalı" olarak algılandı.
Parametrelenmiş enkoder tipi, bağlı olanla örtüşmüyor olabilir.
İlgili parametre şu şekilde belirlenebilir:
- Hata değeri üzerinden parametre numarasını belirleyin (r0949).
- Parametre indeksini belirleyin (p0187).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Parametre numarası.

Çözümü: Bağlı bulunan enkoder tipiyle parametrelendirilen enkoderin uyumlu olup olmadığını kontrol ediniz.
(r0949) ve p0187 arıza değeri tarafından belirtilen parametreyi düzeltin.

232920 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Sıcaklık sensörü hatası (motor)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Kanal numarası: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Motor, sıcaklık sensörünü değerlendirirken bir arıza tespit etti.
Arıza nedeni:
1 (= 01 hex):
Kablo kopması mevcut veya sensör bağlı değil.
KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2 (= 02 hex):
Ölçülen direnç çok düşük.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Diğer değerler:
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Mesaj değeriyle ilgili not:
Münferit bilgiler mesaj değerinde (r0949 / r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Kanal numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü:
- Enkoder hattını doğru tür ve bağlantıya yönelik kontrol edin.
- Sıcaklık sensörünün p0600'den p0603'e kadar seçimini kontrol edin.
- Sensör modülünü değiştirin (Donanım hatası veya hatalı kalibrasyon verileri).

232930 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Datalogger veri kaydetti.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Etkinleştirilmiş "Datalogger" (p0437.0 = 1) fonksiyonunda sensör modülünde bir hata oluştu. Bu uyarı, hataya ilişkin teşhis verilerinin hafıza kartına kaydedilmiş olduğunu gösteriyor.
Teşhis verileri şu dizin içerisine kaydedilecektir:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
TXT dosyasında şu bilgiler mevcuttur:
- En son yazılan BIN verisine ait gösterge.
- Hala mümkün olan yazma süreçlerinin sayısı (10000'dan itibaren aşağı doğru).
Bilgi:
BIN verilerinin değerlendirmesi sadece Siemens dahilinde olabilir.

Çözümü: Gerekli değil.
Bu uyarı otomatik olarak geri çekilir.
Veri kaydedici bir sonraki arıza durumunu kaydetmeye hazırdır.

232940 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Mil sensörü S1 gerilim hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Mil analog sensörü S1'in gerilimi, izin verilen aralığın dışında.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
S1 sensörünün sinyal seviyesi.
Not:
500 mV'lik bir sinyal seviyesi, 500 dez. sayısal değerine karşılık gelir.
Çözümü: - Gerilim aletini kontrol edin.
- Toleransı ölçün ve gerekiyorsa uyarlayın (p5040).
- Eşikleri ölçün ve gerekiyorsa uyarlayın (p5041).
- S1 analog sensörünü ve bağlantıları kontrol edin.
Ayrıca bkz: p5040, p5041

232950 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Dahili bir yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Hata kaynağı ile ilgili bilgiler.
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Çözümü: - Gerekirse sensör modülündeki firmwareyi yeni versiyonuna yükseltin.
- Teknik Destek'e başvurun.

232999 <Yer bilgisi>Enkoder 2: Bilinmeyen alarm

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: enkoder 2 'e ait sensör modülünde, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir
Çözümü: - Sensör modülü üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0148)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

233100 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Sıfır işareti mesafesi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Ölçülen sıfır işareti mesafesi, parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesiyle uyumlu değil.
Mesafe kodlanmış enkoderlerde sıfır işareti mesafesi, çiftler halinde tespit edilen sıfır işaretlerinden belirlenir. Buradan çıkan sonuç, eksik olan bir sıfır işaretinin,çift oluşturma işlemine bağlı olarak, hiçbir hataya yol açamayacağı ve sistem içerisinde herhangi bir etkisinin olmayacağıdır.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425'de (döner enkoder) veya p0424'de (lineer enkoder) ayarlanır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Belirli aralıklarla ölçülen son sıfır işareti mesafesi (4 tane aralık = 1 enkoder darbesi).
Sıfır işareti mesafesinin yakalanması sırasında, ön işaret işlem yönünü belirler.

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder)
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).
- Devir eşiğinin üzerindeki bildirimde, gerekiyorsa filtreleme zamanını düşürün (p0438)
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

233101 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Sıfır işareti kesildi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: 1.5 kat parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesi aşıldı.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425'de (döner enkoder) veya p0424'de (lineer enkoder) ayarlanır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
POWER ON işleminden sonra veya en son yakalanan sıfır işaretinden beri aralıkların sayısı (4 aralık = 1 enkoder darbesi).

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder)
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0425).
- Devir eşiğinin üzerindeki bildirimde, gerekiyorsa filtreleme zamanını düşürün (p0438)
- p0437.1 aktif ise, p4686'yı kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

233103 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Sıfır işareti sinyal seviyesi (R izi) tolerans dışında

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: R izi: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sıfır işareti sinyal seviyesi (R izi) enkoder 1 için tolerans bandında değil.
Bu hata, tek kutuplu gerilim seviyesi (RP / RN) aşıldığında veya ayrımsal genliğin altında kalındığında tetiklenebilir.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = R izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit)
Enkoderin tek kutuplu sinyal seviyelerinin tetikleme eşikleri < 1400 mV ile > 3500 mV arasındadır.
Enkoderin ayrımsal sinyal seviyesinin tetikleme eşiği < -1600 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değeri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.
Hata değeri sadece -32768 ... 32767 dez (-770 ... 770 mV) aralığında gösterilebilir.
Sinyal seviyesi değerlendirmesi sadece aşağıdaki koşullar sağlandığında yürütülür:
- Sensor Module özellikleri mevcut (r0459.31 = 1).
- İzleme aktif (p0437.31 = 1).

Çözümü:
- Devir aralığını kontrol edin; ölçüm ekipmanının frekans karakteristiği (genlik karakteristiği) ilgili devir aralığı için yeterli olmayabilir.
- Enkoder kablolarının ve blendajın EMV uyumlu olarak döşenip döşenmediğini kontrol edin.
- Soket bağlantılarını ve kontakları kontrol edin.
- Enkoder tipini (sıfır işaretli enkoder) kontrol edin.
- Sıfır işaretinin bağlı olup olmadığını ve RP ve RN sinyal kabloları kutup bağlantılarının doğru olup olmadığını kontrol edin.
- Enkoder kablosunu değiştirin.
- Kodlama diski kirlenmişse veya aydınlatma eskimişse, enkoderi değiştirin.

233110 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Seri iletişim arızalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder ile dahilî veya haricî değerlendirme modülü arasındaki seri iletişim protokolünün aktarımında hata var.
Arıza değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bir EnDat 2.1 enkoderinde arıza değerlerinin anlamları şu şekildedir:
Bit 0: Pozisyon protokolünde alarm biti.
Bit 1: Data hattında yanlış durma seviyesi
Bit 2: Enkoder cevap vermiyor (50 ms içinde start biti sunmuyor).
Bit 3: CRC-Hatası: Enkoder protokolünde kontrol toplamı datalara uymuyor.
Bit 4: Enkoderin onayı hatalı: Enkoder görevi yanlış anladı veya uygulayamıyor.
Bit 5: Seri sürücüde dahili hata: Onaylanmayan mod komutu talep edildi.
Bit 6: Döngüsel okumada zaman aşımı.
Bit 7: Kayıt iletişiminde zaman aşımı.
Bit 8: Protokol fazla uzun (örn. > 64 Bit).
Bit 9: Alıcı tamponu aşımı.
Bit 10: Çift okumada Frame hatası
Bit 11: Parite hatası
Bit 12: Monoflop süresi sırasında data hattı seviyesi hatalı.
Bit 13: Data hattı hatalı.
Bit 14: Kayıt iletişiminde hata.
Bit 15: Dahili iletişim hatası
Not:
EnDat 2.2 enkoderinde F3x135 arıza değerinin anlamı (x = 1, 2, 3) açıklanmıştır.

Çözümü: Bit 0 = 1 arıza değerine yönelik:
enkoder arızalı. F31111 muhtelif diğer detayları sunmaktadır.
Bit 1 = 1 arıza değerine yönelik:
Yanlış enkoder tipi/enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 2 = 1 arıza değerine yönelik:
Yanlış enkoder tipi/enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 3 = 1 arıza değerine yönelik:
EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 4 = 1 arıza değerine yönelik:
- EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder ve enkoder kablosunu, sensör modülünü değiştirin.
Bit 5 = 1 arıza değerine yönelik:
- EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder ve enkoder kablosunu, sensör modülünü değiştirin.
Bit 6 = 1 arıza değerine yönelik:
- Sensör modülünde Firmware güncellemesini uygulayın.
Arıza değeri Bit 7 = 1:
- Hatalı enkoder türünü/enkoderi veya enkoder kablosunu değiştirin.
Bit 8 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0429.2)
Bit 9 = 1 arıza değerine yönelik:
- EMV/Hat perdesini yerleştirin, enkoder ve enkoder kablosunu, sensör modülünü değiştirin.
Bit 10 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0429.2, p0449)
Bit 11 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0436)
Bit 12 = 1 arıza değerine yönelik:
- Paremetrelendirmeyi kontrol edin (p0429.6)
Bit 13 = 1 arıza değerine yönelik:
- Veri hattını kontrol edin.
Arıza değeri Bit 14 = 1:
- Hatalı enkoder türünü/enkoderi veya enkoder kablosunu değiştirin.

233111 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Enkoder dahili bir hatayı bildiriyor (Ayrıntılı bilgi)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin, ek bilgi: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder hata sözcüğü ayrıntılı bilgi veriyor (hata bitleri).
p0404.8 = 0 için aşağıdakiler geçerlidir:
Siemens içi hata teşhisi için hata değeri.
p0404.8 = 1 için aşağıdakiler geçerlidir:
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Hata nedeni
yyyy = 0:
Bit 0: Aydınlatma devre dışı.
Bit 1: Sinyal genliği çok düşük.
Bit 2: Konum değeri yanlış.
Bit 3: Enkoder beslemesi aşırı gerilimi.
Bit 4: Enkoder beslemesi düşük gerilimi.
Bit 5: Enkoder beslemesi aşırı akımı.
Bit 6: Batarya değişimi gerekli.

Çözümü: yyyy = 0'da:
Arıza değeri Bit 0 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoder de: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 1 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoder de: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 2 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoder de: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 3 = 1:
Hatalı 5-V besleme gerilimi.
Bir SMC kullanımında: enkoder ve SMC kontrolü arasındaki soket hattını kontrol edin veya SMC değiştirin.
Direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip bir motor enkoderi kullanımında: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 4 = 1:
Hatalı 5-V besleme gerilimi.
Bir SMC kullanımında: enkoder ve SMC kontrolü arasındaki soket hattını kontrol edin veya SMC değiştirin.
Direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip bir motor kullanımında: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 5 = 1:
Enkoder arızalı. enkoderi değiştirin, direkt DRIVE-CLiQ bağlantısına sahip motor enkoderde: Motoru değiştirin.
Arıza değeri Bit 6 = 1:
Pil değişimi gereklidir (sadece pil tamponuna sahip enkoderde).
yyyy = 1'de:
Enkoder arızalı. Enkoderi değiştirin.

233112 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Enkoder dahili bir hatayı bildiriyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Enkoder, seri protokol üzerinden ayarlanan bir hata bitini bildiriyor.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0: Konum protokolünde hata biti.
Çözümü: Bit 0 = 1 arıza değerine yönelik:
Bir EnDat enkoderde, F31111, muhtemel diğer ayrıntıları sunar.

233115 <Yer bilgisi>Enkoder 3: A veya B izi sinyal seviyesi çok düşük

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: A izi: %1, B izi: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (A ^ 2 + B ^ 2'den başlayan kök) izin verilen sınır değerin altına düşüyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = B izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
xxxx = A izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 170 mV (giriş frekansı <= 256 kHz) veya < 120 mV'dir (giriş frekansı > 256 kHz).
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Çözücü için Sensor Module notu (örn. SMC10):
Nominal sinyal seviyesi 2900 mV'dir (2.0 etkin Volt). Tetikleme eşiği < 1070 mV'dir.
2900 mV pik değerinin bir sinyal seviyesi, 6666 hex = 26214 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımı hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.

Çözümü: - EMV'ye uygun olarak döşenmiş enkoder hatlarını ve izolasyonu kontrol edin.
- Bağlantıları kontrol edin.
- Enkoder veya enkoder hattını değiştirin.
- Sensör modüllerini kontrol edin (örneğin temas noktaları).
Kendi depolaması olmayan ölçüm sistemleri için şunlar geçerlidir:
- Okuma kafasının ayarlanması ve ölçüm tekerinin depolanmasını kontrol edin.
Kendi depolaması olan ölçüm sistemleri için şunlar geçerlidir:
- Enkoder muhafazasına eksensel bir basınç uygulanmadığına emin olun.

233116 <Yer bilgisi>Enkoder 3: A veya B izi sinyal seviyesi çok düşük

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: A izi: %1, B izi: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Enkoderin A ve B düzeltilmiş enkoder sinyallerinin sinyal seviyesi izin verilen sınır değerin altına düşüyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = B izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
xxxx = A izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 130 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
Sensör modülünü kontrol edin (örn. temaslar).

233117 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Dönüştürme, Sinyal A/B/R hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir kare enkoderde (çift kutuplu, çift uçlu) A *, B * ve R * sinyalleri A, B ve R sinyallerine çevrilmemiş.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0 ... 15: Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Bit 16: A izi hatası.
Bit 17: B izi hatası.
Bit 18: R izi hatası.
Not:
SMC30 (sadece ürün numarası 6SL3055-0AA00-5CA0 ve 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310-2 için aşağıdakiler geçerlidir:
R izi olmayan bir kare enkoder kullanılıyor ve iz denetimi (p0405.2 = 1) etkinleştirildi.

Çözümü: - Enkoderi / Kabloyu kontrol edin.
- Enkoder sinyalleri ve ters çevrilmiş sinyalleri iletiyor mu?
Not:
SMC30 (sadece ürün numarası 6SL3055-0AA00-5CA0 ve 6SL3055-0AA00-5CA1) için aşağıdakiler geçerlidir:
- p0405 ayarını kontrol edin (p0405.2 = 1 sadece enkoder X520'ye bağlandığında mümkündür).
R izi olmayan bir kare enkoderde, X520 (SMC30), X220 (CUA32) veya X23 (CU310-2) bağlantısı için aşağıdaki köprüler ayarlanmalıdır:
- Pim 10 (referans sinyali R) <--> Pim 7 (şasi enkoder beslemesi)
- Pim 11 (referans sinyali R ters çevrilmiş) <--> Pim 4 (enkoder beslemesi)

233118 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Devir değişimi tutarlı değil

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Bir HTL / TTL enkoderde, devir değişimi birden çok algılama döngüsü üzerinden p0492'deki değeri aştı.
Ortalama devir sayısı gerçek değeri değişikliği, akım regülatörünün algılama süresinde izlenir.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Ayrıca bkz: p0492

Çözümü: - Tako beslemesini kopukluk açısından kontrol edin.
- Takometre perdelemesini kontrol edin.
- Maksimum devir farkı tarama döngüsüne göre muht. Yükseltin (p0492)

233120 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Enkoderin besleme gerilimi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin besleme geriliminde bir hata tespit edildi.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0: Algılama kablosunda düşük gerilim.
Bit 1: Enkoder beslemesinde aşırı akım.
Bit 2: "Çözücü tetiklemesi negatif" kablosundaki enkoder beslemesinde aşırı akım.
Bit 3: "Çözücü tetiklemesi pozitif" kablosundaki enkoder beslemesinde aşırı akım.
Bit 4: Power Module (PM) üzerinden 24 V beslemesi aşırı yüklenmiş.
Bit 5: Dönüştürücünün EnDat bağlantısında aşırı akım.
Bit 6: Dönüştürücünün EnDat bağlantısında aşırı gerilim.
Bit 7: Dönüştürücünün EnDat bağlantısında donanım hatası.
Not:
6FX2002-2EQ00-.... ve 6FX2002-2CH00-.... enkoder kablolarının karıştırılması, çalışma gerilimi pimleri döndüğünden enkoderin tahrip olmasına neden olabilir.

Çözümü: Arıza değeri Bit 0 = 1:
- Doğru enkoder kablosu bağlandı mı?
- Enkoder kablosunun bağlantılarını kontrol edin.
- SMC30: Parametrelendirmeyi kontrol edin (p0404.22).

Arıza değeri Bit 1 = 1:
- Doğru enkoder kablosu bağlandı mı?
- Enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.

Arıza değeri Bit 2 = 1:
- Doğru enkoder kablosu bağlandı mı?
- Enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.

Arıza değeri Bit 3 = 1:
- Doğru enkoder kablosu mı bağlandı?
- Enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.

Arıza değeri Bit 5 = 1:
- Konvertördeki ölçüm cihazı doğru bağlandı mı?
- Ölçüm cihazını ya da ölçüm cihazına giden kabloyu değiştirin.

Arıza değeri bit 6, 7 = 1:
- Arızalı EnDat 2.2 konvertörünü değiştirin.

233121 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Belirlenen değiştirme konumu hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Değiştirme konumu gerçek değer algılamasında bir hata tespit edildi.
Çözümü: DRIVE-CLiQ bulunan motoru ya da ilgili sensör modülünü değiştirin.

233122 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Sensor Module donanım hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Sensor Module'de dahili donanım hatası tespit edildi.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: Referans gerilimi hatalı.
2: Dahili düşük gerilim.
3: Dahili aşırı gerilim.

Çözümü: DRIVE-CLiQ bulunan motoru ya da ilgili sensör modülünü değiştirin.

233123 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Sinyal seviyesi A/B tolerans dışında

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: enkoder 3 'deki tek kutuplu seviye (AP/AN veya BP/BN), izin verilen toleransın dışındadır.
Arıza değeri (r0949, ikili olarak oluşturma).
Bit 0 = 1: Ya AP ya da AN tolerans dışındadır.
Bit 16 = 1: Ya BP ya da BN tolerans dışındadır.
enkoderin tek kutuplu sinyal seviyelerinin nominal değeri 2500 mV +/-500 mV alanındadır.
Tetikleme eşikleri < 1700 mV und bei > 3300 mV alanındadır.
Not:
Sinyal seviyelerinin değerlendirmesi, sadece aşağıdaki şartlar yerine getirldiğinde yapılabilir:
- Sensör modülü özellikleri mevcuttur (r0459.31 = 1).
- Denetleme etkinleştirilmiştir (p0437.31 = 1).

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin
- Sinyal kablosunun kısa devresini toprak veya işletme gerilimiyle kontrol edin.
- enkoder kablosunu değiştirin.

233125 <Yer bilgisi>Enkoder 3: A veya B izi sinyal seviyesi çok yüksek

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: A izi: %1, B izi: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (A^2 + B^2'den kök) izin verilen sınır değerini aşıyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = B izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit)
xxxx = A izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit)
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği > 750 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Çözücü için Sensor Module notu (örn. SMC10):
Nominal sinyal seviyesi 2900 mV'dir (2.0 etkin Volt).
Tetikleme eşiği > 3582 mV'dir.
2900 mV pik değerinin bir sinyal seviyesi, 6666 hex = 26214 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.

Çözümü: - EMV koşullarına uygun sensör hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

233126 <Yer bilgisi>Enkoder 3: A veya B izi sinyal seviyesi çok yüksek

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Amplitüd: %1, Açı: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (|A| + |B|) izin verilen sınır değerini aşıyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Açı
xxxx = Genlik, yani A^2 + B^2'nin kökü (ön işaretsiz 16 bit)
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği (|A| + |B|) için > 1120 mV'dir veya (A^2 + B^2) kökü > 955 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 299A hex = 10650 dez sayısal değerine karşılık gelir.
0 ... FFFF hex açısı, hassas konumun 0 ... 360 derecesine karşılık gelir. Sıfır derece, B izinin negatif sıfır geçişinde bulunur.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.

Çözümü: - EMV koşullarına uygun sensör hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

233129 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Hall sensörü/iz C/D ve iz A/B pozisyon farkı çok büyük

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: İz C/D hatası +/-15 °'den daha büyük olduğunda mekanik veya +/-60 °elektrikli ya da hall sinyallerinde hata +/-60 °elektrikliden daha büyüktür.
İz C/D periyotlarından biri 360 °mekaniğe denktir.
Hall sinyallerinden bir periyot 360 °elektrikliye denktir
Denetim örn. Hall sensörleri İz C/D için ek olarak yanlış bir dönüş mantığında bağlandığında veya belirsiz değerler sunduğunda devreye girmektedir.
Hassas senkronizasyon sonrasında bir referans markası ya da 2 referans markası ile mesafe kodlu enkoderlerde bu arıza artık tetiklenmeyecektir, bunun yerine A33429 uyarısı sunulacaktır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
İz C/D alanında geçerli olan:
Ölçülen sapma mekanik açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)
Hall sinyallerinde geçerli olan:
Ölçülen sapma elektriksel açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)

Çözümü: - İz C veya D bağlı değil
- C/D izi için ek olarak bağlı bulunan hall sensörlerini düzeltin
- EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Hal sensörünün ayarını kontrol edin

233130 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Kaba senkronizasyondan pozisyon ve sıfır işareti yanlış

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Açısal sapma elektriksel: %1, açı mekanik: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Kutubun kurulumunun ardından C/D izi, hall sinyalleri veya kutuplaşma tanımı izin verilen alanın dışında tespit edilmiştir Mesafe kodlu enkoderlerde kontrol 2 sıfır markasının geçilmesinin ardından uygulanır. Hassas senkronizasyon uygulanmadı.

C/D izi üzerinden kurulumda (p0404) sıfır markasını +/-18 ° açı alanında mekanik olarak gündeme gelip gelmediği kontrol edilir.

Hall sensörleri üzerinden kurulumda (p0404) veya kutuplaşma tanımında (p1982) sıfır markasını +/-60 ° açı alanında elektriksel olarak gündeme gelip gelmediği kontrol edilir.

Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):

yyyyxxxx hex

yyyy: Tespit edilen mekanik sıfır marka pozisyonu (sadece C/D izinde kullanılabilir)

xxxx: Sıfır markasının beklenen elektrikli açı pozisyonundan sapması

Normlama: 32768 dez = 180 °

Çözümü:
- EMV koşullarına uygun enkoder kablosunu kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- Hall sensöründe ek olarak C/D izini bağlantıyı kontrol edin.
- İz C veya Iz D bağlantısını kontrol edin.
- Enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin.

233131 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Artımlı/Mutlak konum farkı çok yüksek

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)

Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Mutlak değer enkoderi:

Mutlak konumun döngüsel okunmasında, artımlı konuma yönelik fazla büyük bir fark tespit edildi. Okunan mutlak konum iptal edilecektir.

Sapma için sınır değer:

- EnDat-enkoderi: enkoder tarafından sevk edilir ve en az 2 dörtlüktür (örn. B. EQI 1325 > 2 Dörtlük, EQN 1325 > 50 Dörtlük).
- Diğer enkoderler: 15 çizgi = 60 dörtlük

Artımlı enkoder:

Sıfır impuls geçişinde, artımlı konumda bir sapma tespit edilmiştir.

Eşit uzaklıklı sıfır markalarda geçerli olanlar:

Geçilen ilk sıfır markası, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markalarının mesafesi, ilk sıfır markasına olan mesafenin n katı olmalıdır.

Mesafe kodlu sıfır markalarda geçerli olanlar:

İlk sıfır markası çifti, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markaları, ilk sıfır markasıyla aralarında beklenen bir mesafeye sahip olmalıdır.

Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):

Dörtlüklerde sapma (1 çizgi = 4 Dörtlük)

Çözümü:
- EMV koşullarına uygun sensör hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- Kod diskinin kirlenmesi veya ortamdaki aşırı manyetik alanları kontrol edin.

Sıfır marka mesafesinin parametresini adapte edin (p0425)

- Devir eşiğinin üzerindeki bildirimde, gerekiyorsa filtreleme zamanını düşürün (p0438)

233135 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Konum belirlemesinde hata (Singleturn)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)

Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder bir konum belirleme hatası (singleturn) tespit etti ve bir dahili durum / arıza sözcüğünde bit temelinde durum bilgileri gönderdi.

Bu bitlerin bazıları, bu arızanın tetiklenmesine neden olur. Diğer bitler durum göstergeleridir. Durum / Arıza sözcüğü ilgili hata değerinde görüntülenir.

Bit tanımına ilişkin not:

İlk tanım DRIVE-CLiQ enkoderi için, ikinci tanım ise EnDat 2.2 enkoderi için geçerlidir.

Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):

Bit 0: F1 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 1: F2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 2: Ayrılmış (Aydınlatma).

Bit 3: Ayrılmış (Sinyal genliği).

Bit 4: Ayrılmış (Konum değeri).

Bit 5: Ayrılmış (Aşırı gerilim).

Bit 6: Ayrılmış (Düşük gerilim) / EnDat beslemesi donanım hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Ayrılmış (Aşırı akım) / Park edilmemiş durumda EnDat enkoderi çekildi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Ayrılmış (Akü) / EnDat beslemesi aşır akımı (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Ayrılmış / EnDat beslemesi aşırı gerilimi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Aydınlatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Sinyal genliği (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Singleturn Konum 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Aşırı gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Düşük gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Aşırı akım (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Sıcaklık aşıldı (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Singleturn Konum 2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 24: Singleturn Sistem (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Singleturn Güç kapatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 26: Multiturn Konum 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Multiturn Konum 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Multiturn Sistem (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Multiturn Güç kapatma (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Multiturn Aşırı akış/Düşük akış (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Multiturn Akü (ayrılmış).

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.

- Gerektiğinde enkoderi değiştirin

Not:

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekilebilir ve takılabilir.

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekildiğinde enkoderin takılmasının ardından hata onayı için bir POWER ON (kapama/açma) gereklidir.

233136 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Konum belirlemesinde hata (Multiturn)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)

Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder bir konum belirleme hatası (Multiturn) tespit etti ve bir dahili durum / hata sözcüğünde bit temelinde durum bilgileri gönderdi.

Bu bitlerin bazıları, bu hatanın tetiklenmesine neden olur. Diğer bitler durum göstergeleridir. Durum / Hata sözcüğü ilgili hata değerinde görüntülenir.

Bit tanımına ilişkin not:

İlk tanım DRIVE-CLiQ enkoderi için, ikinci tanım ise EnDat 2.2 enkoderi için geçerlidir.

Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):

Bit 0: F1 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 1: F2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 2: Ayrılmış (Aydınlatma).

Bit 3: Ayrılmış (Sinyal genliği).

Bit 4: Ayrılmış (Konum değeri).

Bit 5: Ayrılmış (Aşırı gerilim).

Bit 6: Ayrılmış (Düşük gerilim) / EnDat beslemesi donanım hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Ayrılmış (Aşırı akım) / Park edilmemiş durumda EnDat enkoderi çekildi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Ayrılmış (Akü) / EnDat beslemesi aşırı akımı (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Ayrılmış / EnDat beslemesi aşırı gerilimi (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Ayrılmış / Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Dahili iletişim hatası (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Aydınlatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Sinyal genliği (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Singleturn Konum 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Aşırı gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Düşük gerilim (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Aşırı akım (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Sıcaklık aşıldı (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Singleturn Konum 2 (Güvenlik durum göstergesi).

Bit 24: Singleturn Sistem (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Singleturn Güç kapatma (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Bit 26: Multiturn Konum 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Multiturn Konum 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Multiturn Sistem (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Multiturn Güç kapatma (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Multiturn Aşırı akış/Düşük akış (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Multiturn Akü (ayrılmış).

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.

- Gerektiğinde enkoderi değiştirin

Not:

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekilebilir ve takılabilir.

EnDat 2.2 enkoderi sadece “Park” konumunda çekildiğinde enkoderin takılmasının ardından hata onayı için bir POWER ON (kapama/açma) gereklidir.

233137 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Konum belirlemesinde hata (Singleturn)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)

Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: DRIVE-CLiQ enkoderine bir konum belirleme hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyxxxxxx hex: yy = Enkoder varyantı, xxxxxx = Hata nedeni bit kodlaması
---
yy = 8 (0000 1000 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 1: Sinyal izleme (sin/cos).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: LED izleme.
Bit 17: Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 18: Safety kanalının Singleturn tek adımlılık denetimi.
Bit 19: ECRC, Safety kanalındaki yapılandırmada hata.
Bit 23: Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
---
yy = 11 (0000 1011 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Rotasyon sayacı ile yazılım sayacı arasında fark (XC_ERR).
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Artımlı sinyaller için iz hatası (LIS_ERR).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki karşılaştımada hata (ST_ERR).
Bit 3: İzin verilen maksimum sıcaklık aşıldı (TEMP_ERR).
Bit 4: Akım beslemesinde aşırı gerilim (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Akım beslemesinde aşırı akım (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Akım beslemesinde düşük gerilim (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Rotasyn sayacında hata (MT_ERR).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 11: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Singleturn konumu OK (ADC_ready).
Bit 12: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Rotsyon sayacı OK (MT_ready).
Bit 13: Konum sözcüğü 1 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 14: Konum sözcüğü 1 Mutlak konum hatası (MLS_ERR).
Bit 15: Konum sözcüğü 1 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
Bit 18: Konum sözcüğü 2 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki kaşılaştırmada hata (ST_ERR).
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Mutlak konum hatası (MLS_ERR).
Bit 23: Konum sözcüğü 2 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
---
yy = 12 (0000 1100 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 8: Enkoder hatası.
Bit 10: Dahili konum verileri aktarımında hata.
---
yy = 14 (0000 1110 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 FPGA hatası.
Bit 3: Konum sözcüğü 1 Hız hatası.
Bit 4: Konum sözcüğü 1 FPGA'lar arasında iletişim hatası / Artımlı sinyalde hata.
Bit 5: Konum sözcüğü 1 Mutlak değer zaman aşımı / Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 6: Konm sözcüğü 1 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).
Bit 7: Konm sözcüğü 1 Dahili hata (FPGA iletişimi / FPGA paramtrelemesi / Kendi kendine test / Yazılım).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: Konum sözcüğü 2 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 17: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Multiturn).

Bit 18: Konum sözcüğü 2 FPGA hatası.
Bit 19: Konum sözcüğü 2 Hız hatası.
Bit 20: Konm sözcüğü 2 FPGA'lar arasında iletişim hatası.
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).
Bit 23: Konum sözcüğü 2 Dahili hata (Kendi kendine test / Yazılım).

Not:
Burada açıklanmayan bir enkoder varyantında, bit kodlaması hakkında ayrıntılı bilgi için enkoder üreticisine başvurun.

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.
- Gerektiğinde DRIVE-CLiQ enkoderi değiştirin

233138 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Konum belirlemesinde hata (Multiturn)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: DRIVE-CLiQ enkoderinde bir konum belirleme hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
yyxxxxxx hex: yy = Enkoder varyantı, xxxxxx = Hata nedeni bit kodlaması
---
yy = 8 (0000 1000 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 1: Sinyal izleme (sin/cos).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: LED izleme.
Bit 17: Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 19: ECRC, Safety kanalındaki yapılandırmada hata.
Bit 23: Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
---
yy = 11 (0000 1011 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Rotasyon sayacı ile yazılım sayacı arasında fark (XC_ERR).
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Artımlı sinyallerin iz hatası (LIS_ERR).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki karşılatırmada hata (ST_ERR).
Bit 3: İzin verilen maksimum sıcaklık aşıldı (TEMP_ERR).
Bit 4: Akım beslemesinde aşırı gerilim (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Akım beslemesinde aşırı akım (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Akım beslemesinde düşük gerilim (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Rotasyon sayacında hata (MT_ERR).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 11: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Singleturn konumu OK (ADC_ready).
Bit 12: Konum sözcüğü 1 Durum biti: Rotasyon sayacı OK (MT_ready).
Bit 13: Konum sözcüğü 1 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 14: Konum sözcüğü 1 Mutlak konumda hata (MLS_ERR).
Bit 15: Konum sözcüğü 1 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
Bit 18: Konum sözcüğü 2 Artımlı iz sinyalleri ile mutlak değer arasındaki karşılaştırmada hata (ST_ERR).
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Bellek hatası (MEM_ERR).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Mutlak konumda hata (MLS_ERR).
Bit 23: Konum sözcüğü 2 LED hatası, Aydınlatma ünitesinde hata (LED_ERR).
---
yy = 14 (0000 1110 bin) için aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 0: Konum sözcüğü 1 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 1: Konum sözcüğü 1 Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 2: Konum sözcüğü 1 FPGA hatası.
Bit 3: Konum sözcüğü 1 Hız hatası.
Bit 4: Konum sözcüğü 1 FPGA'lar arasında iletişim hatası / Artımlı sinyalde hata.
Bit 5: Konum sözcüğü 1 Mutlak değer zaman aşımı / Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 6: Konum sözcüğü 1 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).
Bit 7: Konum sözcüğü 1 Dahili hata (FPGA iletişimi / FPGA parmetrelemesi / Kendi kendine test / Yazılım).
Bit 8: F1 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 1.
Bit 9: F2 (Güvenlik durum göstergesi) Hata Konum sözcüğü 2.
Bit 16: Konum sözcüğü 2 Sıcaklık, sınır değerlerin dışında.
Bit 17: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Multiturn).
Bit 18: Konum sözcüğü 2 FPGA hatası.
Bit 19: Konum sözcüğü 2 Hız hatası.
Bit 20: Konum sözcüğü 2 FPGA'lar arasında iletişim hatası.
Bit 21: Konum sözcüğü 2 Konum belirleme hatası (Singleturn).
Bit 22: Konum sözcüğü 2 Dahili donanım hatası (Saat / Güç izleme IC / Güç).

Bit 23: Konum sözcüğü 2 Dahili hata (Kendi kendine test / Yazılım).

Not:

Burada açıklanmayan bir enkoder varyantında, bit kodlaması hakkında daha ayrıntılı bilgi için enkoder üreticisine başvurun.

Çözümü: - Ayrıntılı arıza arama uyarı değeri yardımıyla tespit edilebilir.
- Gerektiğinde DRIVE-CLiQ enkoderi değiştirin

233142 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Akü gerilim hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Enkoder kapalı durumdayken, çoklu tur bilgilerinin güvenliği için bir pil kullanıyor. Çoklu tur bilgilerinin saklanmaya devam etmesi için pilin voltajı artık yeterli değil.

Çözümü: Pili değiştirin.

233150 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Başlangıç konumuna getirme hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: p0404'te seçilen bir enkoder işlevi yürütülemiyor.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
Arızalı enkoder işlevi.
Bit ataması, p0404'ünkine karşılık gelir (örn. Bit 5 ayarlandı: C/D izi hatası).

Çözümü: - p0404 doğru ayarını kontrol edin.
- Kullanılan enkoder tipi (artımlı/mutlak değer) ve SMCxx enkoder kablosunu kontrol edin.
- Arızayı ayrıntılı tanımlayan muhtelif diğer arıza bildirilerini dikkate alın.

233151 <Yer bilgisi>enkoder 3: Başlatma işlemi, için gerekli enkoder devri çok yüksek.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Sensör modülünün başlatılma sırasındaki enkoder devri çok yüksek.

Çözümü: Sensör modülünün başlatılma sırasındaki enkoder devrini gerektiği şekilde ayarlayın.
gerekiyorsa denetimi kapatın (p0437.29).
Ayrıca bkz: p0437

233152 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Maksimum sinyal frekansı (A/B izi) aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoder değerlendirmesinin maksimum sinyal frekansı aşıldı.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Hz cinsinden güncel giriş frekansı.
Ayrıca bkz: p0408
Çözümü: - Devri düşürün.
- Daha düşük darbe numarasına sahip enkoder kullanın (p0408).

233153 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Tanımlama başarısız.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Enkoder tanımlamada (bekleyen) p0400 = 10100 ile bir hata gündeme geldi.
Bağlı bulunan enkoder tanımlanamadı.
Arıza değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0: Data boyu hatalı.
Ayrıca bkz: p0400
Çözümü: Data belgesine göre enkoderi manüel konfigüre edin.

233160 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Analog sensörü A kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: KPL1 (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi ayarlanan ölçüm alanının dışındadır (p4673).
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).
Çözümü: Arıza değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.
Arıza değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4673).
Arıza değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

233161 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Analog sensörü B kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: KPL1 (HİÇBİR)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi ayarlanan ölçüm alanının dışındadır (p4675).
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).

Çözümü: Arıza değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.

Arıza değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4675).

Arıza değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

233163 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Analog sensör konum değeri sınır değerini aşıyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: KPL1 (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Konum değeri, izin verilen -0.5 ...+0.5 alanını aştı.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
1: LVDT sensörünün konum değeri.
2: Enkoder eğrisinin konum değeri.

Çözümü: Arıza değeri = 1:
- LVDT çeviri ilişkisini kontrol edin (p4678).
- B izindeki referans sinyalinin bağlantısını kontrol edin.

Arıza değeri = 2:
- Eğriye ait katsayıları kontrol edin (p4663 ... p4666).

233400 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Sıfır işareti mesafesi hatalı (uyarı eşiği aşıldı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ölçülen sıfır işareti mesafesi, parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesiyle uyumlu değil.
Mesafe kodlanmış enkoderlerde sıfır işareti mesafesi, çiftler halinde tespit edilen sıfır işaretlerinden belirlenir. Buradan çıkan sonuç, eksik olan bir sıfır işaretinin,çift oluşturma işlemine bağlı olarak, hiçbir hataya yol açamayacağı ve sistem içerisinde herhangi bir etkisinin olmayacağıdır.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425'de (döner enkoder) veya p0424'de (lineer enkoder) ayarlanır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
Belirli aralıklarla ölçülen son sıfır işareti mesafesi (4 tane aralık = 1 enkoder darbesi).
Sıfır işareti mesafesinin yakalanması sırasında, ön işaret işlem yönünü belirler.

Çözümü:
- EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder).
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin

233401 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Sıfır işareti devre dışı (uyarı eşiği aşıldı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Sıfır işareti algılaması olmadan 1.5 kat parametrelenen sıfır işareti mesafesi aşıldı.
Sıfır işareti izlemesi için sıfır işareti mesafesi p0425 (döner enkoder) veya p0424 (doğrusal enkoder) içinde ayarlanır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
POWER ON sonrasında ya da algılanan son sıfır işaretinden sonra artış sayısı (4 artış = 1 enkoder palsı).

Çözümü:
- EMV koşullarına uygun enkoder kablosunu kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder).
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0425).
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin.

233405 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Enkoder değerlendirmesindeki sıcaklık aşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: sıcaklık: [0,1 derece C] %1, sıcaklık sensör numarası: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Enkoderin elektroniği veya enkoder değerlendirmesinde, izin verilmeyen yüksek bir sıcaklık tespit edildi.
Arıza değeri (r0949, onaltı tabanına göre yorumlayın):
yyxxxx hex: yy = sıcaklık sensör numarası, xxxx = 0.1°C cinsinden ölçülen modül sıcaklığı.
Çözümü: DRIVE-CLiQ-Bağlantısında motorun ortam sıcaklığını düşürün

233407 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Fonksiyon sınırına ulaşıldı.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Enkoder, fonksiyon sınırlarından birine ulaştı. Servis tavsiye edilir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: Artımlı sinyal
3: Mutlak iz
4: Kod bağlantısı
Çözümü: Servis uygulayın. Gerekiyorsa enkoderi değiştirin.
Bilgi:
Bir enkoderin fonksiyon rezervi r4651 üzerinden gösterilebilir.
Ayrıca bkz: p4650, r4651

233410 <Yer bilgisi>Enkoder 3: İletişim hatalı (enkoder ve Sensor Module)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Seri iletişim protokolünün aktarımı sırasında enkoder ve değerlendirme modülü arasındaki aktarım hatalı
İkaz değeri (r2124, ikili kurulum):
Bit 0: Pozisyon protokolündeki alarm biti
Bit 1: Veri hattında yanlış durgun seviye
Bit 2: enkoder cevap vermiyor (50 ms içinde herhangi bir başlangıç biti vermiyor)
Bit 3: CRC-Hatası: enkoderden gelen kontrol rakamı verilerde yer alana uyumlu değil
Bit 4: enkoderin onayı hatalı enkoder görevi yanlış anladı veya uygulayamıyor
Bit 5: Seri sürücüde dahili hata İzin verilmeyen mod komutu talep edildi
Bit 6: Döngüsel okumada zaman aşımı
Bit 8: Protokol fazla uzun (örn. > 64 bit)
Bit 9: Alım ara belleğinde aşırı çalışma
Bit 10: Çift okumada kenar hatası
Bit 11: Parite hatası
Bit 12: Mono flop süresi sırasında veri hattı seviyesi hatalı

Çözümü: - EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoderi değiştirin.

233411 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Enkoder dahili bir uyarı bildiriyor (ayrıntılı bilgi)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin, ek bilgi: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Mutlak değer enkoderinin hata sözü ayarlanmış uyarı bitleri getirdi.
Uyarı değeri (r2124, ikili olarak yorumla):
yyyyxxxx hex: yyyy = Ek bilgisi, xxxx = Hata nedeni
yyyy = 0:
Bit 0: Frekans aşıldı (Devir sayısı çok yüksek).
Bit 1: Sıcaklık aşıldı.
Bit 2: Aydınlatma kontrolü rezervi aşıldı.
Bit 3: Pili boşalt.
Bit 4: Referans noktasını gözden geçirin.
yyyy = 1:
Bit 0: Sinyal amplitüdü normal aralığın dışında.
Bit 1: Multiturn arabirim hatası.
Bit 2: Dahili veri hatası (singleturn/multiturn tek adımlı değil).
Bit 3: EEPROM arabirim hatası.
Bit 4: SAR konvertör hatası.
Bit 5: Kayıt veri aktarımında hata.
Bit 6: Error-Pinde dahili hata algılandı (nErr).
Bit 7: Sıcaklık eşiği aşıldı veya eşiğin altına inildi.

Çözümü: enkoderi değiştirin

233412 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Enkoder dahili bir uyarı bildiriyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoder, seri protokol üzerinden bir uyarı veriyor.
Uyarı değeri (r2124, ikili yorumlama):
Bit 0: Konum protokolünde arıza biti.
Bit 1: Konum protokolünde uyarı biti.

Çözümü:
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Enkoder kablolarının EMV uyumlu döşenip döşenmediğini kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- Enkoderi değiştirin.

233414 <Yer bilgisi>Enkoder 3: C veya D izi sinyal seviyesi tolerans dışında

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: C izi: %1, D izi: %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Enkoder C veya D izinin sinyal seviyesi (C^2 + D^2) veya Hall sinyalleri, tolerans bandında değil.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = D izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
xxxx = C izi sinyal seviyesi (ön işaretli 16 bit).
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 230 mV (enkoderin frekans karakteristiğine dikkat edin) ve > 750 mV'dir.
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 5333 hex = 21299 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik, tolerans bandı içinde değilse, başlatma konumunun başlangıç ayarı için kullanılamaz.

Çözümü:
- EMV koşullarına uygun enkoder kanlolarını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- Sensör modülünü kontrol edin (örn. Temaslar).
- Hall sensörü kutusunu kontrol edin.

233415 <Yer bilgisi>Enkoder 3: A veya B izi sinyal seviyesi toleransı dışında (uyarı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Amplitüd: %1, Açı: %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Enkoderin sinyal seviyesi (A^2 + B^2'nin kökü) izin verilen toleransın dışında.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Açı
xxxx = Genlik, yani A^2 + B^2'nin kökü (ön işaretsiz 16 bit)
Enkoderin nominal sinyal seviyesi, 375 mV ile 600 mV (500 mV % -25 / +20) aralığında olmalıdır.
Tetikleme eşiği < 230 mV'dir (enkoderin frekans karakteristiğine dikkat edin).
500 mV pik değerin bir sinyal seviyesi, 299A hex = 10650 dez sayısal değerine karşılık gelir.
0 ... FFFF hex açısı, hassas konumun 0 ... 360 derecesine karşılık gelir. Sıfır derecesi, B izinin negatif sıfır geçişinde bulunur.
Çözücü için Sensor Module notu (örn. SMC10):
Nominal sinyal seviyesi 2900 mV'dir (2.0 etkin Volt). Tetikleme eşiği < 1414 mV'dir (1.0 etkin Volt).
2900 mV pik değerinin bir sinyal seviyesi, 3333 hex = 13107 dez sayısal değerine karşılık gelir.
Not:
Genlik hatasının analog değerleri, Sensor Module donanımının hata tetiklemesi ile eşzamanlı değil.

Çözümü: - Devir alanını kontrol edin. Ölçüm ekipmanlarının frekans niteliği (amplitüd niteliği), devir alanı için yeterli değildir.
- EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının ve korumasının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder veya enkoder kablosunu değiştirin.
- Sensör modülünü kontrol edin (örn. temaslar).
- Kod diskinin kirlenmesi veya ışıklandırmanın eskimesi durumunda enkoderi değiştirin.

233418 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Devir değişimi tutarlı değil (uyarı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bir HTL / TTL enkoderde, devir değişimi birden çok algılama döngüsü üzerinden p0492'deki değeri aştı.
Ortalama devir sayısı gerçek değerinin değişimi, akım regülatörünün algılama süresinde izlenir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Ayrıca bkz: p0492
Çözümü: - Tako beslemesini kopukluk açısından kontrol edin.
- Takometre perdelemesini kontrol edin.
- p0492 ayarını muhtemelen yükseltin.

233419 <Yer bilgisi>Enkoder 3: İz A veya B tolerans aralığı dışında

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: A veya B izleri için genlik/faz/ofset düzeltmesi sınırda.
Genlik hata düzeltmesi: Genlik B / genlik A = 0.78 ... 1.27
Faz: <84 derece veya >96 derece
SMC20: Ofset düzeltmesi: +/-140 mV
SMC10: Ofset düzeltmesi: +/-650 mV
Uyarı değeri (r2124, onaltılık olarak yorumla):
xxxx1: B izi asgari ofset düzeltmesi
xxxx2: B izi azami ofset düzeltmesi
xxx1x: A izi asgari ofset düzeltmesi
xxx2x: A izi azami ofset düzeltmesi
xx1xx: B/A izi asgari genlik düzeltmesi
xx2xx: B/A izi azami genlik düzeltmesi
x1xxx: Asgari faz hatası düzeltmesi
x2xxx: Azami faz hatası düzeltmesi
1xxxx: Asgari kübik düzeltme
2xxxx: Azami kübik düzeltme
Çözümü: - Mekanik montaj toleransını yerleştirilmeyen enkoderlerde kontrol edin (örn. Dişli enkoderi).
- Soket bağlantısını kontrol edin (Aktarım dirençlerini de).
- enkoder sinyalini kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.

233421 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Belirtilen değiştirme konumu yanlış (uyarı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Değiştirme konumunun gerçek değer algılamasında bir hata tespit edildi.

Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):

3: Seri protokolün mutlak konumu ve A/B izi, birbirinden enkoder palsının yarısı kadar farklıdır. Mutlak konum, her iki izin de negatif olduğu çeyreklerde sıfır konumuna sahip olmalıdır. Bir arıza durumunda, konum bir enkoder palsı kadar hatalı olabilir.

Çözümü: Uyarı değeri = 3:

- Gerekirse kablolu standart bir enkoderde üreticiyle bağlantı kurun.
- İzlerin, seri olarak iletilen konum değerlerine atamasını düzeltin. Bunun için iki iz invert edilerek sensör modülüne bağlanmalıdır (A ile A* ve B ile B*'yi değiştir) veya programlanabilen bir enkoderde konuma ait sıfır noktası ofsetini kontrol edin.

233422 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Dikdörtgen enkoder impuls sayısı tolerans bandı dışındadır.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Ölçülen sıfır işareti mesafesi, parametrelendirilmiş sıfır işareti mesafesiyle uyumlu değil.

Etkinleştirilmiş dikdörtgen impuls sayısı düzeltmesinde ve yeniden parametrelendirilmiş 31131 hatalarında, eğer akümülatör p4683 veya p4684'den daha büyük deüerler içerdiğinde bu uyarı gelir.

Sıfır noktası izlemesi için sıfır noktası mesafesi p0425'de (döner enkoder) ayarlanır.

Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):

Enkoder darbelerinde akümüle fark impulsları.

Çözümü:

- EMV koşullarına uygun enkoder hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder tipini kontrol edin (Öncelikli sıfır markaları ile enkoder).
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).
- enkoderi ya da enkoder kablosunu değiştirin

233429 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Hall sensörü/iz C/D ve iz A/B pozisyon farkı çok büyük

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: İz C/D hatası +/-15 °'den daha büyük olduğunda mekanik veya +/-60 °elektrikli ya da hall sinyallerinde hata +/-60 °elektrikliden daha büyüktür.

İz C/D periyotlarından biri 360 °mekaniğe denktir.

Hall sinyallerinden bir periyot 360 °elektrikliye denktir

Denetim örn. Hall sensörleri İz C/D için ek olarak yanlış bir dönüş mantığında bağlandığında veya belirsiz değerler sunduğunda devreye girmektedir.

Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):

İz C/D alanında geçerli olan:

Ölçülen sapma mekanik açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)

Hall sinyallerinde geçerli olan:

Ölçülen sapma elektriksel açıdan (16 Bit ön işaretli, 182 dez. Denktir 1 °)

Çözümü:

- İz C veya D bağlı değil
- C/D izi için ek olarak bağlı bulunan hall sensörlerini düzeltin
- EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Hal sensörünün ayarını kontrol edin

233431 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Artımlı/Mutlak konum farkı çok yüksek (uyarı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Sıfır impuls geçişinde, artımlı konumda bir sapma tespit edilmiştir.
Eşit uzaklıklı sıfır markalarda geçerli olanlar:
Geçilen ilk sıfır markası, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markalarının mesafesi, ilk sıfır markasına olan mesafenin n katı olmalıdır.
Mesafe kodlu sıfır markalarda geçerli olanlar:
İlk sıfır markası çifti, sonraki kontroller için bir referans noktası oluşturur. Diğer sıfır markaları, ilk sıfır markasıyla aralarında beklenen bir mesafeye sahip olmalıdır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
Dörtlüklerde sapma (1 çizgi = 4 Dörtlük)

Çözümü: EMV koşullarına uygun sensör hatlarının tahsisatını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- Kod diskinin kirlenmesi veya ortamdaki aşırı manyetik alanları kontrol edin.

233432 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Rotor konum adaptasyonu düzeltme sapması

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: A/B izinde palslar kaybolmuş veya çok fazla sayılmış. Bu pals şu anda düzeltilmektedir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Artış cinsinden sıfır işareti mesafesine yönelik ölçülen son sapma (4 artış = 1 enkoder palsı).
Ön işaret, sıfır işareti mesafesinin tespiti sırasında ilgili hareket yönünü belirtir.

Çözümü:
- EMV koşullarına uygun enkoder kablolarını kontrol edin.
- Soket bağlantılarını kontrol edin.
- enkoder ya da enkoder kablosunu değiştirin.
- enkoder sınır frekansını kontrol edin.
- Sıfır marka mesafesi için parametreyi adapte edin (p0424, p0425).

233442 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Batarya gerilimi uyarı eşiğine ulaşıldı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Kapalı konumda çoklu dönüş bilgisini emniyete almak için enkoder bir akü kullanır. Akü geriliminin gerilemesinin devam etmesi halinde çoklu dönüş bilgisi tamponlanamaz.

Çözümü: Pili değiştirin.

233443 <Yer bilgisi>Enkoder 3: C/D izi sinyal seviyesi tolerans dışında (uyarı)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: enkoder 3 'deki tek kutuplu seviye (CP/CN veya DP/DN), izin verilen toleransın dışındadır.
Uyarı değeri (r2124, ikili olarak oluşturma).
Bit 0 = 1: Ya CP ya da CN tolerans dışındadır.
Bit 16 = 1: Ya DP ya da DN tolerans dışındadır.
enkoderin tek kutuplu sinyal seviyelerinin nominal değeri 2500 mV +/-500 mV alanındadır.
Tetikleme eşikleri < 1700 mV und bei > 3300 mV alanındadır.
Not:
Sinyal seviyelerinin değerlendirmesi, sadece aşağıdaki şartlar yerine getirildiğinde yapılabilir:
- Sensör modülü özellikleri mevcuttur (r0459.31 = 1).
- Denetleme etkinleştirilmiştir (p0437.31 = 1).

Çözümü:
- Enkoder kablolarının ve blendajın EMV uyumlu döşenip döşenmediğini kontrol edin.
- Soket bağlantılarını ve kontakları kontrol edin.
- C/D izleri doğru bağlanmış mı (CP sinyal kabloları CN ile veya DP sinyal kabloları DN ile değiştirildi mi)?
- Enkoder kablosunu değiştirin.

233460 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Analog sensörü A kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi p4673'de ayarlanan ölçüm alanının dışındadır.
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).
Çözümü: Uyarı değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.
Uyarı değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4673).
Uyarı değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

233461 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Analog sensörü B kanalı devre dışı kaldı.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Analog sensörün giriş gerilimi izin verilen sınırın dışındadır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: Giriş gerilimi yakalanabilen ölçüm alanının dışındadır.
2: Giriş gerilimi ayarlanan ölçüm alanının dışındadır (p4675).
3: Giriş geriliminin tutarı, alan sınırını aştı (p4676).
Çözümü: Uyarı değeri = 1:
- Analog sensörün çıkış gerilimini kontrol edin.
Uyarı değeri = 2:
- Enkoder dönemi başına düşen gerilimin ayarını kontrol edin (p4675).
Uyarı değeri = 3:
- Alan sınırının ayarını kontrol edin ve gerekiyorsa yükseltin (p4676).

233462 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Analog sensörde hiçbir kanal etkin değil

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Analog sensörlerde A ve B kanalı etkin değil.
Çözümü: - A kanalı ve/veya B kanalını etkinleştirin (p4670).
- Enkoder yapılandırmasını kontrol edin (p0404.17).
Ayrıca bkz: p4670

233463 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Analog sensör konum değeri sınır değerini aşıyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Konum değeri, izin verilen -0.5 ...+0.5 alanını aştı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1: LVDT sensörünün konum değeri.
2: Enkoder eğrisinin konum değeri.
Çözümü: Uyarı değeri = 1:
- LVDT çeviri ilişkisini kontrol edin (p4678).
- B izindeki referans sinyalinin bağlantısını kontrol edin.
Uyarı değeri = 2:
- Eğriye ait katsayıları kontrol edin (p4663 ... p4666).

233470 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Enkoder dahili bir hata bildiriyor (X521.7)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sensor Module Cabinet 30 (SMC30) için, X521.7 terminalindeki 0 sinyali üzerinden enkoderin kirli olduğu bildiriliyor.
Çözümü: - Bağlantıları kontrol edin.
- Enkoder veya enkoder hattını değiştirin.

233500 <Yer bilgisi>Enkoder 3: İşlem alanı aşıldı pozisyon izleme

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Sürücü / enkoder projelendirilmiş linear eksende, modül düzeltmesi olmadan azami olası işlem alanını aşmıştır. Bu değe, p0412 alanında okunmalı ve motor turu sayısı olarak yorumlanmalıdır.
p0411.0 = 1 'de azami işlem alanı, projelendirilmiş linear eksende p0421 değerinin 64 misli (+/- 32 misli) olarak tespit edilmiştir.
p0411.3 = 1 'de azami işlem alanı, projelendirilmiş linear eksende olabilecek en yüksek değer olarak ayarlanmıştır ve +/- p0412/2'dir (tam devir olarak yuvarlanmıştır). Olabilecek en büyük değer çizgisel sayı (p0408) ve hassas çözünürlüğe (p0419) bağlıdır.

Çözümü: Arıza aşağıdaki gibi giderilmelidir:
- Enkoder devreye almayı seçin (p0010 = 4).
- Konum takibi pozisyonunu geri alın (p0411.2 = 1).
- Enkoder devreye alınmasını kaldırın (p0010 = 0).

Ardından arıza onaylanmalı ve mutlak değer enkoderinin ayarı uygulanmalıdır

233501 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Pozisyon izleme, enkoder pozisyonu tolerans penceresi dışında

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Sürücü/Enkoder, kapalı druumda, tolerans penceresinde parametrelenmiş olandan daha büyük bir mesafe hareket ettirildi. Mekanik sistem ile enkoder arasında artık bir ilişki olmayabilir.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Mutlak değer artışı cinsinden son enkoder konumuna yönelik sapma.
Ön işaret, hareket yönünü belirtir.
Not:
Bulunan sapma ayrıca r0477'de gösterilir.
Ayrıca bkz: p0413, r0477

Çözümü: Konum takibini aşağıdaki gibi geri alın:
- Enkoder devreye almayı seçin (p0010 = 4).
- Konum takibi pozisyonunu geri alın (p0411.2 = 1).
- Enkoderin devreye alınmasını kaldırın (p0010 = 0).

Ardından arıza onaylanmalı ve gerektiğinde mutlak değer enkoderinin ayarı uygulanmalıdır (p2507)
Ayrıca bkz: p0010

233502 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Ölçüm dişli kutusuna sahip enkoder, geçerli sinyaller olmadan

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL1 (KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Ölçüm dişlileri ile enkoder geçerli sinyali hizmete sunmaz

Çözümü: Tüm ölçüm dişlilerinin takılı bulunan enkoder ile geçerli güncel değerleri sevk etmesi sağlanmalıdır

233503 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Konum takibi geri alınamıyor.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Ölçüm dişlisi konum takibi geri alınamıyor.

Çözümü: Arıza aşağıdaki gibi giderilmelidir:
- Enkoder devreye almayı seçin (p0010 = 4).
- Konum takibi pozisyonunu geri alın (p0411.2 = 1).
- Enkoder devreye alınmasını kaldırın (p0010 = 0).

Ardından arıza onaylanmalı ve mutlak değer enkoderinin ayarı uygulanmalıdır

233700 <Yer bilgisi>enkoder 3: Etkinlik testi beklenen değerleri vermiyor.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ enkoderinin hata sözcüğü, ayarlanmış hata bitleri teslim ediyor.
Uyarı değeri (r2124, ikili yorumlama):
Bit x = 1: Etkinlik testi x başarısız oldu.
Çözümü: enkoderi değiştirin

233800 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Toplu alarm

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Motor enkoderi en az bir arıza algıladı
Çözümü: Diğer güncel bildirilerin değerlendirilmesini uygulayın

233801 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ: Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti belirlenmemiş.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- İlgili bileşenleri değiştirin.

233802 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Zaman dilimi fazlalığı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Enkoder 3'de bir zaman dilimi taşması ortaya çıktı.
Hata değeri (r0949, onaltılık olarak yorumla):
yx hex: y = İlgili fonksiyon (Siemens dahili hata teşhisleri), x = İlgili zaman dilimi
x = 9:
Hızlı (akım ayarlayıcı döngüsü) zaman diliminde zaman dilimi taşması.
x = A:
Orta zaman diliminde zaman dilimi taşması.
x = C:
Yavaş zaman diliminde zaman dilimi taşması.
yx = 3E7:
SYNO'yu beklerken zaman aşımı (örneğin asiklik işletmede beklenmedik bir tekerrür).

Çözümü: Akım regülatörü algılama süresini artırın.
Not:
Akım regülatörü algılama süresi = 31.25 µs için ürün numarası 6SL3055-0AA00-5xA3 olan bir SMx20 kullanın.

233804 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Sensor Module kontrol toplamı hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: POWER ON (HEMEN)
Nedeni: Program hafızasının sensör modülünde okunması sırasında bir kontrol tutarı hatası gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
yyyyxxxx hex
yyyy: İlgili bellek alanı
xxxx: Kontrol rakamı arasındaki farkı POWER ON ve güncel kontrol tutarında okuma
Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- Bileşen için izin verilen ortam sıcaklığının korunup korunmadığını kontrol edin.
- Sensor Module'yi değiştirin.

233805 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Hatalı EEPROM kontrol toplamı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: EEPROM'daki dahili veriler bozulmuş.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
01: EEPROM erişimi hatalı.
02: EEPROM'da çok fazla blok var.
Çözümü: Yapı grubunu değiştirin

233806 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Başlangıç konumuna getirme hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Enkoderin başlatılması başarısız oldu.
Hata değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0, 1: Dönen motor sırasında enkoderin başlatılması başarısız oldu (Enkoder darbelerinde/4 kaba ve ince konumdan sapma).
Bit 2: A izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 3: B izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 4: Hızlanma girişi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 5: Güvenlik A izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 6: Güvenlik B izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 7: C izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 8: D izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 9: R izi için merkezi gerilim uyarlaması başarısız oldu.
Bit 10: A ve B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 11: C ve D arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 12: Güvenlik A ve güvenlik B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 13: A ve güvenlik B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 14: Güvenlik A ve B arasındaki merkezi gerilimler arasındaki fark çok büyük (> 0,5 V).
Bit 15: Belirlenen merkezi gerlimlerin standart sapması çok büyük (> 0,3 V).
Bit 16: Dahili hata – Bir kaydın (CAFE) okunması sırasında hata.
Bit 17: Dahili hata – Bir kaydın (CAFE) yazılması sırasında hata.
Bit 18: Dahili hata – Merkezi gerilim uyarlaması mevcut değil.
Bit 19: Dahili hata – Hatalı ADC girişi.
Bit 20: Dahili hata – Sıfır geçişi bulunamadı.
Bit 28: EnDat 2.2 ölçüm cihazının başlangıç konumuna getirilmesinde hata.
Bit 29: EnDat 2.2 ölçüm cihazından gelen veriler okunurken hata.
Bit 30: EnDat 2.2 ölçüm cihazının EEPROM kontrol toplamı hatalı.
Bit 31: EnDat 2.2 ölçüm cihazının verileri tutarsız.
Not:
Bit 0, 1: 6SL3055-0AA00-5*A0'a kadar
Bit 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1'den itibaren

Çözümü: Arızadan çıkın.
Eğer arızadan çıkılamıyorsa:
Bit 2 ... 9: Enkoder besleme gerilimini kontrol edin.
Bit 2 ... 14: İlgili hattı kontrol edin.
Diğer bitler olmadan bit 15: R izini kontrol edin, p0404'deki ayarları kontrol edin.
Bit 28: EnData 2.2 konvertörü ve ölçüm cihazı arasındaki kabloyu kontrol edin.
Bit 29 ... 31: Arızalı ölçüm cihazını değiştirin.

233811 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Enkoder seri numarası değiştirildi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoderin seri numarası değişti. Değişiklik, sadece seri numarası olan enkoderlerde (örneğin EnDat enkoderi) kontrol edilir.
- Geber değiştirildi.
Bilgi:
Konum ayarlamasıyla, ayarın başlangıcında seri numarası devralınır (p2507 = 2).
Ayarlanmış enkoderde (p2507 = 3) seri numarası değişikliğe yönelik kontrol edilir ve gerekiyorsa ayarlar geri alınır (p2507 = 1).
Seri numarasını izlemeyi göstermek için şu şekilde hareket edilmelidir.
- İlgili enkoder veri seti için şu seri numarasını ayarlayın. p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Çözümü: Sensörün mekanik ayarlanmasını uygulayın Yeni seri numarasını p0440 = 1 ile devralın

233812 <Yer bilgisi>enkoder 3: Talep edilen döngü ya da RX-/TX zamanlaması desteklenmez

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit tarafından talep edilen çevrim veya RX/TX zamanlaması desteklenmiyor.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
0: Uygulama çevrimi desteklenmiyor.
1: DRIVE-CLiQ çevrimi desteklenmiyor.
2: RX ve TX zamanları arasındaki aralık çok küçük.
3: TX zamanı çok erken.
Çözümü: Tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

233813 <Yer bilgisi>enkoder 3: Donanım mantık ünitesi kapanmıştır.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: PALS BLOKAJI
Nedeni: DRIVE-CLiQ enkoderinin mantık birimi devre dışı.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0: ALU watchdog tetiklendi.
Bit 1: ALU bir yaşam işareti hatası tespit etti.
Çözümü: Hata tekrar ederse, enkoderi değiştirin.

233820 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ: Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur.
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu alınanlar listesine uymuyor.
5 (=05 hex):
Alınan telegramın tipi, alınanlar listesine uymuyor.
6 (= 06 hex):
Telegram ve alınanlar listesindeki bileşenlerin adresi birbiriyle uyuşmuyor.
7 (= 07 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmektedir, fakat alınan telegram öyle değildir.
8 (= 08 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmemektedir, fakat alınan telegram öyledir.
9 (= 09 hex):
Alınan telegramda bir hata biti ayarlanmıştır.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken gelmiştir.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

233835 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
33 (= 21 hex):
Periyodik telegram henüz alınmadı.
34 (= 22 hex):
Telegramın alım listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderim listesinde zaman hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.

233836 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ: DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram türü gönderim listesiyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: POWER ON uygulayın

233837 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ: Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in etkilenen güç ünitesine olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata
35 (= 23 hex:
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67: (= 43 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

233845 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili enkodere yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif periyodik veri aktarımı esnasında senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: Bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

233850 <Yer bilgisi>enkoder 3: enkoder değerlendirmesi dahili yazılım hatası.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Enkoder 3 Sensor Modulende dahili bir yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak):
1: Arka-plan zaman dilimi bloke oldu.
2: Kod belleği üzerinden checksum OK değil.
10000: EnDat enkoderin OEM belleği yorumlanamayan veriler içeriyor.
11000 ... 11499: EEPROM üzerinden alınan açıklayıcı veriler yanlış.
11500 ... 11899: EEPROM üzerinden alınan kalibrasyon verileri yanlış.
11900 ... 11999: EEPROM üzerinden alınan konfigürasyon verileri yanlış.
12000 ... 12008: Analog/dijital dönüştürücü ile haberleşme de hata oluştu.
16000: DRIVE-CLiQ enkoder başlatma uygulaması hatası.
16001: DRIVE-CLiQ enkoder başlatma ALU hatası.
16002: DRIVE-CLiQ enkoder HISI / SISI başlatma hatası.
16003: DRIVE-CLiQ enkoder güvenli başlatma hatası.
16004: DRIVE-CLiQ enkoder dahili sistem hatası.
Çözümü: - Sensör modülünü değiştirin.
- Gerektiğinde sensör modülünde gömülü yazılımı yükseltin
- Teknik Destek'e başvurun.

233851 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 3) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
DRIVE-CLiQ bileşenlerinden Control Unit'e giden yaşam işareti atanmadı
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
10 (= 0A hex):
Alınan telegramda yaşam işareti biti belirtilmemiş
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - İlgili bileşenin aygıt yazılımını yükseltin.
- İlgili bileşen için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

233860 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgili Sensor Module (enkoder 3) ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun.
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesi ile uyuşmuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telegramın türü, alım listesiyle uyuşmuyor.
6 (= 06 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor.
9 (= 09 hex):
İlgili DRIVE-CLiQ bileşeni ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi, besleme gerilimi kesintisini bildiriyor.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken.
17 (= 11 hex):
CRC hatası ve alınan telegram çok erken.
18 (= 12 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa ve alınan telegram çok erken.
19 (= 13 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun ve alınan telegram çok erken.
20 (= 14 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesiyle eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
21 (= 15 hex):
Alınan telegramın türü, alım listesi ile eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
22 (= 16 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
25 (= 19 hex):
Alınan telegramda hata biti ayarlandı ve alınan telegram çok erken.
Mesaj değeriyle ilgili not:
Münferit bilgiler, mesaj değerinde (r0949 / r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşen numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü:
- POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

233875 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Besleme gerilimi kesildi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
9 (= 09 hex):
Bileşenlerin besleme gerilimi başarısız oldu.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme gerilimi kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme boyutunu kontrol edin.

233885 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 3) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Katılımcılar senkron bir şekilde gönderip alamıyorlar.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
26 (= 1A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti ayarlanmamıştır ve alınan telegram çok erken gelmiştir..
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz ulaşmamıştır.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
98 (= 62 hex):
Döngüsel işletime geçiş sırasında hata.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - İlgili bileşenin besleme gerilimini kontrol edin.
- POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İlgili bileşeni değiştirin.

233886 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 3) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Veriler gönderilememiştir.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipi gönderilenler listesiyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

233887 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: İlgili DRIVE-CLiQ bileşeninde /enkoder 3 için sensör modülü) bir hata algılandı. Hatalı bir donanım gözardı edilemez.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata.
35 (= 23 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67 (= 43 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
96 (= 60 hex):
Yürütme ölçümü sırasında cevap çok geç ulaştı.
97 (= 61 hex):
Referans verilerinin değişimi çok fazla uzun sürüyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

233895 <Yer bilgisi>enkoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Alternatif döngüsel veri transferi hatası.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 3) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkornizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: POWER ON uygulayın

233896 <Yer bilgisi>Enkoder 3 DRIVE-CLiQ (CU) : Bileşen öellikleri tutarsız.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: komponent numarası: %1
Reaksiyon: Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Arıza değeri tarafından belirtilen DRIVE-CLiQ bileşenlerinin nitelikleri (enkoder 3 için sensör modülü) uyumlu olmayan tarzda yüksek devire kıyasla değişmiştir Neden örn. Bir DRIVE-CLiQ hattının veya DRIVE-CLiQ bileşeninin değiştirilmesi olabilir
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bileşen numarası.

Çözümü: -POWER ON işlemini gerçekleştirin.
- Bir bileşen değişiminde, mümkünse aynı tür bileşen ve aynı firmware sürümü kullanın.
- Bir hat değişiminde, mümkün olduğunca aynı boyda kablo kullanın (azami hat uzunluğunu dikkate alın).

233899 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Bilinmeyen arıza

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: enkoder 3 'e ait sensör modülünde, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir

Çözümü: - Sensör modülü üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0148)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

233902 <Yer bilgisi>Enkoder 3: SPI-Bus hatası gündeme geldi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Dahili SPI busu kullanımında hata.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü: - Sensor Module'yi değiştirin.
- Gerekirse Sensor Module'nin aygıt yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

233903 <Yer bilgisi>Enkoder 3: I2C-Bus hatası gündeme geldi

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Dahili I2C busu kullanımında hata.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.

Çözümü: - Sensor Module'yi değiştirin.
- Gerekirse Sensor Module'nin aygıt yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

233905 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Enkoder parametrelemesi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1, Ek bilgi: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Enkoder parametrelemesinde bir hata tespit edildi.
Parametrelenen enkoder tipi, bağlı enkoder ile uyuşmuyor olabilir.
İlgili parametre şu şekilde belirlenebilir:
- Hata değeri üzerinden parametre numarasını belirleyin (r0949).
- Parametre endeksini belirleyin (p0187).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
yyyyxxxx dez: yyyy = Ek bilgi, xxxx = Parametre
xxxx = 421:
Bir EnDat / SSI enkoderde, protokoldeki mutlak konum küçük veya eşit 30 bit olmalıdır.
yyyy = 0:
Başka ek bilgi mevcut değil.
yyyy = 1:
Bu bileşen, A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) iz denetimi ile kombine HTL seviyesini (p0405.1 = 0) desteklemiyor.
yyyy = 2:
Tanımlanmış bir enkoderin kod numarası p0400'e girildi, ancak hiçbir tanımlama yapılmadı. Lütfen yeni bir enkoder tanımlaması başlatın.
yyyy = 3:
Tanımlanmış bir enkoderin kod numarası p0400'e girildi, ancak hiçbir tanımlama yapılmadı. Lütfen p0400'de kod numarası <10000 olan bir liste enkoderi seçin.
yyyy = 4:
Bu bileşen, A/B izi olmayan SSI enkoderini (p0404.9 = 1) desteklemiyor.
yyyy = 5:
SQW enkoderde, p4686'daki değer p0425'teki değerden büyük.
yyyy = 6:
DRIVE-CLiQ enkoderi bu yazılım sürümü ile kullanılamaz.
yyyy = 7:
Bir SQW enkoderde, XIST1 düzeltmesine (p0437.2) sadece eşit aralıklı sıfır işaretleri için izin verilir.
yyyy = 8:
Motor kutup çifti genişliği, kullanılan doğrusal skala tarafından desteklenmiyor.
yyyy = 9:
EnDat protokolündeki pozisyonun uzunluğu maksimum 32 bit olabilir.
yyyy = 10:
Bağlı enkoder desteklenmiyor.
yyyy = 11:
İz denetimi ilgili donanım tarafından desteklenmiyor.

Çözümü: - Bağlı bulunan sensör tipinin parametrelendirilen ile denk olup olmadığını kontrol edin.
- Arıza değeri (r0949) ve p0187 ile belirtilen parametreyi düzeltin.
Parametre numarası = 314:
- Kutup çifti sayısını ve ölçüm dişli aktarımını kontrol edin. "Kutup çifti sayısı" bölü "Ölçüm dişlisi aktarımı" oranı eşittir 1000 altında olmalıdır ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

233912 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Aygıt kombinasyonuna izin verilmiyor

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ)
Hla: KPL1 (HİÇBİR)

Onaylama: PALS BLOKAJI

Nedeni: Seçilen sürücü kombinasyonu desteklenmiyor.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak):
1003:
Bağlanmış olan ölçüm ünitesi EnDat 2.2 konverter ile birlikte çalıştırılamaz. Örneğin, ölçüm ünitesinin pals sayısı/çözünürlüğü 2^n.
1005:
Ölçüm ünitesinin tipi (artımlı) EnDat 2.2 konverter tarafından desteklenmiyor.
1006:
EnDat aktarma için maksimum süre (31.25 µs) aşıldı.
2001:
Akım kontrolörü çevrimi, DP çevrimi ve Güvenlik çevrimi ayar kombinasyonu EnDat 2.2 enkoder tarafından desteklenmiyor.
2002:
Doğrusal ölçüm ünitesinin çözünürlüğü doğrusal motorun kutup çifti genişliği ile eşleşmiyor
Kutup çifti genişliği, minimum = p0422 * 2^20

Çözümü: Arıza değeri = 1003, 1005, 1006 için:
- İzin verilen bir ölçüm ünitesi kullanın.
Arıza değeri = 2001 için:
- İzin verilen bir çevrim kombinasyonu ayarlayın (eğer gerekirse, standart ayarları kullanın).
Arıza değeri = 2002 için:
- Daha düşük bir çözünürlüğe sahip bir ölçüm ünitesi kullanın (p0422).

233915 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Enkoder yapılandırması hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Enkoder 3'in yapılandırması hatalı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
1:
Arıza/uyarı arasında yeniden parametrelendirmeye izin yok.
2:
Döngüsel DQ alıcı telegramı fazla uzun ve sınırlandırılıyor.
3:
Döngüsel DQ verici telegramı fazla uzun ve sınırlandırılıyor.
419:
Enkoder, yapılandırılmış hassas çözünürlük Gx_XIST2'de, artık 32 bit içerisinde gösterilemeyen, azami olası, mutlak güncel konum değeri (r0483) tespit eder.

Çözümü: Uyarı değeri = 1:
Arıza/uyarı arasında bir parametrelendirme uygulamayın.
Uyarı değeri = 419:
Hassas çözünürlüğü düşürün (p0419) veya bütün multiturn aralığına ihtiyaç yoksa denetimi (p0437.25) kapatın.

233916 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Enkoder parametrelemesi hatalı

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Parametre: %1, Ek bilgi: %2

Reaksiyon: Servo: KPL1 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Bir enkoder parametresi "hatalı" olarak algılandı.
Parametrelenmiş enkoder tipi, bağlı olanla örtüşmüyor olabilir.
İlgili parametre şu şekilde belirlenebilir:
- Hata değeri üzerinden parametre numarasını belirleyin (r0949).
- Parametre indeksini belirleyin (p0187).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Parametre numarası.

Çözümü: Bağlı bulunan enkoder tipiyle parametrelendirilen enkoderin uyumlu olup olmadığını kontrol ediniz.
(r0949) ve p0187 arıza değeri tarafından belirtilen parametreyi düzeltin.

233920 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Sıcaklık sensörü hatası (motor)

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1, Kanal numarası: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Motor, sıcaklık sensörünü değerlendirirken bir arıza tespit etti.
Arıza nedeni:
1 (= 01 hex):
Kablo kopması mevcut veya sensör bağlı değil.
KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2 (= 02 hex):
Ölçülen direnç çok düşük.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Diğer değerler:
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Mesaj değeriyle ilgili not:
Münferit bilgiler mesaj değerinde (r0949 / r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Kanal numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü:
- Enkoder hattını doğru tür ve bağlantıya yönelik kontrol edin.
- Sıcaklık sensörünün p0600'den p0603'e kadar seçimini kontrol edin.
- Sensör modülünü değiştirin (Donanım hatası veya hatalı kalibrasyon verileri).

233930 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Datalogger veri kaydetti.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Etkinleştirilmiş "Datalogger" (p0437.0 = 1) fonksiyonunda sensör modülünde bir hata oluştu. Bu uyarı, hataya ilişkin teşhis verilerinin hafıza kartına kaydedilmiş olduğunu gösteriyor.
Teşhis verileri şu dizin içerisine kaydedilecektir:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
TXT dosyasında şu bilgiler mevcuttur:
- En son yazılan BIN verisine ait gösterge.
- Hala mümkün olan yazma süreçlerinin sayısı (10000'dan itibaren aşağı doğru).
Bilgi:
BIN verilerinin değerlendirmesi sadece Siemens dahilinde olabilir.

Çözümü: Gerekli değil.
Bu uyarı otomatik olarak geri çekilir.
Veri kaydedici bir sonraki arıza durumunu kaydetmeye hazırdır.

233940 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Mil sensörü S1 gerilim hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Mil analog sensörü S1'in gerilimi, izin verilen aralığın dışında.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
S1 sensörünün sinyal seviyesi.
Not:
500 mV'lik bir sinyal seviyesi, 500 dez. sayısal değerine karşılık gelir.
Çözümü: - Gerilim aletini kontrol edin.
- Toleransı ölçün ve gerekiyorsa uyarlayın (p5040).
- Eşikleri ölçün ve gerekiyorsa uyarlayın (p5041).
- S1 analog sensörünü ve bağlantıları kontrol edin.
Ayrıca bkz: p5040, p5041

233950 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Dahili bir yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Hata kaynağı ile ilgili bilgiler.
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Çözümü: - Gerekirse sensör modülündeki firmwareyi yeni versiyonuna yükseltin.
- Teknik Destek'e başvurun.

233999 <Yer bilgisi>Enkoder 3: Bilinmeyen alarm

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: enkoder 3 'e ait sensör modülünde, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir
Çözümü: - Sensör modülü üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0148)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

234207 <Yer bilgisi>VSM: Sıcaklık arıza eşiği aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Voltage Sensing Module (VSM) ile ölçülen sıcaklık (r3666) eşik değerini (p3668) aştı.
Not:
Bu arıza sadece sıcaklık değerlendirmesi etkinleştirildiğinde tetiklenebilir (p3665 > 0).
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Tetikleme sırasındaki sıcaklık gerçek değeri [0.1 °C].
Ayrıca bkz: r3666, p3668
Çözümü: - Fanı kontrol edin.
- Gücü azaltın.
- Sıcaklık sensörü tipinin ayarını kontrol edin (p3665).
- Besleme: Şebeke filtresi tipinin ayarını kontrol edin (p0220).
Ayrıca bkz: p3665

234211 <Yer bilgisi>VSM: Sıcaklık alarm eşiği aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Voltage Sensing Module (VSM) ile ölçülen sıcaklık (r3666) eşik değerini (p3667) aştı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Tetikleme sırasındaki sıcaklık gerçek değeri [0.1 °C].
Ayrıca bkz: r3666, p3667
Çözümü: - Fanı kontrol edin.
- Gücü azaltın.
- Sıcaklık sensörü tipinin ayarını kontrol edin (p3665).
- Besleme: Şebeke filtresi tipinin ayarını kontrol edin (p0220).
Ayrıca bkz: p3665

234800 <Yer bilgisi>VSM: Toplu ileti

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Voltaj algılama modülü (VSM) en az bir hata algılamıştır
Çözümü: Diğer güncel bildirilerin değerlendirilmesi

234801 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ: Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili voltaj algılama modülüne (VSM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramdaki yaşam belirtisi biti ayarlanmamıştır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - DRIVE-CLiQ bağlantısını kontrol ediniz.
- Voltaj algılama modülünü (VSM) değiştiriniz.

234802 **<Yer bilgisi>VSM: Zaman dilimi akışı**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Voltaj algılama modülünde bir zaman dilimi taşması oluştu.
Çözümü: Voltaj algılama modülünü değiştirin

234803 **<Yer bilgisi>VSM: Bellek testi**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Voltaj algılama modülündeki bellek testinde bir hata gündeme geldi
Çözümü: - İzin verilen ortam sıcaklığının voltaj algılama modülü için muhafaza edilip edilmediğini kontrol edin.
- Voltaj algılama modülünü değiştirin

234804 **<Yer bilgisi>VSM: CRC**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Program belleğinin okunması sırasında voltaj algılama modülü (VSM) alanında bir kontrol tutarı hatası gündeme gelmiştir
Çözümü: - İzin verilen ortam sıcaklığının bileşenler için muhafaza edilip edilmediğini kontrol edin.
- Voltaj algılama modülünü değiştirin

234805 **<Yer bilgisi>VSM: Hatalı EEPROM kontrol toplamı**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Dahili parametre verileri hasarlı
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
01: EEPROM etkisi hatalı
02: EEPROM alanındaki blokların sayısı fazla büyük
Çözümü: - İzin verilen ortam sıcaklığının bileşenler için muhafaza edilip edilmediğini kontrol edin.
- Voltaj algılama modülünü (VSM) değiştirin

234806 **<Yer bilgisi>VSM: Başlangıç durumuna getirme**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Voltaj algılama modülünde (VSM) kurulum sırasında bir hata oluştu.
Çözümü: Voltaj algılama modülünü değiştirin

234807 **<Yer bilgisi>VSM: Sıra kontrolü, zaman izleme**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Voltaj algılama modülünde (VSM) süreç kumandası zaman aşımı arızası
Çözümü: Voltaj algılama modülünü değiştirin

234820 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ: Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili voltaj algılama modülüne (VSM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha kısadır.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur.
4 (= 04 hex):
Telehramın uzunluğu alınanlar listesine uymuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telegramın tipi, alınanlar listesine uymuyor.
6 (= 06 hex):
Telegram ve alınanlar listesindeki bileşenlerin adresi birbiriyle uyuşmuyor.
7 (= 07 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmektedir, fakat alınan telegram öyle değildir.
8 (= 08 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmemektedir, fakat alınan telegram öyledir.
9 (= 09 hex):
Alınan telegramda bir hata biti ayarlanmıştır.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken gelmiştir.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

234835 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili voltaj algılama modülüne (VSM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır. Katılımcılar senkron bir şekilde gönderip alamıyorlar.
Hata nedeni:
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz gelmemiştir.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.

234836 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ: DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili voltaj algılama modülüne (VSM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır. Veriler gönderilememiştir.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipiyle gönderme listesi birbiriyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

234837 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ: Komponentler arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in etkilenen güç ünitesine olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata
35 (= 23 hex:
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67: (= 43 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

234845 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili voltaj algılama modülüne (VSM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır. Veriler gönderilememiştir.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: POWER ON uygulayın

234850 <Yer bilgisi>VSM: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Voltaj algılama modülünde (VSM) bir dahili yazılım hatası gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
1: Arka plan zaman diski bloke
2: Kontrol tutarını kod belleği üzerinden doğru değil
Çözümü: - Voltage Sensing Module'ü (VSM) değiştirin.
- Gerekirse Voltage Sensing Module'ün aygıt yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

234851 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili voltaj algılama modülüne (VSM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
DRIVE-CLiQ bileşenlerinden Control Unit'e giden yaşam işareti atanmadı.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramda yaşam işareti biti belirtilmemiş.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: İlgili bileşenlerin gömülü yazılımını yükseltin

234860 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgil Voltage Sensing Module (VSM) ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun.
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesi ile uyuşmuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telegramın türü, alım listesiyle eşleşmiyor.
6 (= 06 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor.
9 (= 09 hex):
İlgili DRIVE-CLiQ bileşeni ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi, bir besleme gerilimi kesintisini bildiriyor.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken.
17 (= 11 hex):
CRC hatası ve alınan telegram çok erken.
18 (= 12 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenlerden daha kısa ve alınan telegram çok erken.
19 (= 13 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun ve alınan telegram çok erken.
20 (= 14 hex):
Alınan telegramın uzunluğu alım listesiyle eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
21 (= 15 hex):
Alınan telegramın tipi, alım listesi ile eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
22 (= 16 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
25 (= 19 hex):
Alınan telegramda hata biti belirlendi ve alınan telegram çok erken.
Mesaj değeriyle ilgili not:
Münferit bilgiler mesaj değerinde (r0949 / r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşen numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

234875 <Yer bilgisi>VSM: Besleme gerilimi kesildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
9 (= 09 hex):
Bileşenlerin besleme gerilimi başarısız oldu.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme gerilimi kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme boyutunu kontrol edin.

234885 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili voltaj algılama modülüne (VSM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Katılımcılar senkron bir şekilde gönderip alamıyorlar.
Hata nedeni:
26 (= 1A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti ayarlanmamıştır ve alınan telegram çok erken gelmiştir..
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz ulaşmamıştır.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
98 (= 62 hex):
Döngüsel işletime geçiş sırasında hata.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - İlgili bileşenlerin besleme gerilimini kontrol edin.
- POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.

234886 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ (CU): DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili voltaj algılama modülüne (VSM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Veriler gönderilememiştir.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipi gönderilenler listesiyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: POWER ON uygulayın

234887 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: İlgili DRIVE-CLiQ bileşeninde (Voltaj algılama modülü) bir hata algılandı. Hatalı bir donanım gözardı edilemez.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata.
35 (= 23 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67 (= 43 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
96 (= 60 hex):
Yürütme ölçümü sırasında cevap çok geç ulaştı.
97 (= 61 hex):
Referans verilerinin değişimi çok fazla uzun sürüyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

234895 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Alternatif döngüsel veri transferi hatası.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili voltaj algılama modülüne (VSM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0A hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: POWER ON uygulayın

234896 <Yer bilgisi>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Bileşen öellikleri tutarsız.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Mesaj değeri: komponent numarası: %1
Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Arıza değeri tarafından belirtilen DRIVE-CLiQ bileşenlerinin nitelikleri (voltaj algılama modülü) uyumlu olmayan tarzda yüksek devire kıyasla değişmiştir Neden örn. Bir DRIVE-CLiQ hattının veya DRIVE-CLiQ bileşeninin değiştirilmesi olabilir
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bileşen numarası.
Çözümü: -POWER ON işlemini gerçekleştirin.
- Bir bileşen değişiminde, mümkünse aynı tür bileşen ve aynı firmware sürümü kullanın.
- Bir hat değişiminde, mümkün olduğunca aynı boyda kablo kullanın (azami hat uzunluğunu dikkate alın).

234899 <Yer bilgisi>VSM: Bilinmeyen arıza

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Voltaj algılama modülünde, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Uyarı değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir
Çözümü: - Voltaj algılama modülü üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0158)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

234903 <Yer bilgisi>VSM: I2C-Bus hatası gündeme geldi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Modül içindeki I2C-Bus üzerinden erişim sağlanırken bir hata oluştu.
Çözümü: Voltaj algılama modülü (VSM) değiştirin.

234904 <Yer bilgisi>VSM: EEPROM

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Terminal Modulenün geçici olmayan belleğine erişim sırasında bir hata gündeme gelmiştir.
Çözümü: Voltaj algılama modülü (VSM) değiştirin.

234905 <Yer bilgisi>VSM: Parametre erişimi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Control Unit, voltaj algılama modülü (VSM) üzerinde izin verilmeyen bir parametre değerini yazmayı denemiştir.
Çözümü: - VSM'nin (r0158) firmware sürümünün, Control Unit'in (r0018) firmware sürümüne uyumluluğunu kontrol edin.
- Gerekirse voltaj algılama sensörünü değiştirin.
Bilgi:
Hafıza kartındaki readme.txt dosyasında, birbiriyle uyumlu firmware sürümleri mevcuttur.

234920 <Yer bilgisi>VSM: Aşırı sıcaklık veya sıcaklık sensörü hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Sıcaklık sensörünü değerlendirirken, izin verilen aralığın dışında bir direnç değeri tespit edildi.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
1: Aşırı sıcaklık, kablo kopması veya sensör bağlı değil.
KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2: Ölçülen direnç çok düşük.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 723 Ohm
Çözümü: - Sensörün doğru bağlandığından emin olun.
- Sensörü değiştirin.
- Soğumaya bırakın ve ardından ortam koşullarını, yük döngüsünü ve soğutmayı (fan sigortası) kontrol edin.
- Sıcaklık sensörü tipinin ayarını kontrol edin (p3665).
- Besleme: Şebeke filtresi tipinin ayarını kontrol edin (p0220).

234950 <Yer bilgisi>VSM: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Voltage Sensing Module (VSM)'de bir dahili yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Hata kaynağı ile ilgili bilgiler.
Sadece Siemens dahili hata teşhisleri için.
Çözümü: - Gerekirse Voltage Sensing Module'ün aygıt yazılımını üst sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

234999 <Yer bilgisi>VSM: Bilinmeyen alarm

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Voltaj algılama modülünde (VSM), Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir

Çözümü: - Voltaj algılama modülü üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0148)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

235000 <Yer bilgisi>TM54F: Tarama süresi geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Ayarlanan tarama süresi geçersiz.
- Tam sayılı çoklu DP devresi yoktur
Arıza değeri (r0949, seri virgül):
Önerilen geçerli taram süresi

Çözümü: Tarama süresini adapte edin (örn. Önerilen geçerli tarama süresini ayarlayın)
Ayrıca bkz: p10000

235001 <Yer bilgisi>TM54F: Parametre değeri geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: TM54F üzerinden Safety Basic Functions işlevselliği kullanılıyor.
TM54F parametresi için hatalı parametreleme mevcut.
Sadece aşağıdaki sinyaller parametrelenebilir:
- STO aktif
- SS1 aktif
- Dahili olay
- Safe State
Olası nedenler:
- p10024 ... p10038, 0 veya 255 olarak ayarlanmamış.
- p10039, p10042 ... p10045, Safety Extended Functions sinyallerini kullanıyor.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bit 0 ... 3, hangi sürücü grubunda geçersiz bir F-DI'nin parametrelendiğini belirtir:
Bit 0 = 1: Sürücü grubu 1 hatalı
Bit 1 = 1: Sürücü grubu 2 hatalı
Bit 2 = 1: Sürücü grubu 3 hatalı
Bit 3 = 1: Sürücü grubu 4 hatalı
Bit 4 ... 7, hangi F-DO için hatalı bağlantıların girildiğini belirtir:
Bit 4 = 1: F-DO 0 hatalı (p10042)
Bit 5 = 1: F-DO 1 hatalı (p10043)
Bit 6 = 1: F-DO 2 hatalı (p10044)
Bit 7 = 1: F-DO 3 hatalı (p10045)

Çözümü: - Safety Extended Functions için arıza emniyetli dijital girişlerin ayarını (F-DI) kontrol edin ve 0 veya 255 değerine ayarlayın (p10024 ... p10039).
- Arıza emniyetli dijital çıkışlar (F-DO) için sinyal kaynaklarının ayarını kontrol edin ve gerekirse düzeltin (p10042 ... p10045).
Not:
F-DI: Failsafe Digital Input (Arıza emniyetli dijital giriş)
F-DO: Failsafe Digital Output (Arıza emniyetli dijital çıkış)

235002 <Yer bilgisi>TM54F: Devreye alım modu mümkün değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Devreye alım modunun etkinleştirilmesi en az TM54F'e ait olan sürücü onaylanan çalışmada bulunduğundan kabul edilmemiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık yorumlama):
İlk bulunan sürücünün Impals silme/güç blokajı olmadan sürücü obje numarası.
Çözümü: Arıza değerinde belirtilen sürücüde çalışma onayını geri alın.

235003 <Yer bilgisi>TM54F:Control Unit üzerinde onya gereklidir.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Terminal Module 54F (TM54F) üzerindeki bir hata güvenli onaylamayla (p10006) onaylanmıştır.
Control Unit'de ek bir onay daha gereklidir.
Çözümü: -Control Unit'de tüm arızaları onaylama uygulayın (BI: p2102).
veya
- Sürücü objesi TM54F onayı uygulayın (BI: p2103, p2104 veya p2105).
Not:
Arızaların onaylanması 0/1-sinyali ile tetiklenir.

235004 <Yer bilgisi>TM54F: İletişim devri geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: - p10000[x]'de belirtilen iletişim döngüsü, p10010[x]'de belirtilen sürücü nesnesinin izleme döngüsüyle uyuşmuyor.
Bu hata mevcut olduğu sürece, TM54F'de Failsafe Values etkinleştirilir. Tüm sürücüler etkin değil.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Bir bit 0 ... 5 aralığından ayarlanırsa, aşağıdakiler geçerlidir:
p10000[x]'de belirtilen iletişim döngüsü, p10010[x]'de belirtilen sürücü nesnesinin izleme döngüsüyle uyuşmuyor. (sadece p10000[0] kullanılıyorsa, bu değer p10010[0...5]'te kullanılan sürücü nesnelerinin tüm izleme döngüleri ile aynı olmalıdır.)
Bit 0 = 1: p10000[0], p10010[0]'ın izleme döngüsü ile uyuşmuyor.
Bit 1 = 1: p10000[1], p10010[1]'in izleme döngüsü ile uyuşmuyor.
..
Bit 5 = 1: p10000[5], p10010[5]'in izleme döngüsü ile uyuşmuyor.
Bir bit 16... 21 bit aralığında ayarlanmışsa, aşağıdakiler geçerlidir:
Bit 16 = 1: p10000[0] çok düşük seçilmiş.
Bit 17 = 1: p10000[1] çok düşük seçilmiş.
..
Bit 21 = 1: p10000[5] çok düşük seçilmiş.
TM54F ile Basic Safety Functions olan bir eksen kullanıldığında, izleme döngüsü, sürücünün akım regülatörü algılama süresinden 500us + 8 * daha büyük olmalıdır.
Not:
Bu hata, TM54F ile kontrol edilen bir sürücü, TM54F üzerinden temel fonksiyonların kumandasını parametrelerse ve aynı zamanda genişletilmiş güvenlik fonksiyonlarına veya ncSI parametrelemesine sahipse de bildirilir.
Hata değeri = 0 için şu durum geçerlidir:
- TM54F'nin ürün yazılımı güncellemesinden bu yana kapatılmamıştır.
- Bağlı TM54F'nin yazılımı çok eski.
Ayrıca bkz: p10010

Çözümü: İlgili alandaki arıza değerinde Bit 0 ... 5:
- Öncelikle p10010 alanında kayıtlı olan tüm sürücülerin TM54F üzerinden gelişmiş safety fonksiyonları veya temel fonksiyonlar ile onaylandığını kontrol edin.
- TM54F kopyalama fonksiyonunu uygulayın (p9700 = 87).
- TM54F Kontrol toplamını adapte edin (p9701 = 172).
- ROM göre RAM kopyalayın
- POWER ON uygulayın.
İlgili alandaki arıza değerinde Bit 16 ... 21:
İlgili sürücünün akım ayar tarama süresini çalışma sırasında hatalardan kaçınmak için büyültün.
- TM54F kopyalama fonksiyonunu uygulayın (p9700 = 87).
- TM54F Kontrol toplamını adapte edin (p9701 = 172).
- ROM göre RAM kopyalayın
- POWER ON uygulayın.

235005 <Yer bilgisi>TM54F: Paralel aktarım desteklenmiyor.

Sürücü nesnesi: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: POWER ON

Nedeni: TM54F fonksiyonu Basic Safety fonksiyonu ile kullanılır. Bu fonksiyon güç ünitelerinin paralel aktarımı ile birlikte desteklenir.
TM54F tüm sürücüleri Failsafe Values artar ve onay almazlar.
Ayrıca bkz: p10010

Çözümü: - Paralel bağlantıyı veya Basic Safety Functions içeren TM54F'yi devre dışı bırakın.
- RAM'i ROM'a kopyalayın.
- POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

235006 <Yer bilgisi>TM54F: Sürücü grupları geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: POWER ON
Nedeni: TM54F üzerinden temel fonksiyonların işlevselliği kullanılıyor.
Sürücü grupları için hatalı bir parametreleme mevcut.
Hata değeri (r0949, ikili yorumlama):
Değer, hangi sürücü grubunda, Basic Safety sürücülerinin Extended Safety sürücüleri ile karıştırıldığını belirtir.
Bit 0 = 1: Sürücü grubu 1 hatalı
Bit 1 = 1: Sürücü grubu 2 hatalı
Bit 2 = 1: Sürücü grubu 3 hatalı
Bit 3 = 1: Sürücü grubu 4 hatalı
Bu hata mevcut olduğu sürece, TM54F'de Failsafe Values etkinleştirilir. Tüm sürücüler etkin değil.
Not:
Bu hata ayrıca; TM54F ile kontrol edilen bir sürücü, TM54F üzerinden temel fonksiyonların kumandasını parametrelemişse ve eşzamanlı olarak genişletilmiş güvenlik fonksiyonları veya ncSI parametrelenmişse bildirilir.
Çözümü: Arıza değerine uygun olarak p10011 Extended Safety sürücülü hiçbir Basic Safety sürücüsünün bir sürücü grubuna karışmadığı kontrol edilmelidir.

235009 <Yer bilgisi>TM54F: Safety devreye alım sürücüsü eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Terminal Module 54F (TM54F) için, herhangi bir emniyet fonksiyonu veya hatalı emniyet fonksiyonunun parametrelenmediği bir sürücü nesnesi (p10010) atanmış (p9501, p9601).
Hata değeri (r0949, bit temelinde yorumlama):
Bit 0 = 1: Sürücü 1 hatalı
Bit 1 = 1: Sürücü 2 hatalı
Bit 2 = 1: Sürücü 3 hatalı
Bit 3 = 1: Sürücü 4 hatalı
Bit 4 = 1: Sürücü 5 hatalı
Bit 5 = 1: Sürücü 6 hatalı
Çözümü: - İlgili sürücü için güvenli devreye alma işlemini gerçekleştirin ve TM54F için güvenlik fonksiyonlarını etkinleştirin.
- TM54F'yi devreye alın ve sadece p9700 = 87d ve p9701 = 172d'yi ayarlayın.

235011 <Yer bilgisi>TM54F: Tahrik obje numarası düzenine izin verilmemektedir

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Bir tahrik obje numarası çift verilmiş Her tahrik obje numarası tam olarak bir kez verilebilir
Çözümü: Tahrik obje numarasının düzenini düzeltin
Ayrıca bkz: p10010

235012 <Yer bilgisi>TM54F: Arıza emniyetli dijital girişler / çıkışlar için test durdurması devam ediyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Arıza emniyetli dijital girişler / çıkışlar (F-DI / F-DO) için zorunlu dinamikleştirme (test durdurması) şu anda devam etmektedir.

Çözümü: Uyarı, test durdurması başarılı bir şekilde sona erdikten veya iptal edildikten sonra (hata durumu) otomatik olarak geri çekilir.
Not:
F-DI: Failsafe Digital Input (Arıza emniyetli dijital giriş)
F-DO: Failsafe Digital Output (Arıza emniyetli dijital çıkış)

235013 <Yer bilgisi>TM54F: Test duruşu hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: TM54F'deki arıza emniyetli dijital giriş / çıkışların zorunlu dinamikleştirmesi (test durdurması) sırasında bir hata tespit edildi. Failsafe kontrol sinyalleri (Failsafe Values) güvenlik fonksiyonlarına aktarılır.

Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):

aaaabbcc hex:

aaaa: DO veya F-DI (test aşamasına bağlı olarak cc), beklenen durumun kabul edilmediği durumlarda (bit 0 = F-DI 0 veya F-DO 0, bit 1 = F-DI 1 veya F-DO 1, vb.).

bb: Hata nedeni

bb = 01 hex: Dahili hata.

bb = 02 hex: İki kanalın (F-DI veya DI) anahtarlama sinyallerini karşılaştırırken hata.

bb = 03 hex: Dahili hata.

bb = 04 hex: İki kanalın anahtarlama sinyallerini karşılaştırırken hata (Diag-DO).

cc: Hatanın meydana geldiği test durdurmasının durumu.

Görüntü formatı aşağıdaki gibidir:

Hatalı durum Slave: (Test işlemleri) (Test işlemleri) | Master için ilgili adım: (Test işlemleri) (Test işlemleri) | Açıklama

00 hex: (L1 + KAPALI) (L2 + AÇIK) | 0A hex: ( ) ( ) | Senkronizasyon / Anahtarlama adımı

0A hex: (L1 + KAPALI) (L2 + AÇIK) | 15 hex: ( ) ( ) | Bekleme adımı

15 hex: (L1 + KAPALI) (L2 + KAPALI) | 20 hex :( ) ( ) | 1.) F-DI 0 ... 4 0 V için kontrol 2.) Yeni seviyeye anahtarlama adımı

20 hex: (L1 + KAPALI) (L2 + KAPALI) | 2B hex: ( ) ( ) | Bekleme adımı

2B hex: (L1 + AÇIK) (L2 + AÇIK) | 36 hex: ( ) ( ) | 1.) F-DI 5 ... 9 0 V için kontrol 2.) Yeni seviyeye anahtarlama adımı

36 hex: (DO KAPALI) ( ) | 41 hex: (DO KAPALI) () | Bekleme adımı / Anahtarlama adımı

41 hex: (DO KAPALI) ( ) | 4C hex: (DO KAPALI) ( ) | Bekleme adımı

4C hex: (DO AÇIK) () | 57 hex: (DO AÇIK) () | 1.) Diag-DO veya Diag-DI kontrolü 2.) Yeni seviyeye anahtarlama adımı

57 hex: (DO AÇIK) () | 62 hex: (DO AÇIK) () | Bekleme adımı

62 hex: (DO KAPALI) () | 6D hex: (DO AÇIK) () | 1.) Diag-DO veya Diag-DI kontrolü 2.) Anahtarlama adımı

6D hex: (DO KAPALI) ( ) | 78 hex: (DO AÇIK) ( ) | Bekleme adımı

78 hex: (DO AÇIK) ( ) | 83 hex: (DO KAPALI) ( ) | 1.) Diag-DO veya Diag-DI kontrolü 2.) Anahtarlama adımı

83 hex: (DO AÇIK) ( ) | 8E hex: (DO KAPALI) ( ) | Bekleme adımı

8E hex: (DO KAPALI) ( ) | 99 hex: (DO KAPALI) () | 1.) Diag-DO veya Diag-DI kontrolü 2.) Anahtarlama adımı

99 hex: (DO KAPALI) ( ) | A4 hex: (DO KAPALI) ( ) | Bekleme adımı

A4 hex: (DO KAPALI) ( ) | AF hex: (DO KAPALI) ( ) | Diag-DO veya Diag-DI kontrolü

AF hex: (DO Eski durum) ( ) | C5 hex: (DO Eski durum) ( ) | Anahtarlama adımı

C5 hex: Test sonu

Kontrol edilecek beklenen durumlar, parametrelenen test moduna (p10047) bağlıdır.

Aşağıdaki beklenen durumlar, F-DO'ların testindeki kontrol adımlarında kontrol edilir:

Görüntü formatı aşağıdaki gibidir:

Test adımı (SL MA): Beklenen Diag-DO Mod 1 | Beklenen DI 20 ... 23 Mod 2 | Beklenen DI 20 ... 23 Mod 3

(4C hex 57 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V

(62 hex 6D hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 0 V

(78 hex 83 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 24 V

(8E hex 99 hex): Diag-DO = 24 V | DI = 0 V | DI = 24 V

(A4 hex AF hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V

Örnek:

Test durdurma adımında bb = 02 hex veya 04 hex hata nedenlerine sahip bir hata ortaya çıkarsa, hataya yönelik test işlemi, önceki test durdurma adımında gerçekleşmiştir. Beklenen durumlar bir sonraki adımda kontrol edilir.

Master, 0001_04AF hata değerini ve Slave ise 0001_04A4 hata değerini bildiriyor.

aaaa = 1 --> F-DO 0 dahil edilmiştir.

bb = 04 hex --> Diag-DO kontrolü başarısız oldu.

cc = Beklenen durumlar, Master'daki AF test durdurma adımında ve Slave'deki A4'te kontrol edildi.

Diag-DO = 0 V beklenen durumu tabloda kontrol edildi, yani Diag-DO beklenen 24 V yerine 0 V idi. İlgili test işlemi bir önceki adımda (99 hex DO KAPALI, A4 hex DO KAPALI) gerçekleşti. Her iki DO da KAPALI konuma getirildi.

Çözümü: F-DI'lerin ve F-DO'ların kablolarını kontrol edin ve test durdurmasını yeniden başlatın.
Not:
Test durdurması başarılı bir şekilde tamamlandığında arıza geri çekilir.
Hata değeri = CCCCCCCC hex, DDDDDDDD hex, EEEEEEEE hex için aşağıdakiler geçerlidir:
Bu hata değerleri, F35152 arızası ile birlikte ortaya çıkar.
Olası çözüm:
- Test durdurması için tüm parametreleri kontrol edin.
- TM54F yazılım versiyonunun, Control Unit ile aynı olup olmadığını kontrol edin.
- p10001, p10017, p10046 ve p10047'yi kontrol edin.
Parametre düzeltmesi sonrasında bir POWER ON gereklidir.
F-DI: Failsafe Digital Input (Arıza emniyetli dijital giriş)
F-DO: Failsafe Digital Output (Arıza emniyetli dijital çıkış)

235014 <Yer bilgisi>TM54F: Arıza emniyetli dijital girişler / çıkışlar için test durdurması

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Dijital girişler / çıkışlar için zorunlu dinamikleştirmeye (test durdurması) yönelik olarak p10003'te ayarlanan süre aşıldı. Yeni bir zorunlu dinamikleştirme gereklidir.
Bir sonraki zorunlu dinamikleştirme seçiminden sonra mesaj geri alınır ve izleme süresi sıfırlanır.
Not:
- Bu mesaj bir Safety-Stop reaksiyonu ile sonuçlanmaz.
- Test belirlenen maksimum zaman aralığı (p10003, maksimum 8760 saat) içinde yapılmalıdır, bu sayede doğru zamanlı bir hata tespitinden sonraki normatif gereksinimler ve güvenlik fonksiyonları kesinti oranı hesaplamasından sonraki koşullar (PFH değeri) sağlanabilir. Zorunlu dinamikleştirme, kişilerin tehlike alanlarına girmesinden önce gerçekleşirse ve güvenlik fonksiyonları doğru bir şekilde çalışırsa, bu maksimum sürenin ötesinde bir işletime izin verilir.
Ayrıca bkz: p10003
Çözümü: Dijital girişler / çıkışlar için zorunlu dinamikleştirmeyi uygulayın.
Zorunlu dinamikleştirme seçimine yönelik sinyal kaynağı, binektör girişi p10007 üzerinden ayarlanır.
Ayrıca bkz: p10007

235015 <Yer bilgisi>TM54F: Motor/Hydraulic Module değişti veya konfigürasyon tutarsız.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Module 54F (TM54F) ile en az bir sürücünün periyodik iletişimi aktif değil.

Olası nedenler:

- En az bir Motor Module/Hydraulic Module değiştirildi (örneğin yedek parça durumunda donanım değişimi).
- TM54F (p10010) parametrelemesi, TM54F ile sürücü tabanlı hareket izleme fonksiyonlarını etkinleştiren sürücü sayısı ile örtüşmüyor.
- Bildirim yapılan sürücü için "Seçimsiz güvenli hareket izleme fonksiyonları" (p9601.5 = 1) parametrelemesine izin verilmez.
- Aktif bir sürücünün DRIVE-CLiQ üzerinden iletişimi yok.
- TM54F master modülünün p10010'u, TM54F slave modülünün p10010'u ile aynı değil (bu durumda F35051 bildirimi de yapılır).
- TM54F master veya slave modülünün p10010'unda, bir sürücü nesnesinin numarası birkaç kez girildi.
- TM54F üzerinden temel fonksiyonların kontrolü parametrelendi ve eşzamanlı olarak genişletilmiş güvenlik fonksiyonları veya ncSI parametrelendi.

Alarm değeri (r2124, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):

yyyy yyyy xxxx xxxx bin

xxxx xxxx bin: Yapılandırma tutarsız

Bit 0 = 1: Sürücü 1 ile iletişim yok.

...

Bit 5 = 1: Sürücü 6 ile iletişim yok.

yyyy yyyy bin: Motor Module/Hydraulic Module değiştirilmiş veya bir Motor Module/Hydraulic Module DRIVE-CLiQ kablosu takılı değil.

Bit 8 = 1: Sürücü 1'deki Motor Module/Hydraulic Module değiştirildi veya iletişim kurmuyor.

...

Bit 13 = 1: Sürücü 6'daki Motor Module/Hydraulic Module değiştirildi veya iletişim kurmuyor.

Not:

Bu alarm aktif olduğunda, TM54F'li sürücüye entegre hareket izleme işlevlerini çalıştıran, alarm değerinde listelenen sürücülerin hiçbiri etkinleştirilmez.

Alarm değeri = 0 için:

p10010'da belirtilen sürücü nesnelerinin sayısı, etkinleştirilmiş sürücü tabanlı hareket izleme işlevlerine sahip sürücü sayısına eşit değildir.

Ayrıca bkz: p10010

Çözümü: p10010'da belirtilen tüm sürücü nesneleri için, TM54F'yi içeren sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarının etkin olup olmadığını kontrol edin (p9601).

F35051 için bildirim yapılıp yapılmadığını kontrol edin ve arıza nedenini ortadan kaldırın.

Her sürücü nesnesi numarasının, p10010 göstergelerinde yalnızca bir kez listelenip listelenmediğini kontrol edin.

Not:

Bir sürücü, DRIVE-CLiQ bağlantısı kurulmadan devre dışı bırakıldıysa ve etkinleştirildiyse, bu uyarı verilir.

Motor Module/Hydraulic Module değiştirilirken, aşağıdaki adımları uygulayın:

- TM54F'deki düğüm tanımlayıcısı için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 1D hex).
- TM54F'deki donanım CRC'yi onaylayın (p9701 = EC hex).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

SINUMERIK için aşağıdakiler geçerlidir:

Güvenlik fonksiyonlarını içeren bileşenlerin değişimi HMI tarafından destekleniyor ("Teşhis" kumanda alanı --> "Alarm listesi" fonksiyon tuşu --> "SI HW onayı" fonksiyon tuşu vb.).

Kesin prosedür aşağıdaki literatürde belirtilmiştir:

SINUMERIK Safety Integrated fonksiyon kitabı

235016 <Yer bilgisi>TM54F: Kullanım verileri iletişimi tahrikle yapılandırılmadı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Module 54F (TM54F) dahilindeki döngüsel kullanım datası iletişimi en az bir sürücü için halen aktif değil.
Not:
Bu bildirim TM54F Master ve TM54F Slave yükseltilmesi sunulduktan sonra bildirilir ve iletişim kurulduğunda otomatik geri alınır.

Çözümü: Motor Module/Hydraulic Module değiştirilirken, aşağıdaki adımları uygulayın:
- TM54F'deki düğüm tanımlayıcısı için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 1D hex).
- TM54F'deki donanım CRC'yi onaylayın (p9701 = EC hex).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

Genel geçerli:
- p10010'da belirtilen tüm sürücü nesneleri için, TM54F'yi içeren sürücüye entegre hareket izleme fonksiyonlarının etkin olup olmadığını kontrol edin (p9601).
- F35150 arızasının olup olmadığını kontrol edin ve gerekirse bu arızanın nedenini ortadan kaldırın.

Not:
Münferit sürücülerin iletişim durumu r10055'te belirtilmiştir. İlgili sürücü nesneleri p10010 ile birlikte tanımlanabilir.
Ayrıca bkz: r10055

235040 <Yer bilgisi>TM54F: Düşük gerilim 24V

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Terminal Module 54F (TM54F) için 24-V-gerilim beslemesinde bir düşük gerilim tespit edildi.
Hata etkisi olarak hataya karşı güvenli giriş terminalleri hareket denetimlerine aktarılır
Arıza değeri (r0949, ikili oluşturma):
Bit 0 = 1: X524 bağlantısında gerilim beslemesinin düşük gerilimi
Bit 1 = 1: X514 bağlantısında gerilim beslemesinin düşük gerilimi
Çözümü: TM54 için 24-V-doğru akım gerilim beslemesini kontrol edin.
Güvenli onay işlemi uygulayın (p10006).

235043 <Yer bilgisi>TM54F: Yüksek gerilim 24V

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Terminal Module 54F (TM54F) için 24-V-gerilim beslemesinde bir yüksek gerilim tespit edildi.
Hata etkisi olarak hataya karşı güvenli giriş terminalleri hareket denetimlerine aktarılır
Çözümü: TM54 için 24-V-doğru akım gerilim beslemesini kontrol edin.
Güvenli onay işlemi uygulayın (p10006).

235051 <Yer bilgisi>TM54F: Denetim kanalında arıza

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Terminal Module 54F (TM54F), iki kumanda kanalı arasındaki çapraz veri karşılaştırmasında bir hata tespit etti.
Bu, yanlış parametrelendirmenin bir sonucu olabilir. Bununla birlikte, Safety Integrated yazılımı tarafından tanımlanan bir arıza da meydana gelmiş olabilir (örneğin Donanım arızalı).
Arızalı donanımı devre dışı bırakmak için "Çözüm" altında listelenen adımları uygulayın.
Hat reaksiyonu olarak, arıza emniyetli giriş terminalleri, hareket izleme fonksiyonlarına aktarılır.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
aaaabbcc hex
aaaa: Sıfırdan büyük bir değer, dahili bir yazılım hatasını gösterir.
bb: Hatayla sonuçlanan, çapraz karşılaştırılacak veriler.
Belirtildiyse, TM54F Master ile TM54F Slave arasındaki belirtilen parametrelerin aynı olup olmadıklarını kontrol edin.
bb = 00 hex: p10000[0]
bb = 01 hex: p10001
bb = 02 hex: p10002
bb = 03 hex: p10006
bb = 04 hex: p10008
bb = 05 hex: p10010
bb = 06 hex: p10011
bb = 07 hex: p10020
bb = 08 hex: p10021
bb = 09 hex: p10022
bb = 0A hex: p10023
bb = 0B hex: p10024
bb = 0C hex: p10025
bb = 0D hex: p10026
bb = 0E hex: p10027
bb = 0F hex: p10028
bb = 10 hex: p10036
bb = 11 hex: p10037
bb = 12 hex: p10038
bb = 13 hex: p10039
bb = 14 hex: p10040
bb = 15 hex: p10041
bb = 16 hex: p10042
bb = 17 hex: p10043
bb = 18 hex: p10044
bb = 19 hex: p10045
bb = 1A hex: p10046
bb = 1B hex: p10041
bb = 1C hex: p10046
bb = 1D ... 1F hex: p10017, p10002, p10000
bb = 20 ... 2A hex: p10040, p10046, p10047
bb = 2B hex: Test durdurması başlangıç ayarındaki verilerde hata
bb = 2C hex: Giriş / Çıkış hesaplaması başlangıç ayarındaki verilerde hata
bb = 2D ... 45 hex: p10042 ... p10045 çıkış hesaplaması için verilerde hata
bb = 46 ... 63 hex: Sürücü grubu 1 hesaplanması için verilerde hata
bb = 64 ... 81 hex: Sürücü grubu 2 hesaplaması için verilerde hata
bb = 82 ... 9F hex: Sürücü grubu 3 hesaplanması için verilerde hata
bb = A0 ... BD hex: Sürücü grubu 4 hesaplanması için verilerde hata
bb = BE hex: Arıza emniyetli girişler için arıza giderme süresi (F-DI) p10017
bb = BF hex: Tek kanallı girişler için arıza giderme süresi (DI) p10017
bb = C0 hex: Diag girişleri için arıza giderme süresi p10017
bb = C1 hex: p10030 SDI pozitif için dahili verilerde hata

bb = C2 hex: p10031 SDI negatif için dahili verilerde hata
bb = C3 ... CA hex: p10030 ... p10031 sürücü grupları hesaplaması için verilerde hata
bb = CB hex: p10032
bb = CC hex: p10033
bb = CD hex: p10009
bb = CE ... CF Sürücü grubu 1 SLP Parametre p10032 ... p10033 için verilerde hata
bb = D0 ... D1 Sürücü grubu 2 SLP Parametre p10032 ... p10033 için verilerde hata
bb = D2 ... D3 Sürücü grubu 3 SLP Parametre p10032 ... p10033 için verilerde hata
bb = D4 ... D5 Sürücü grubu 4 SLP Parametre p10032 ... p10033 için verilerde hata
bb = D6 Serbest hareket fonksiyonu başlangıç ayarı için verilerde hata
bb = D7 SLP serbest hareket fonksiyonu için verilerde hata
bb = D8 p10000[1...5] parametresinde hata
bb = D9 ... E3 Eksen iletişiminin dahili verilerinde hata
bb = E4 ... F2 Uyumsuzluk kontrolünün dahili verilerinde hata
cc: Hataya neden olan, çapraz karşılaştırılan verilerin dizinini gösterir.

Çözümü: TM54F'de aşağıdaki adımları uygulayın:
- Girilen parametreleri yanlış parametrelendirme bakımından kontrol edin.
- Güvenlik devreye alma modunu etkinleştirin (p0010 = 95).
- SI parametreleri için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 57 hex).
- Tam veri değişimini onaylayın (p9701 = AC hex).
- Güvenli devreye alma modundan çıkın (p0010 = 0).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Güvenli onaylama gerçekleştirin (p10006).

Dahili bir yazılım hatası durumunda (aaaa > 0):
- TM54F için aygıt yazılımını sonraki bir sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
- TM54F'yi değiştirin.

235052 <Yer bilgisi>TM54F: Dahili donanım hatası.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Terminal Module 54F'de (TM54F) dahili yazılım ve donanım hatası tespit edildi.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.
Çözümü:
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- TM54F için aygıt yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
- TM54F'yi değiştirin.

235053 <Yer bilgisi>TM54F: Sıcaklık arıza eşiği aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: TM54F alanında sıcaklık tespiti ile ölçülen sıcaklık bu arızanın tetiklenmesine yönelik eşik değeri aşmıştır
Hata etkisi olarak hataya karşı güvenli giriş terminalleri hareket denetimlerine aktarılır
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Sadece Siemens dahilinde hata teşhisi için.

Çözümü: - TM54F soğumasını bekleyin.
- Güvenli onay işlemini uygulayın (p10006).

235054 <Yer bilgisi>TM54F: Sıcaklık uyarı eşiği aşılmıştır.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: TM54F üzerindeki sıcaklık algılayıcıyla ölçülen sıcaklık, bu uyarının tetiklenmesi için gerekli olan eşik değerini geçmiştir.
Çözümü: - TM54F soğumasını bekleyin.
- Güvenli onay işlemini uygulayın (p10006).

235075 <Yer bilgisi>TM54F: Dahili iletişimde hata.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Terminal Module 54F'de (TM54F) bir dahili iletişim hatası oluştu.
Bu mesaj aşağıdaki durumlarda da ortaya çıkar:
- p10000 (TM54F Master) parametresi, p10000 (TM54F Slave) ile aynı olarak ayarlanmamış.
- p10010 (TM54F Master) parametresi, p10010 (TM54F Slave) ile aynı olarak ayarlanmamış.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Sadece dahili Siemens teşhisi için.
Çözümü: TM54F Master'dan TM54F Slave'e eşit olmayan p10010 / p10000 için:
- TM54F'deki düğüm tanımlayıcısı için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 1D hex).
- TM54F'deki donanım CRC'yi onaylayın (p9701 = EC hex).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
Dahili iletişim hataları için:
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- TM54F yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
- TM54F'yi değiştirin.

235080 <Yer bilgisi>TM54F: Güvenli parametre kontrol tutarı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Tahrik tarafından hesaplanan ve r10004 alanına kayıtlı olan güncel kontrol rakamı güvenlik öncelikli parametre üzerinden son makine kabulünde kaydedilen set kontrol tutarı p10005 ile denk değil.
Arıza değeri (r0949, ikili olarak yorumla):
Bit 0 = 1: Fonksiyonel SI parametrelerinde kontrol tutarı hatası
Bit 1 = 1: Bileşenler düzeni için SI parametrelerinde kontrol tutarı hatası
Çözümü: - Güvenlik ile ilgili parametreleri kontrol edin ve gerekirse düzeltin.
- Nominal kontrol toplamını, gerçek kontrol toplamına ayarlayın.
- Donanım değişimini onaylayın.
- POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Kabul testini yürütün.

235081 <Yer bilgisi>TM54F: Güvenli onaylama için F-DI alanında statik 1-sinyali

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: p10006 alanında parametrelendirilen F-DI'da 10 saniyeden fazla lojik 1-sinyali mevcut.

F-DI alanında güvenli onay için onaylama uygulanmadığında statik olarak lojik 0-sinyali mevcut olmalıdır. Bu sayede tel kopması oluştuğunda veya her iki dijital girişten biri dağıldığında istem dışı onaylama (ya da "Internal Event Acknowledge" sinyali) önlenir.

Çözümü: Hata açısından güvenli dijital giriş (F-DI) lojik 0-sinyaline atayın (p10006).

Not:

F-DI: Failsafe Digital Input (Hata güvenli dijital giriş)

235150 <Yer bilgisi>TM54F: İletişim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: TM54F Master ve Control Unit veya TM54F Slave ve Motor Module/Hydraulic Module arasındaki iletişimde bir hata algılandı.

Arıza değeri (r0949, onaltılık yorumlama):

Sadece Siemens dahili arıza teşhisi.

Çözümü: Motor Module/Hydraulic Module değiştirilirken, aşağıdaki adımları uygulayın:

- TM54F'deki düğüm tanımlayıcısı için kopyalama fonksiyonunu başlatın (p9700 = 1D hex).
- TM54F'deki donanım CRC'yi onaylayın (p9701 = EC hex).
- Tüm parametreleri kaydedin (p0977 = 1).
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.

Genel geçerli:

- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- TM54F yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
- TM54F'yi değiştirin.

235151 <Yer bilgisi>TM54F: Gizli hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Güvenli giriş terminalleri veya çıkış terminalleri, p10002'de parametrelenmiş olandan daha farklı bir durumu gösteriyor veya bir izleme döngüsü p10002 içinde çok fazla anahtarlama işlemi gerçekleşti.

Hata değeri (r0949, onaltı tabanına göre yorumlayın):

yyyyxxxx hex

xxxx: Güvenli giriş terminalleri F-DI bir uyumsuzluk gösteriyor.

Bit 0: F-DI 0 için uyumsuzluk

...

Bit 9: F-DI 9 için uyumsuzluk

yyyy: Güvenli çıkış terminalleri F-DO bir uyumsuzluk gösteriyor.

Bit 0: F-DO 0 için uyumsuzluk

...

Bit 3: F-DO 3 için uyumsuzluk

Not:

Arka arkaya birden fazla uyumsuzluk hatası ortaya çıkarsa, bu arıza sadece ortaya çıkan ilk hata için bildirilir.

Tüm uyumsuzluk hatalarını analiz etmek için aşağıdaki seçenekler mevcuttur:

- İşletime alma aracını kullanarak TM54F'nin giriş durumlarını ve çıkış durumlarını değerlendirin. Tüm uyumsuzluk hataları burada görüntülenir.

- TM54F Master ve TM54F Slave'in p10051 ve p10052 parametrelerini, uyumsuzluk bakımından karşılaştırın.

Çözümü: İlgili F-DI'nin kablolarını kontrol edin (temas sorunları).

Kablolama doğruysa ve örneğin kablo kopması yoksa, F-DI'daki anahtarlama frekansının çok yüksek olup olmadığının ve azaltılmasının gerekip gerekmediğinin kontrol edilmesi gerekir (anahtarlama palslarının arasında daha büyük bir mesafe olmalıdır).

Bir F-DI'daki her kenardan sonra, bir sonraki kenara kadar, yeniden anahtarlama yapılmadan önce en az ilgili uyumsuzluk süresi geçmelidir.

Arıza emniyetli dijital girişlerdeki (F-DI) uyumsuzluk hataları ancak, hata nedeni giderildikten sonra güvenli bir onaylama yapıldıysa (bkz. p10006) tamamen onaylanabilir. Güvenli onay yapılmadığı sürece, ilgili F-DI dahili olarak güvenli durumda kalır.

F-DI'lerde hızlı anahtarlama işlemleri için uyumsuzluk süresi ayarı:

Arıza emniyetli dijital girişlerde (F-DI) hızlı anahtarlama işlemleri için ilgili uyumsuzluk süresinin, anahtarlama frekansına ayarlanması gerekebilir:

- Bir periyodik anahtarlama palsının periyod süresi, uyumsuzluk süresinin yarısından daha az olmalıdır (gerekirse aşağıya yuvarlanmalıdır)

- İki anahtarlama palsı arasındaki süre, uyumsuzluk süresinden daha büyük olmalıdır (gerekirse yukarıya yuvarlanmalıdır)

- Uyumsuzluk süresi en az r10003 olmalıdır. (Her zaman r10003 SI algılama süresinin tamsayılı bir katına yukarı veya aşağı yönde yuvarlama yapılmalıdır). Eğer bir arıza giderme süresi parametrelenmişse (p10017> 0), mümkün olan en kısa uyumsuzluk süresi doğrudan arıza giderme süresi aracılığı ile belirlenir.

- Bir periyodik anahtarlama palsının periyod süresi, uyumsuzluk süresi - p10017 sonucunun yarısından daha az olmalıdır (gerekirse yuvarlanmalıdır)

- İki hızlı anahtarlama palsı arasındaki süre, uyumsuzluk süresi + p10017 sonucundan daha büyük olmalıdır (gerekirse yukarı yönde yuvarlanmalıdır)

- Uyumsuzluk süresi en az r10003 olmalıdır.

Arıza giderme süresi her zaman uyumsuzluk süresinden daha küçük ayarlanmalıdır.

Örnek:

SI algılama süresi 12 ms ve anahtarlama frekansı 110 ms (p10017 = 0) için uyumsuzluk süresi maksimum aşağıdaki şekilde ayarlanabilir:

p10002 <= 110/2 ms - 12 ms = 43 ms --> Yuvarlatılmış şekilde p10002 <= 36 ms değeri elde edilir

Tam SI algılama sürelerinde ilgili uyumsuzluk süresi yuvarlanarak devralındığından, ilgili sonuç SI algılama süresinin bir katı değilse, tam bir SI algılama süresine aşağı yönde yuvarlama yapılmalıdır.

Uyumsuzluk süresini ayarlamak için temel kenar koşulu:

F-DI'lerin uyumsuzluk süresi her zaman TM54F'li güvenlik (p9780 / p9500) kullanan tüm sürücülerin en uzun SI algılama süresinden daha uzun olmalıdır.

F-DI: Failsafe Digital Input (Arıza emniyetli dijital giriş)

F-DO: Failsafe Digital Output (Arıza emniyetli dijital çıkış)

235152 <Yer bilgisi>TM54F: Dahili yazılım hatası.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Terminal Module 54F'de (TM54F) dahili bir yazılım hatası ortaya çıktı.
TM54F'e ait hataya karşı korumalı dijital giriş ve çıkışları (F-DI, F-DO) güvenli duruma geçirildi.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.
Bilgi:
F-DI: Failsafe Digital Input (Hataya karşı güvenli dijital giriş)
F-DO: Failsafe Digital Output (Hataya karşı güvenli dijita çıkış)

Çözümü: TM54F'nin aygıt yazılımı sürümü ile Control Unit'in aygıt yazılımı sürümünün uyumlu olduğuna emin olun.
Projede otomatik aygıt yazılımı güncellemesi etkin olmalıdır.
Bilgi:
Bu bildiri mesela F35013 arızası ile birlikte de ortaya çıkabiliyor. Bu durumda TM54F'ye ait, test durdurmasına ilişkin tüm parametreleri kontrol edin (p10001, p10003, p10007, p10041, p10046, p10047). Parametrenin düzeltilmesinden sonra bu durumda bir POWER ON gereklidir.

235200 <Yer bilgisi>TM: Kalibrasyon verileri

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Modulenün kalibrasyon verilerinde bir hata tespit edildi.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
ddcbaa dez: dd = Bileşenler numarası, c = AI/AO, b = Hata türü, aa = Numara
c = 0: Analog girişi (AI).
c = 1: Analog çıkış (AI).
b = 0: Hiçbir kalibrasyon verisi yok.
b = 1: Ofset çok büyük (> 100 mV).

Çözümü: - Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Gerekirse bileşeni değiştirin.

235207 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 0 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module (TM) üzerinden sıcaklık değerlendirmesinde, bu arızanın tetiklenmesi için aşağıdaki şartlardan en az biri yerine getirilmiş olmalıdır:
- Uyarı eşiği, zaman diliminde ayarlanandan daha uzun süredir aşıldı (p4102[0], p4103[0]).

veya
- Arıza eşiği aşıdı (p4102[1]).

Bilgi:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[0] = 1, 4) şu geçerli:
- Eğer r4101[0] > 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[0] = 250 °C olur.
- Eğer r4101[0] <= 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[0] = -50 °C olur.

Sıcaklık güncel değeri konektör çıkışında r4105[0] gösterilebilir ve anahtarlanabilir.
Dikkat:
Arıza, ancak sıcaklık değerlendirmesi etkinleştirildiğinde tetiklenir (p4100[0] = 2 KTY84 sensör için, p4100[0] = 1 PTC sensör için veya p4100[0] = 4 bimetal için (sadece TM120'de)).
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Tetikleme anındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: - Sıcaklık sensörü p4102[1] - Hysteresiz (5 Ki TM150'de ayarlanabilir, p4118[0] üzerinden) altında soğutun.
- Arıza eylemini gerekirse YOK olarak ayarlayın (p2100, p2101).

Ayrıca bkz: p4102

235208 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 1 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module (TM) üzerinden sıcaklık değerlendirmesinde, bu arızanın tetiklenmesi için aşağıdaki şartlardan en az biri yerine getirilmiş olmalıdır:
- Uyarı eşiği, zaman diliminde ayarlanandan daha uzun süredir aşıldı (p4102[2], p4103[1]).

veya
- Arıza eşiği aşıdı (p4102[3]).

Bilgi:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[1] = 1, 4) şu geçerli:
- Eğer r4101[1] > 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[1] = 250 °C olur.
- Eğer r4101[1] <= 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[1] = -50 °C olur.

Sıcaklık güncel değeri konektör çıkışında r4105[1] gösterilebilir ve anahtarlanabilir.
Dikkat:
Arıza, ancak sıcaklık değerlendirmesi etkinleştirildiğinde tetiklenir (p4100[0] = 2 KTY84 sensör için, p4100[0] = 1 PTC sensör için veya p4100[0] = 4 bimetal için (sadece TM120'de)).
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Tetikleme anındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: - Sıcaklık sensörü p4102[3] - Hysteresiz (5 Ki TM150'de ayarlanabilir, p4118[1] üzerinden) altında soğutun.
- Arıza eylemini gerekirse YOK olarak ayarlayın (p2100, p2101).

Ayrıca bkz: p4102

235209 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 2 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module (TM) üzerinden sıcaklık değerlendirmesinde, bu arızanın tetiklenmesi için aşağıdaki şartlardan en az biri yerine getirilmiş olmalıdır:
- Uyarı eşiği, zaman diliminde ayarlanandan daha uzun süredir aşıldı (p4102[4], p4103[2]).

veya
- Arıza eşiği aşıdı (p4102[5]).

Bilgi:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[2] = 1, 4) şu geçerli:
- Eğer r4101[2] > 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[2] = 250 °C olur.
- Eğer r4101[2] <= 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[2] = -50 °C olur.

Sıcaklık güncel değeri konektör çıkışında r4105[2] gösterilebilir ve anahtarlanabilir.
Dikkat:
Arıza, ancak sıcaklık değerlendirmesi etkinleştirildiğinde tetiklenir (p4100[0] = 2 KTY84 sensör için, p4100[0] = 1 PTC sensör için veya p4100[0] = 4 bimetal için (sadece TM120'de)).
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Tetikleme anındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: - Sıcaklık sensörü p4102[5] - Hysteresiz (5 Ki TM150'de ayarlanabilir, p4118[2] üzerinden) altında soğutun.
- Arıza eylemini gerekirse YOK olarak ayarlayın (p2100, p2101).

Ayrıca bkz: p4102

235210 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 3 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module (TM) üzerinden sıcaklık değerlendirmesinde, bu arızanın tetiklenmesi için aşağıdaki şartlardan en az biri yerine getirilmiş olmalıdır:
- Uyarı eşiği, zaman diliminde ayarlanandan daha uzun süredir aşıldı (p4102[6], p4103[3]).

veya
- Arıza eşiği aşıdı (p4102[7]).

Bilgi:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[3] = 1, 4) şu geçerli:
- Eğer r4101[3] > 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[3] = 250 °C olur.
- Eğer r4101[3] <= 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[3] = -50 °C olur.

Sıcaklık güncel değeri konektör çıkışında r4105[3] gösterilebilir ve anahtarlanabilir.
Dikkat:
Arıza, ancak sıcaklık değerlendirmesi etkinleştirildiğinde tetiklenir (p4100[0] = 2 KTY84 sensör için, p4100[0] = 1 PTC sensör için veya p4100[0] = 4 bimetal için (sadece TM120'de)).
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Tetikleme anındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: - Sıcaklık sensörü p4102[7] - Hysteresiz (5 Ki TM150'de ayarlanabilir, p4118[3] üzerinden) altında soğutun.
- Arıza eylemini gerekirse YOK olarak ayarlayın (p2100, p2101).

Ayrıca bkz: p4102

235211 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 0 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Modulenün (TM) sıcaklık algılayıcısıyla ölçülmüş olan sıcaklık (r4105[0]), bu uyarının (p4102[0]) tetiklenmesine neden olan eşik değerini aştı
Bilgi:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[0] = 1, 4) şu geçerli:
- Eğer r4101[0] > 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[0] = 250 °C olur.
- Eğer r4101[0] <= 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[0] = -50 °C olur.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumlama):
Tetikleme anındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: Sıcaklık sensörü p4102[0] - Histeresiz (5 K, TM150'de p4118[0] üzerinden ayarlanabilir) altında soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235212 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 1 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Modulenün (TM) sıcaklık algılayıcısıyla ölçülmüş olan sıcaklık (r4105[1]), bu uyarının (p4102[2]) tetiklenmesine neden olan eşik değerini aştı
Bilgi:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[1] = 1, 4) şu geçerli:
- Eğer r4101[1] > 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[1] = 250 °C olur.
- Eğer r4101[1] <= 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[1] = -50 °C olur.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumlama):
Tetikleme anındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: Sıcaklık sensörü p4102[4] - Histeresiz (5 K, TM150'de p4118[1] üzerinden ayarlanabilir) altında soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235213 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 2 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Modulenün (TM) sıcaklık algılayıcısıyla ölçülmüş olan sıcaklık (r4105[2]), bu uyarının (p4102[4]) tetiklenmesine neden olan eşik değerini aştı
Bilgi:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[2] = 1, 4) şu geçerli:
- Eğer r4101[2] > 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[2] = 250 °C olur.
- Eğer r4101[2] <= 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[2] = -50 °C olur.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumlama):
Tetikleme anındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: Sıcaklık sensörü p4102[4] - Histeresiz (5 K, TM150'de p4118[2] üzerinden ayarlanabilir) altında soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235214 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 3 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Modulenün (TM) sıcaklık algılayıcısıyla ölçülmüş olan sıcaklık (r4105[3]), bu uyarının (p4102[6]) tetiklenmesine neden olan eşik değerini aştı
Bilgi:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[3] = 1, 4) şu geçerli:
- Eğer r4101[3] > 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[3] = 250 °C olur.
- Eğer r4101[3] <= 1650 Ohm, o zaman sıcaklık r4105[3] = -50 °C olur.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumlama):
Tetikleme anındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: Sıcaklık sensörü p4102[6] - Histeresiz (5 K, TM150'de p4118[3] üzerinden ayarlanabilir) altında soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235220 <Yer bilgisi>TM: Sinyal çıkışı için frekans sınırına ulaşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module 41 (TM41) tarafından sunulan A/B izleri için sinyaller sınır frekansına erişti Sunulan sinyaller öngörülen set değerine artık senkron değildir.
SIMOTION İşletim modu (p4400 = 0):
- TM41 teknoloji objesi olarak projelendirildiğinde bu arıza kısa devreli A/B sinyallerinde X520 olarak verilir.
SINAMICS İşletim modu (p4400 = 1):
- TM41 hassas çözünürlüğü p0418 alanında p4420 konnektör girişine aktarılan enkoderinki ile denk değil.
- Konektör girişinde p4420 aktarılan enkoder güncel değeri r0479 büyük bir güncel devire sahip.
- Verilen sinyaller maksimum devirden büyük olan bir devire denktir (TM41 ait r1082).

Çözümü: SIMOTION İşletim modu (p4400 = 0):
- Küçük devir set değerini ön belirtin (p1155)
- Enkoder kodunun küçültülmesi (p0408)
- İz A/B kısa devre kontrolü.
SINAMICS İşletim modu (p4400 = 1):
- Küçük devir set değerini ön belirtin (p1155)
- Enkoder kodunun küçültülmesi (p0408)
Dikkat:
Bildirim tipinin "Uyarı" (A) konumuna değiştirilmesinin ardından çıkış sinyali denetlenmez.

235221 <Yer bilgisi>TM: Set değer-aktüel değer sapması tolerans aralığı dışında

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Set değeri ve sunulan sinyaller arasındaki sapma (A/B izi) +/-%3 tolerans değerini aşar Dahili ve harici ölçüm değeri arasındaki fark fazla büyük (> 1000 çizgi).

Çözümü: - Temel devreyi küçültün (p0110, p0111).
- Gerektiğinde bileşenleri değiştirin (örn. dahili kısa devre).

235222 <Yer bilgisi>TM: Enkoder pals numarası geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Girilen enkoder pals sayısı, izin verilen pals sayısı ile donanım açısından uyuşmuyor.
Alarm değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1: Enkoder pals sayısı çok yüksek.
2: Enkoder pals sayısı çok düşük.
4: Enkoder puls sayısı, sıfır işareti ofsetinden daha küçük (p4426).
Çözümü: - Enkoder pals sayısını izin verilen aralıkta girin (p0408).
- Gerekirse TM41 SAC'yi TM41 DAC ile değiştirin.
Not:
TM41 SAC: Ürün numarası = 6SL3055-0AA00-3PA0
TM41 DAC: Ürün numarası = 6SL3055-0AA00-3PA1
TM41 SAC için şu durum geçerlidir:
- p0408 için minimum / maksimum değer: 1000/8192
TM41 DAC için şu durum geçerlidir:
- p0408 için minimum / maksimum değer: 1000/16384
Ayrıca bkz: p0408

235223 <Yer bilgisi>TM: Sıfır marka ofsetine izin verilmemektedir

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Girilen sıfır işareti ofsetine izin verilmiyor.
Alarm değeri (r2124, ondalık yorumlama):
1: Sıfır işareti ofseti çok yüksek.
Çözümü: Sıfır marka offsetini izin verilen alanda girin (p4426)

235224 <Yer bilgisi>TM: Sıfır işareti senkronizasyonu kesildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Taklit edilecek enkoder ile sıfır işareti senkronizasyonu yarıda kesildi.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
0: Enkoder, hazır durumunda değil (örneğin enkoder park halinde).
1: Bir mutlak değer enkoderi bağlandı.
2: Konektör girişi p4420 üzerinden bağlanmış olan r0479[0...2] enkoderi, zaten başka bir TM41 ile iletişim halindeydi (bir TM41, somut bir r0479[0...2] ile bağlanabilir).
3: Terminal Module 41e (TM41) olan BICO bağlantısı kaldırıldı (CI: p4420 = 0-sinyali).
4: Konektör girişi p4420 üzerinden bağlanan enkoder bir EDS geçişi gerçekleştirdi veya yeniden parametrelendirildi (bu olay desteklenmiyor, p4420 = 0 ayarlayın ve tekrar bağlayın).
5: Enkoderin azami devir sayısı aşıldı.
6: Enkoder geçersiz durumda.
7: Enkoder geçersiz durumda.
8: Enkoder geçersiz durumda (enkoder parametrelendirilmedi veya bağlanılan sinyal kaynağı çevrimsel durumun içerisinde değil).

Çözümü: Hiçbiri gerekli değil.
- Enkoder hazır durumuna geçiş yaparsa, o zaman daha önce yarıda kesilmiş olan senkronizasyon yeniden gerçekleştirilir.
- Senkronizasyon, izin verilen azami senkronizasyon süresi yüzünden kesildiyse, yeni bir senkronizasyon başlar.
- Bu ujyarı, ancak bir mutlak değer enkoderinde sıfır işareti senkronizasyonu sıfır konumuna (p4401.0 = 1 ve p4401.1=0) ayarlandığında

235225 <Yer bilgisi>TM: Sıfır işareti senkronizasyonu durdu - enkoder hazır durumunda değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıfır marka senkronizasyonu ardıl enkoder ile durduruldu
enkoder "Hazır" konumunda değil
Çözümü: Enkoderi "hazır" konumuna getirin

235226 <Yer bilgisi>TM: A/B izlerinin aktifliği kaldırıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Terminal Module 41 (TM41) için frekans nominal set değeri yok, A/B izlerinin yayını donduruldu.
Olası nedenler:
- Konnektör girişi p4420 bağlanmadı.
- Kılavuz enkoder "Hazır" durumda değil (enkoder park halinde veya enkoder parametrelenmemiş).
- TM41'de bir arıza var.
- TM41 devreye alma modunda (p0010 > 0).
- TM41 bileşeni DRIVE-CLiQ'e bağlı değil.

Çözümü:
- CI aktarımı: p4420 işleme alın
- Enkoderi "hazır" konumuna getirin
- TM41 alanındaki mevcut arızaları giderin.

235227 <Yer bilgisi>EDS geçişi/enkoder veri seti değişikliği desteklenmiyor.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Aşağıdaki uygulama durumları terminal modülü41(TM41) tarafından desteklenmiyor.
- p4420 konektör girişi üzerinden bağlanan enkoder bir EDS geçişi gerçekleştirdi.
- TM41 ile bağlanmış enkoder, öylesine yeniden parametrelendirildi ki, enkoderin güncel konum değeri yeniden yorumlanmalıdır.

Bu örneğin, motorun (p0410, p1821) yönünün veya hassas çözünürlüğün (p0418) değiştirilmesi durmunda olur. Burada, enkoderin (TM41'in hedef konum değeri) güncel konum değerinde, TM41'de yayınlanamayan ani değişiklikler olabilir.
Çözümü: p4420 = 0 konektör girişini ayarlayın ve yeniden bağlayın.

235228 <Yer bilgisi>TM: Tarama süresi p4099[3] geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: p4099[3]'de, terminal modülü 41'de (TM41) artımlı enkoder taklidi için ayarlanan örnekleme zamanı, hiçbir geçerli değerle uymuyor. Sorunun çözümü için p4099[3]'in ayarını düzeltin. Bunun ardından sistem, otomatik olarak bir sıcak başlatma / kısmi hızlanma gerçekleştirir.

Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):

1:

Bir örnekleme zamanı p4099[3] < 125 µs ayarlandı.

2:

p4099[3]'de, DRIVE-CLiQ çevriminin tam sayılı katı girilmemiş.

3:

- SINAMICS modunda (p4400 = 1), p4099[3]'teki örnekleme zamanı, set konum değerini (CI: p4420) enkremental enkoder taklidi için teslim eden akım regülatörü örnekleme zamanının (p0115[0]) tam sayılı bir katı girilmemiştir.

- Konnektör girişi p4420 üzerinden bağlı enkoder (örn. bir SSI enkoder) daha yavaş bir çevrimde örneklenir.

Çözümü: - Gerekirse, konektçr girişi p4420 üzerinden BICO bağlantısını (anahtarlamasını) kaldırın.

- Nedenler altında belirtilen kuralları, p4099[3]'deki örnekleme zamanına göre kontrol edin.

- Gerekirse, konektçr girişi p4420 üzerinden BICO bağlantısını (anahtarlamasını) tekrar ayarlayın.

Bilgi:

BICO bağlantısının, her defasında p4420 konektö girişi üzerinden yeniden ayarlanması sırasında p4099[3]'de örnekleme zamanı kontrol edilir ve gerekirse bu bildirim yayınlanır.

235229 <Yer bilgisi>TM: zaman diski devre dışı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)

Servo: HİÇBİR

Hla: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: p4099[0...2] 'deki bir döngüsel sürenin istenilen değeri geçersizdir.

İlgili zaman diski aktifleştirilmemiştir.

Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):

0: Dijital giriş/çıkışlar (p4099[0])

1: Analog girişler (p4099[1])

3: enkoder emülasyonu (p4099[3])

4: Enkoder emülasyonu devir hedef değeri (p4099[3])

5: Enkoder emülasyonu devir hedef değeri (p4099[3])

6: TM41 dahili sekansı (dahili hata)

Çözümü: Uyarı değerinin örnekleme zamanını uygun bir şekilde düzeltin.

Bilgi:

p4099[0] 'deki örnekleme zamanı sıfır olmamalıdır.

235230 <Yer bilgisi>TM: Donanım hatalı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)

Servo: HİÇBİR

Hla: HİÇBİR

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Kullanılan terminal modülü (TM) dahili hatalar bildirdi.

Bu yapı grubuna ait sinyaller değerlendirilmemelidir, çünkü büyük olasılıkla hatalıdırlar.

Çözümü: Gerekirse terminal modülünü değiştirin.

235231 <Yer bilgisi>TM: PLC tarafından yönetim eksik.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: "PLC tarafından kontrol" sinyali işletme sırasında eksik.
- "PLC tarafından kontrol" için binektör girişinin bağlanması hatalıdır (p0854).
- Bir üst kontrol "PLC tarafından kontrol" sinyalini geri aldı.
- Fieldbus (Master/sürücü) üzerinden gerçekleştirilen veri transferi kesildi.

Bilgi:

Bu uyarı, sadece işletme modunda"SIMOTION" (p4400 = 0) önemlidir.

"SINAMICS" (p4400 = 1) işletme modunda, hedef değerler, p0854 binektör girişinden bağımsız olarak p4420'de değerlendirilir.

Çözümü:
- Binektör girişin "PLC tarafından yönetim" için dahili bağlantısını kontrol edin (p0854).
- "PLC tarafından yönetim" sinyalini kontrol edin ve gerekiyorsa çalıştırın.
- Veri transferini Feldbus (Master/sürücü) üzerinden kontrol edin.

p2037 parametresinin ayarını kontrol edin.

235232 <Yer bilgisi>TM41: Sıfır markası artık senkron değil POWER ON gereklidir.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: SINAMICS işletme modu (p4400 = 1):

Bir terminal modülünün 41 (TM41) parametrelendirilmesi sırasında veya bir TM41 'in işletilmesi sırasında bir işletme durumuna ulaşıldı. Bu durum bir POWER ON uygulamasını gerektirdi.

Bununla ilgili olarak:
- enkoder kodunun değiştirilmesi (p0408).
- Hassas çözünürlüğün değiştirilmesi (p0418).
- TM41'in p0105 üzerinden, kapatmadan önce DRIVE-CLiQ kablosunun çekilmesi.

Eğer bu hata bildirildiyse, o zaman TM41 in sıfır markası, p4420'de bağlanan enkoder ile artık senkron olamaz.

SIMOTION işletme modu (p4400 = 0):

Daha önce ayarlanmış olan sıfır marka pozisyonu (p4426), çizgisel rakamın (p0408) değişmesi sonucu enkoder konumuyla (r0479) artık uyuşmuyor.

Çözümü: TM41 'in X520 çıkışındaki artımlı konum, sıfır markasından bağımsız olarak değerlendirilmeye devam edebilir.

TM41'in sıfır markası değerlendirilirse, bir POWER ON uygulanmalıdır.

235233 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Bileşeni fonksiyonu desteklenmiyor

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit tarafından talep edilen fonksiyon bir DRIVE-CLiQ bileşeni tarafından desteklenmiyor.

Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):

1: Terminal Module 31, "Sıcaklık değerlendirmesi için zaman seviyesi" fonksiyonunu (X522.7/8, p4103 > 0.000) desteklemiyor.

4: İyileştirilmiş güncel değer çözünürlüğü desteklenmiyor (p4401.4).

5: İyileştirilmiş set değer çözünürlüğü desteklenmiyor (p4401.5).

6: Kalan değer işleme set değer kanalında devreden çıkarılamıyor (p4401.6).

7: 750 kHz'den büyük olan çıkış frekansları devreden çıkarılamıyor (p4401.7).

Çözümü: Hata değeri = 1 için:
- Sıcaklık değerlendirmesi için zaman kademesini (X522.7/8) devre dışı bırakın (p4103 = 0.000).
- "Sıcaklık değerlendirmesi zaman kademesi" işlevini desteklemek için Terminal Module 31 ve ilgili aygıt yazılımı sürümünü kullanın (Ürün numarası 6SL3055-0AA00-3AA1, aygıt yazılımı sürümü 2.6 ve üstü).

Ayrıca bkz: p4103

235400 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 4 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module 150 (TM150) üzerinden sıcaklık değerlendirmesi bu arızaya yol açan şu koşullardan en az bir tanesi yerine geldi:
- Uyarı eşiği zaman diliminde ayarlanan değeri aştı (p4102[8], p4103[4]).

veya
- Arıza eşiği aşıldı (p4102[9]).

Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[4] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[4] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[4] = 250 °C olur.
- r4101[4] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[4] = -50 °C olur.

Güncel sıcaklık değeri konnektör çıkışı r4105[4] üzerinden gösterilir ve bağlanabilecektir.
Dikkat:
Bu arıza, eğer sürücü ve terminal modülü arasında bir BICO devresi olduğunda sürücüin devreden çıkmasına neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü:
- Sıcaklık sensörü p4102[9] - Histerezis (p4118[4]) altına soğutun.
- Gerekirse arıza reaksiyonunu YOK'a ayarlayın (p2100, p2101).

Ayrıca bkz: p4102

235401 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 5 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module 150 (TM150) üzerinden sıcaklık değerlendirmesi bu arızaya yol açan şu koşullardan en az bir tanesi yerine geldi:
- Uyarı eşiği zaman diliminde ayarlanan değeri aştı (p4102[10], p4103[5]).
veya
- Arıza eşiği aşıldı (p4102[11]).
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[5] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[5] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[5] = 250 °C olur.
- r4101[5] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[5] = -50 °C olur.
Güncel sıcaklık değeri konnektör çıkışı r4105[5] üzerinden gösterilir ve bağlanabilecektir.
Dikkat:
Bu arıza, eğer sürücü ve terminal modülü arasında bir BICO devresi olduğunda sürücüin devreden çıkmasına neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: - Sıcaklık sensörü p4102[11] - Histerezis (p4118[5]) altına soğutun.
- Gerekirse arıza reaksiyonunu YOK'a ayarlayın (p2100, p2101).
Ayrıca bkz: p4102

235402 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 6 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module 150 (TM150) üzerinden sıcaklık değerlendirmesi bu arızaya yol açan şu koşullardan en az bir tanesi yerine geldi:
- Uyarı eşiği zaman diliminde ayarlanan değeri aştı (p4102[12], p4103[6]).
veya
- Arıza eşiği aşıldı (p4102[13]).
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[6] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[6] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[6] = 250 °C olur.
- r4101[6] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[6] = -50 °C olur.
Güncel sıcaklık değeri konnektör çıkışı r4105[6] üzerinden gösterilir ve bağlanabilecektir.
Dikkat:
Bu arıza, eğer sürücü ve terminal modülü arasında bir BICO devresi olduğunda sürücüin devreden çıkmasına neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: - Sıcaklık sensörü p4102[13] - Histerezis (p4118[6]) altına soğutun.
- Gerekirse arıza reaksiyonunu YOK'a ayarlayın (p2100, p2101).
Ayrıca bkz: p4102

235403 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 7 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module 150 (TM150) üzerinden sıcaklık değerlendirmesi bu arızaya yol açan şu koşullardan en az bir tanesi yerine geldi:
- Uyarı eşiği zaman diliminde ayarlanan değeri aştı (p4102[14], p4103[7]).
veya
- Arıza eşiği aşıldı (p4102[15]).
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[7] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[7] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[7] = 250 °C olur.
- r4101[7] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[7] = -50 °C olur.
Güncel sıcaklık değeri konnektör çıkışı r4105[7] üzerinden gösterilir ve bağlanabilecektir.
Dikkat:
Bu arıza, eğer sürücü ve terminal modülü arasında bir BICO devresi olduğunda sürücüin devreden çıkmasına neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: - Sıcaklık sensörü p4102[15] - Histerezis (p4118[7]) altına soğutun.
- Gerekirse arıza reaksiyonunu YOK'a ayarlayın (p2100, p2101).
Ayrıca bkz: p4102

235404 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 8 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module 150 (TM150) üzerinden sıcaklık değerlendirmesi bu arızaya yol açan şu koşullardan en az bir tanesi yerine geldi:
- Uyarı eşiği zaman diliminde ayarlanan değeri aştı (p4102[16], p4103[8]).
veya
- Arıza eşiği aşıldı (p4102[17]).
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[8] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[8] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[8] = 250 °C olur.
- r4101[8] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[8] = -50 °C olur.
Güncel sıcaklık değeri konnektör çıkışı r4105[8] üzerinden gösterilir ve bağlanabilecektir.
Dikkat:
Bu arıza, eğer sürücü ve terminal modülü arasında bir BICO devresi olduğunda sürücüin devreden çıkmasına neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: - Sıcaklık sensörü p4102[17] - Histerezis (p4118[8]) altına soğutun.
- Gerekirse arıza reaksiyonunu YOK'a ayarlayın (p2100, p2101).
Ayrıca bkz: p4102

235405 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 9 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module 150 (TM150) üzerinden sıcaklık değerlendirmesi bu arızaya yol açan şu koşullardan en az bir tanesi yerine geldi:
- Uyarı eşiği zaman diliminde ayarlanan değeri aştı (p4102[18], p4103[9]).
veya
- Arıza eşiği aşıldı (p4102[19]).
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[9] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[9] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[9] = 250 °C olur.
- r4101[9] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[9] = -50 °C olur.
Güncel sıcaklık değeri konnektör çıkışı r4105[9] üzerinden gösterilir ve bağlanabilecektir.
Dikkat:
Bu arıza, eğer sürücü ve terminal modülü arasında bir BICO devresi olduğunda sürücüin devreden çıkmasına neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: - Sıcaklık sensörü p4102[19] - Histerezis (p4118[9]) altına soğutun.
- Gerekirse arıza reaksiyonunu YOK'a ayarlayın (p2100, p2101).
Ayrıca bkz: p4102

235406 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 10 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module 150 (TM150) üzerinden sıcaklık değerlendirmesi bu arızaya yol açan şu koşullardan en az bir tanesi yerine geldi:
- Uyarı eşiği zaman diliminde ayarlanan değeri aştı (p4102[20], p4103[10]).
veya
- Arıza eşiği aşıldı (p4102[21]).
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[10] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[10] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[10] = 250 °C olur.
- r4101[10] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[10] = -50 °C olur.
Güncel sıcaklık değeri konnektör çıkışı r4105[10] üzerinden gösterilir ve bağlanabilecektir.
Dikkat:
Bu arıza, eğer sürücü ve terminal modülü arasında bir BICO devresi olduğunda sürücüin devreden çıkmasına neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: - Sıcaklık sensörü p4102[21] - Histerezis (p4118[10]) altına soğutun.
- Gerekirse arıza reaksiyonunu YOK'a ayarlayın (p2100, p2101).
Ayrıca bkz: p4102

235407 <Yer bilgisi>TM: Icaklık arıza ve uyarı eşiği Kanal 11 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Module 150 (TM150) üzerinden sıcaklık değerlendirmesi bu arızaya yol açan şu koşullardan en az bir tanesi yerine geldi:
- Uyarı eşiği zaman diliminde ayarlanan değeri aştı (p4102[22], p4103[11]).
veya
- Arıza eşiği aşıldı (p4102[23]).
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[11] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[11] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[11] = 250 °C olur.
- r4101[11] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[11] = -50 °C olur.
Güncel sıcaklık değeri konnektör çıkışı r4105[11] üzerinden gösterilir ve bağlanabilecektir.
Dikkat:
Bu arıza, eğer sürücü ve terminal modülü arasında bir BICO devresi olduğunda sürücüin devreden çıkmasına neden olur.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: - Sıcaklık sensörü p4102[23] - Histerezis (p4118[11]) altına soğutun.
- Gerekirse arıza reaksiyonunu YOK'a ayarlayın (p2100, p2101).
Ayrıca bkz: p4102

235410 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 4 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Module 150'nin (TM150) sıcaklık değerlendirmesiyle ölçülen sıcaklık (r4105[4]) bu uyarı (p4102[8]) verilmesi için yer alan eşik değeri aştı:
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[4] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[4] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[4] = 250 °C olur.
- r4101[4] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[4] = -50 °C olur.
Uyarı değeri /r2124, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: Sıcaklık sensörünü p4102[8] - Histerezis (p4118[4]) altına soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235411 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 5 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Module 150'nin (TM150) sıcaklık değerlendirmesiyle ölçülen sıcaklık (r4105[5]) bu uyarı (p4102[10]) verilmesi için yer alan eşik değeri aştı:
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[5] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[5] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[5] = 250 °C olur.
- r4101[5] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[5] = -50 °C olur.
Uyarı değeri /r2124, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: Sıcaklık sensörünü p4102[10] - Histerezis (p4118[5]) altına soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235412 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 6 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Module 150'nin (TM150) sıcaklık değerlendirmesiyle ölçülen sıcaklık (r4105[6]) bu uyarı (p4102[12]) verilmesi için yer alan eşik değeri aştı:
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[6] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[6] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[6] = 250 °C olur.
- r4101[6] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[6] = -50 °C olur.
Uyarı değeri /r2124, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: Sıcaklık sensörünü p4102[12] - Histerezis (p4118[6]) altına soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235413 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 7 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Module 150'nin (TM150) sıcaklık değerlendirmesiyle ölçülen sıcaklık (r4105[7]) bu uyarı (p4102[14]) verilmesi için yer alan eşik değeri aştı:
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[7] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[7] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[7] = 250 °C olur.
- r4101[7] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[7] = -50 °C olur.
Uyarı değeri /r2124, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: Sıcaklık sensörünü p4102[14] - Histerezis (p4118[7]) altına soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235414 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 8 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Module 150'nin (TM150) sıcaklık değerlendirmesiyle ölçülen sıcaklık (r4105[8]) bu uyarı (p4102[16]) verilmesi için yer alan eşik değeri aştı:
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[8] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[8] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[8] = 250 °C olur.
- r4101[8] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[8] = -50 °C olur.
Uyarı değeri /r2124, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].

Çözümü: Sıcaklık sensörünü p4102[16] - Histerezis (p4118[8]) altına soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235415 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 9 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Terminal Module 150'nin (TM150) sıcaklık değerlendirmesiyle ölçülen sıcaklık (r4105[9]) bu uyarı (p4102[18]) verilmesi için yer alan eşik değeri aştı:
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[9] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[9] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[9] = 250 °C olur.
- r4101[9] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[9] = -50 °C olur.
Uyarı değeri /r2124, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].
Çözümü: Sıcaklık sensörünü p4102[18] - Histerezis (p4118[9]) altına soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235416 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 10 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Terminal Module 150'nin (TM150) sıcaklık değerlendirmesiyle ölçülen sıcaklık (r4105[10]) bu uyarı (p4102[20]) verilmesi için yer alan eşik değeri aştı:
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[10] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[10] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[10] = 250 °C olur.
- r4101[10] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[10] = -50 °C olur.
Uyarı değeri /r2124, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].
Çözümü: Sıcaklık sensörünü p4102[20] - Histerezis (p4118[10]) altına soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235417 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık uyarı eşiği Kanal 11 aşıldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Terminal Module 150'nin (TM150) sıcaklık değerlendirmesiyle ölçülen sıcaklık (r4105[11]) bu uyarı (p4102[22]) verilmesi için yer alan eşik değeri aştı:
Not:
"PTC termistör" ve "Bimetal açıcı" sensör türünde (p4100[11] = 1, 4) şu geçerli:
- r4101[11] > 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[11] = 250 °C olur.
- r4101[11] <= 1650 Ohm ise, sıcaklık r4105[11] = -50 °C olur.
Uyarı değeri /r2124, ondalıklı yorumla):
Tetiklenme zamanındaki güncel sıcaklık değeri [0.1 °C].
Çözümü: Sıcaklık sensörünü p4102[22] - Histerezis (p4118[11]) altına soğutun.
Ayrıca bkz: p4102

235800 <Yer bilgisi>TM: Toplu ileti

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Terminal Module en az bir arıza algıladı
Çözümü: Diğer güncel bildirilerin değerlendirilmesi

235801 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ: Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili terminal modülüne yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramdaki yaşam belirtisi biti ayarlanmamıştır
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - DRIVE-CLiQ- bağlantısını kontrol edin.
- İlgili bileşenleri değiştirin.

235802 <Yer bilgisi>TM: Zaman dilimi akışı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Terminal Modulende bir zaman dilimi taşması oluştu.
Çözümü: Terminal Modulenü değiştirin.

235803 <Yer bilgisi>TM: Bellek testi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Terminal Modulendeki bellek testinde bir hata gündeme geldi
Çözümü: - İzin verilen ortam sıcaklığının terminal modülü için muhafaza edilip edilmediğini kontrol edin.
- Terminal Modulenü değiştirin.

235804 <Yer bilgisi>TM: CRC

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Program hafızasının termina modülünde okunması sırasında bir kontrol tutarı hatası gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
Kontrol rakamı arasındaki farkı POWER ON ve güncel kontrol tutarında okuma

Çözümü: - İzin verilen ortam sıcaklığının bileşenler için muhafaza edilip edilmediğini kontrol edin.
- Terminal Modulenü değiştirin.

235805 <Yer bilgisi>TM: Hatalı EEPROM kontrol toplamı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: Dahili parametre verileri hasarlı
İkaz değeri (r2124, onaltılık kurulum):
01: EEPROM etkisi hatalı
02: EEPROM alanındaki blokların sayısı fazla büyük
Çözümü: - İzin verilen ortam sıcaklığının bileşenler için muhafaza edilip edilmediğini kontrol edin.
- Terminal Modulenü 31 (TM31) değiştirin.

235807 <Yer bilgisi>TM: Sıra kontrolü, zaman izleme

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Terminal Module üzerinde süreç kumandasının zaman aşımında hata
Çözümü: Terminal Modulenü değiştirin.

235820 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ: Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 1) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu alınanlar listesine uymuyor.
5 (=05 hex):
Alınan telegramın tipi, alınanlar listesine uymuyor.
6 (= 06 hex):
Telegram ve alınanlar listesindeki bileşenlerin adresi birbiriyle uyuşmuyor.
7 (=07 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmektedir, fakat alınan telegram öyle değildir.
8 (= 08 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmemektedir, fakat alınan telegram öyledir.
9 (= 09 hex):
Alınan telegramda bir hata biti ayarlanmıştır.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

235835 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili sensör modülüne (enkoder 1) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz gelmemiştir.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.

235836 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ: DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili terminal modülüne yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır. Veriler gönderilemedi.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipi ile gönderi listesi uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

235837 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ: Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in etkilenen güç ünitesine olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata
35 (= 23 hex:
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67: (= 43 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

235845 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili terminal modülüne (TM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

235850 <Yer bilgisi>TM: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL1 (HİÇBİR, KPL2)
Servo: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)
Hla: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: POWER ON

Nedeni: Terminal Module (TM) alanında dahili bir iletişim hatası gündeme geldi
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
1: Arka plan zaman diski bloke
2: Kontrol tutarını kod belleği üzerinden doğru değil

Çözümü: - Terminal Modulenü (TM) değiştirin.
- Gerekirse terminal modülündeki aygıt yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

235851 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ (CU): Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili terminal modülüne (TM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
DRIVE-CLiQ bileşenlerinden Control Unit'e giden yaşam işareti atanmadı.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramda yaşam işareti biti belirtilmemiş.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: İlgili bileşenlerin gömülü yazılımını yükseltin

235860 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ (CU): Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgili terminal modülü (TM) ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun.
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesi ile uyuşmuyor.
5 (= 05 hex):
Alına mesajın türü, alım listesiyle eşleşmiyor.
6 (= 06 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor.
9 (= 09 hex):
İlgili DRIVE-CLiQ bileşeni ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi, besleme geriliminin kesildiğini bildiriyor.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken.
17 (= 11 hex):
CRC hatası ve alınan telegram çok erken.
18 (= 12 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa ve alınan telegram çok erken.
19 (= 13 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun ve alınan telegram çok erken.
20 (= 14 hex):
Alınan telegramın uzunluğu alım listesiyle eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
21 (= 15 hex):
Alınan telegramın türü, alım listesi ile eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
22 (= 16 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
25 (= 19 hex):
Alınan telegramda hata biti belirlendi ve alınan telegram çok erken.
Mesaj değeriyle ilgili not:
Münferit bilgiler ilgili mesaj değerinde (r0949 / r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşen numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

235875 <Yer bilgisi>TM: Besleme gerilimi kesildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
9 (= 09 hex):
Bileşenlerin besleme gerilimi başarısız oldu.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme gerilimi kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme boyutunu kontrol edin.

235885 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ (CU): Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili terminal modülüne (TM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Katılımcılar senkron bir şekilde gönderip alamıyorlar.
Hata nedeni:
26 (= 1A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti ayarlanmamıştır ve alınan telegram çok erken gelmiştir..
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz ulaşmamıştır.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
98 (= 62 hex):
Döngüsel işletime geçiş sırasında hata.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - İlgili bileşenlerin besleme gerilimini kontrol edin.
- POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.

235886 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ (CU): DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili terminal modülüne (TM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Veriler gönderilememiştir.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipi gönderilenler listesiyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

235887 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ (CU): Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgili DRIVE-CLiQ bileşeninde (terminal modülü) bir hata algılandı. Hatalı bir donanım gözardı edilemez.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata.
35 (= 23 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67 (= 43 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
96 (= 60 hex):
Yürütme ölçümü sırasında cevap çok geç ulaştı.
97 (= 61 hex):
Referans verilerinin değişimi çok fazla uzun sürüyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

235895 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ (CU): Alternatif döngüsel veri transferinde senkronizasyon hatası.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili terminal modülüne (TM) yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

235896 <Yer bilgisi>TM DRIVE-CLiQ (CU): Bileşen öellikleri tutarsız.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: komponent numarası: %1

Reaksiyon: Infeed: KPL2 (HİÇBİR, KPL1)
Servo: KPL2 (HİÇBİR, IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL3, STOP2)
Hla: KPL2 (HİÇBİR, KPL1, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Arıza değeri tarafından belirtilen DRIVE-CLiQ bileşenlerinin nitelikleri (terminal modülü) uyumlu olmayan tarzda yüksek devire kıyasla değişmiştir Neden örn. Bir DRIVE-CLiQ hattının veya DRIVE-CLiQ bileşeninin değiştirilmesi olabilir
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bileşen numarası.

Çözümü: -POWER ON işlemini gerçekleştirin.
- Bir bileşen değişiminde, mümkünse aynı tür bileşen ve aynı firmware sürümü kullanın.
- Bir hat değişiminde, mümkün olduğunca aynı boyda kablo kullanın (azami hat uzunluğunu dikkate alın).

235899 <Yer bilgisi>TM: Bilinmeyen arıza

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1

Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: HİÇBİR (IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: Terminal Modulende, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Uyarı değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir

Çözümü: - Terminal Module üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0158)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

235903 <Yer bilgisi>TM: I2C-Bus hatası gündeme geldi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Modulenün dahili I2C-Bus erişim sırasında bir hata gündeme gelmiştir.

Çözümü: Terminal Modulenü değiştirin.

235904 <Yer bilgisi>TM: EEPROM

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Modulenün geçici olmayan belleğine erişim sırasında bir hata gündeme gelmiştir.

Çözümü: Terminal Modulenü değiştirin.

235905 <Yer bilgisi>TM: Parametre erişimi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Control Unit, terminal modülü üzerinde izin verilmeyen bir parametre değerini yazmayı denemiştir.

Çözümü: - Terminal Modulenün (r0158) firmware sürümünün, Control Unit'in (r0018) firmware sürümüne uyumluluğunu kontrol edin.
- Gerekirse terminal modülünü değiştirin.
Bilgi:
Hafıza kartındaki readme.txt dosyasında, birbiriyle uyumlu firmware sürümleri mevcuttur.

235906 <Yer bilgisi>TM: 24 V gerilim beslemesi eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Dijital çıkışlar için 24 V gerilim beslemesi eksik
İkaz değeri (r2124, onaltılık kurulum):
01: TM17 24-V-Beslemesi DI/DO 0 ... 7 eksik
02: TM17 24-V-Beslemesi DI/DO 8 ... 15 eksik
04: TM15 24-V-Beslemesi DI/DO 0 ... 7 (X520) eksik.
08: TM15 24-V-Beslemesi DI/DO 8 ... 15 (X521) eksik.
10: TM15 24-V-Beslemesi DI/DO 16 ... 23 (X522) eksik.
20: TM41 24-V-Beslemesi DI/DO 0 ... 3 eksik

Çözümü: Gerilim beslemesi için terminallerin kontrol edilmesi (TM41'de L1+, L2+, L3+, M veya +24 V_1).

235907 <Yer bilgisi>TM: Donanımı başlangıç durumuna getirme başarısız

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Terminal Modulenün kurulumu başarısız.
İkaz değeri (r2124, onaltılık kurulum):
01: TM17 ya da TM41 hatalı konfigürasyon talebi.
02: TM17 ya da TM41 programlama başarısız.
04: TM17 ya da TM41 geçersiz zaman damgası.

Çözümü: POWER ON uygulayın

235910 <Yer bilgisi>TM: Modülde aşırı sıcaklık

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Modüldeki sıcaklık izin verilen azami sınırın altında kalmıştır

Çözümü: - Ortam sıcaklığını düşürün.
- Terminal Modulenü değiştirin.

235911 <Yer bilgisi>TM: Devre senkronlu işletim yaşam işareti kesintisi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Master'ın maksimum izin verilen yaşam işareti hatalarının sayısı (devre senkron modu) döngüsel modda aşılmıştır.
Uyarının tetiklenmesi ile modülün çıkışları bir sonraki asenkronizasyona kadar geri alınır

Çözümü: - Bus fiziğinin kontrolü (kapanma direnci, perdeleme, vs.)
- Master yaşam işaretinin aktarımını düzeltme (p0915 üzerinden r4201).
- Yaşam işaretinin Master tarafından doğru gönderilip gönderilmediğini kontrol edin (örn. Trace oluşturma r4201.12 ... r4201.15 ve triger sinyali r4301.9)
- Bus ya da Master alanını yüklenme açısından kontrol edin (örn. Bus döngü süresi Tdp fazla kısa ayarlandı)

235920 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 0'de hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm (TM150: R > 1944 Ohm)
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235921 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 1'de hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm (TM150: R > 1944 Ohm)
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235922 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 2'de hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm (TM150: R > 1944 Ohm)
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235923 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 3'de hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm (TM150: R > 1944 Ohm)
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235924 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 4'de hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235925 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 5'de hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235926 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 6'de hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235927 **<Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 7'de hata**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235928 **<Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 8'de hata**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235929 **<Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 9'de hata**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235930 **<Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 10'de hata**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235931 <Yer bilgisi>TM: Sıcaklık sensörü Kanal 11'de hata

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Sıcaklık sensörünün değerlendirmesinde bir hata gündeme geldi
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
1: Tel kesintisi veya sensör bağlı değil (KTY: R > 1630 Ohm).
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Ölçülen direnç fazla küçük.
PTC Termistör: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Çözümü: - Sensörü doğru bağlantı açısından kontrol edin.
- Sensörü değiştirin

235950 <Yer bilgisi>TM: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Dahili bir yazılım hatası oluştu.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Hata kaynağı ile ilgili bilgiler.
Sadece Siemens dahili hata teşhisi için.
Çözümü: - Gerekirse terminal modülünde firmwareyi yeni versiyonuna yükseltin.
- Teknik Destek'e başvurun.

235999 <Yer bilgisi>TM: Bilinmeyen alarm

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Terminal Modulende, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir
Çözümü: - Terminal Module üzerindeki gömülü yazılımı daha eski bir gömülü yazılım ile değiştirin (r0158)
-Control Unit gömülü yazılımını yükseltin (r0018)

236207 **<Yer bilgisi>Hub: Aşırı sıcaklık hatası bileşenleri.**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: DRIVE-CLiQ Hub modülündeki sıcaklık, arıza eşiğini aşmıştır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Güncel sıcaklık 0.1 °C çözünürlüğünde.
Çözümü: - Bileşenlerin montajının yapılacağı yerin ortam sıcaklığını kontrol edin.
- İlgili bileşenleri değiştirin.

236211 **<Yer bilgisi>Hub: Aşırı sıcaklık uyarı bileşeni.**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ Hub modülündeki sıcaklık, arıza eşiğini aşmıştır.
Arıza değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
Güncel sıcaklık 0.1 °C çözünürlüğünde.
Çözümü: - Bileşenlerin montajının yapılacağı yerin ortam sıcaklığını kontrol edin.
- İlgili bileşenleri değiştirin.

236214 **<Yer bilgisi>Hub: 24 V beslemesinde aşırı gerlim hatası.**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: DRIVE-CLiQ Hub modülündeki 24 V gerilim beslemesi, arıza eşiğini aşmıştır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Güncel işletme gerilimi 0.1 V çözünürlüğünde.
Çözümü: - Bileşenlerin gerilim beslemesini kontrol edin.
- İlgili bileşenleri değiştirin.

236216 **<Yer bilgisi>Hub: 24 V beslemesinde düşük gerilim hatası.**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: DRIVE-CLiQ Hub modülündeki 24 V gerilim beslemesi, arıza eşiğinin altında kalmıştır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Güncel işletme gerilimi 0.1 V çözünürlüğünde.
Çözümü: - Bileşenlerin gerilim beslemesini kontrol edin.
- İlgili bileşenleri değiştirin.

236217 **<Yer bilgisi>Hub 24 V beslemesi düşük gerilim uyarısı.**

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: DRIVE-CLiQ Hub modülündeki 24 V gerilim beslemesi, arıza eşiğinin altında kalmıştır.
Arıza değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
Güncel işletme gerilimi 0.1 V çözünürlüğünde.
Çözümü: - Bileşenlerin gerilim beslemesini kontrol edin.
- İlgili bileşenleri değiştirin.

236800 <Yer bilgisi>Hub: Grup bildirimi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ Hub modülü kabini (DMC) en az bir arıza algıladı
Çözümü: Diğer güncel bildirilerin değerlendirilmesi

236801 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ: Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Control Unit'in ilgili DRIVE-CLiQ Hub modülüne yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramdaki yaşam belirtisi biti ayarlanmamıştır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - DRIVE-CLiQ- bağlantısını kontrol edin.
- İlgili bileşenleri değiştirin.

236802 <Yer bilgisi>Hub: Zaman diski aşımı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ Hub modülünde bir zaman diski taşkınlığı ortaya çıkmıştır.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
xx: Zaman diski numarası xx
Çözümü: - Akım regülatörü frekansını azaltın.
- Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

236804 <Yer bilgisi>Hub: Kontrol tutarı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: DRIVE-CLiQ Hub Module program belleğinin okunması sırasında bir kontrol toplamı hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
POWER ON'taki kontrol toplamı ile güncel kontrol toplamı arasındaki fark.
Çözümü: - İzin verilen ortam sıcaklığının bileşenler için muhafaza edilip edilmediğini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ Hub Modül değiştirin.

236805 <Yer bilgisi>Hub: EEPROM kontrol tutarı hatalı.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: DRIVE-CLiQ Hub modülü dahili parametre verileri hasarlı.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık kurulum):
01: EEPROM etkisi hatalı
02: EEPROM alanındaki blokların sayısı çok fazla.
Çözümü: - İzin verilen ortam sıcaklığının bileşenler için muhafaza edilip edilmediğini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ Hub Modül değiştirin.

236820 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ: Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili DRIVE-CLiQ Hub modülüne yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol tutar hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha kısadır.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur.
4 (= 04 hex):
Telegramın uzunluğu alınanlar listesine uymuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telegramın tipi, alınanlar listesine uymuyor.
6 (= 06 hex):
Telegram ve alınanlar listesindeki bileşenlerin adresi birbiriyle uyuşmuyor.
7 (= 07 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmektedir, fakat alınan telegram öyle değildir.
8 (= 08 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmemektedir, fakat alınan telegram öyledir.
9 (= 09 hex):
Alınan telegramda bir hata biti ayarlanmıştır.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken gelmiştir.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

236835 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili DRIVE-CLiQ Hub modülüne yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır. Katılımcılar senkron bir şekilde gönderip alamıyorlar.
Hata nedeni:
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz gelmemiştir.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.

236836 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ: DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili DRIVE-CLiQ Hub modülüne yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır. Veriler gönderilemedi.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipi ile gönderi listesi uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

236837 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ: Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in etkilenen güç ünitesine olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata
35 (= 23 hex:
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67: (= 43 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

236845 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili DRIVE-CLiQ Hub modülüne yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

236851 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili DRIVE-CLiQ Hub modülüne yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
DRIVE-CLiQ bileşenlerinden Control Unit'e giden yaşam işareti atanmadı.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramda yaşam işareti biti belirtilmemiş.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: İlgili bileşenlerin gömülü yazılımını yükseltin

236860 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: İlgili DRIVE-CLiQ Hub modülü ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun.
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesi ile uyuşmuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telegramın türü, alım listesiyle eşleşmiyor.
6 (= 06 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor.
9 (= 09 hex):
İlgili DRIVE-CLiQ bileşeni ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi bir besleme gerilimi kesintisini bildiriyor.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken.
17 (= 11 hex):
CRC hatası ve alınan telegram çok erken.
18 (= 12 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa ve alınan telegram çok erken.
19 (= 13 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun ve alınan telegram çok erken.
20 (= 14 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesiyle eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
21 (= 15 hex):
Alınan telegramın tipi, alım listesi ile eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
22 (= 16 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
25 (= 19 hex):
Alınan telegramda hata biti belirlendi ve alınan telegram çok erken.
Mesaj değeriyle ilgili not:
Münferit bilgiler mesaj değerinde (r0949 / r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşen numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

236875 <Yer bilgisi>HUB: Besleme gerilimi kesildi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
9 (= 09 hex):
Bileşenlerin besleme gerilimi başarısız oldu.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme gerilimi kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme boyutunu kontrol edin.

236885 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili DRIVE-CLiQ Hub modülüne yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Katılımcılar senkron bir şekilde gönderip alamıyorlar.
Hata nedeni:
26 (= 1A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti ayarlanmamıştır ve alınan telegram çok erken gelmiştir..
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz ulaşmamıştır.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
98 (= 62 hex):
Döngüsel işletime geçiş sırasında hata.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - İlgili bileşenlerin besleme gerilimini kontrol edin.
- POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.

236886 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ (CU): DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili DRIVE-CLiQ Hub modülüne yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Veriler gönderilememiştir.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipi gönderilenler listesiyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

236887 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgili DRIVE-CLiQ bileşeninde (DRIVE-CLiQ Hub modülü) bir hata algılandı. Hatalı bir donanım gözardı edilemez.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata.
35 (= 23 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67 (= 43 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
96 (= 60 hex):
Yürütme ölçümü sırasında cevap çok geç ulaştı.
97 (= 61 hex):
Referans verilerinin değişimi çok fazla uzun sürüyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü:
- DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

236895 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Alternatif döngüsel veri transferi hatası.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili DRIVE-CLiQ Hub modülüne yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın

236896 <Yer bilgisi>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Bileşen özellikleri tutarsızdır.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Mesaj değeri: komponent numarası: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Arıza değeri tarafından belirtilen DRIVE-CLiQ bileşenlerinin nitelikleri (DRIVE-CLiQ Hub Modül) uyumlu olmayan tarzda yüksek devire kıyasla değişmiştir Neden örn. Bir DRIVE-CLiQ hattının veya DRIVE-CLiQ bileşeninin değiştirilmesi olabilir
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bileşen numarası.

Çözümü: -POWER ON işlemini gerçekleştirin.
- Bir bileşen değişiminde, mümkünse aynı tür bileşen ve aynı firmware sürümü kullanın.
- Bir hat değişiminde, mümkün olduğunca aynı boyda kablo kullanın (azami hat uzunluğunu dikkate alın).

236899 <Yer bilgisi>Hub: Bilinmeyen hata.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: Infeed: HİÇBİR (KPL1, KPL2)
Servo: HİÇBİR (IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Hla: HİÇBİR (KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: DRIVE-CLiQ Hub modülünde, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Uyarı değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir
Çözümü: - DRIVE-CLiQ Hub modülünün aygıt yazılımını daha eski bir aygıt yazılımıyla değiştirin (r0158).
Control Unit'in aygıt yazılımını yükseltin (r0018).

236950 <Yer bilgisi>Hub: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (HİÇBİR)
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Dahili bir yazılım hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Arıza kaynağı hakkında bilgi.
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Çözümü: - Gerekirse DRIVE-CLiQ Hub modülündeki aygıt yazılımını daha yeni bir sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.

236999 <Yer bilgisi>Hub: Bilinmeyen uyarı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ Hub modülünde, Control Unit'in aygıt yazılımı tarafından yorumlanamayan bir uyarı gündeme geldi
Bu durum, bu bileşendeki aygıt yazılımı, Control Unit'in aygıt yazılımından daha yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak oluşturma):
Uyarı numarası
Not:
Control Unit'e yönelik yeni bir tanımlamada, gerekiyorsa bu yeni uyarının anlamı okunabilir
Çözümü: - DRIVE-CLiQ Hub modülünün aygıt yazılımını daha eski bir aygıt yazılımıyla değiştirin (r0158).
Control Unit'in aygıt yazılımını yükseltin (r0018).

237001 <Yer bilgisi>HF Damping Module: aşırı akım

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Hata nedeni: %1 bin
Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN
Nedeni: Güç ünitesi bir aşırı akım algıladı.
- HF Choke Module veya HF Damping Module arızalı.
- Çıkış filtresinin rezonans frekansı uyarıldı.
Hata değeri (r0949, bitdel olarak yorumla):
Bit 0: Faz U.
Bit 1: Faz V.
Bit 2: Faz W.
Çözümü: - HF Choke Module'ü ve HF Damping Module'ü kontrol edin ve gerekirse değiştirin.
- Motor gücünü, hata üreten frekansın yakınında azaltın.
Not:
HF Choke Module (Reaktör modülü)
HF Damping Module (Sönümleme modülü)

237002 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Sönümleme gerilimi çok yüksek

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Tampon gerilimi geçersiz yüksek bir değere ulaştı.
- Büyük genlikli bir motor titremesi çıkış filtresinin rezonans frekansını vurdu.
- Akım ayarlayıcı çıkış filtresinin rezonansını çok fazla uyarıyor.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Hata durumunda [mV] tampon gerilimi.
Ayrıca bkz: r5171
Çözümü: - Hata oluşturan frekansın yakınında motor gücünü düşürün.
- Akım ayarlayıcısını kontrol edin ve gerekiyorsa uyarlayın.
- Gerekirse başka bir motor kullanın.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237003 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Sönümleme gerilimi sağlanmadı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Yalıtım gerilimi oluşturulamadı.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak yorumlama):
Hata durumunda yalıtım gerilimi [mV].
Çözümü: HF Damping Module (Yalıtım modülü) kablo donanımı kontrolü.
Ayrıca bkz: r5171

237004 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Soğutucuda aşırı sıcaklık

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: HF Damping Module soğutucusunun sıcaklığı izin verilen limit değeri aştı.
- yetersiz soğutma, faz arızası.
- aşırı yüklenme.
- ortam sıcaklığı çok yüksek.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak):
Sıcaklık [0.01 °C].

Çözümü:
- fanın çalıştığını kontrol edin.
- fan elemanlarını kontrol edin.
- ortam sıcaklığının izin verilen aralıkta olduğunu kontrol edin.
Uyarı:
Bu arıza sadece, A05000 için alarm eşiğinin altına düşüldükten sonra onaylanabilir.
Not:
HF Damping Module

237005 <Yer bilgisi>HF Damping Module: I2t aşırı yüklenme

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: HF tampon modülüne ait filtre kondansatörü aşırı yüklendi (r5173 = % 100).
- Filtre rezonans frekansı çok fazla uyarıldı.
- HF Choke Module arızalı.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
I2t [% 100 = 16384].

Çözümü:
- Hata oluşturan frekansın yakınında motor gücünü düşürün.
- Hata oluşturan frekansın yakınında çok fazla süre beklenmemeli.
- HF Choke Module kontrol edin ve gerekiyorsa değiştirin.
Not:
HF Choke Module (hız kesici modül)
HF Damping Module (tampon modülü)
Ayrıca bkz: r5173

237012 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Soğutucu sıcaklık sensörü kablo kopması

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: HF Damping Module'deki soğutucunun sıcaklık sensörlerinden birine olan bağlantı kesildi.
Arıza değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0: HF Damping Module
Bit 1: HF Choke Module

Çözümü: Üretici ile irtibata geçiniz.
Not:
HF Choke Module (Kısma modülü)
HF Damping Module (Yalıtım modülü)

237013 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Soğutucu sıcaklık sensörü kısa devresi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN
Nedeni: HF Damping Module'deki soğutucunun sıcaklık sensörü kısa devre yaptı.
Hata değeri (r0949, iki tabanlı sayı sistemine göre yorumla):
Bit 0: HF Damping Module
Bit 1: HF Choke Module
Çözümü: Üretici ile irtibata geçiniz.
Not:
HF Choke Module (Kısma modülü)
HF Damping Module (Yalıtım modülü)

237024 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Termik model aşırı sıcaklık

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Soğutucu gövde ve çip arasındaki sıcaklık farkı izin verilen sınır değeri aşmıştır.
- İzin verilen yük boşluğuna sadık kalınmamış
- Yetersiz havalandırma, fan kesintisi
- Fazla yük
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
- Puls frekansı çok yüksek
Ayrıca bkz: r0037
Çözümü:
- Yük boşluğunu adapte etme
- Fanın çalışıp çalışmadığını kontrol edin.
- Fan şiltelerini kontrol edin.
- Ortam sıcaklığının izin verilen alanda olup olmadığını kontrol edin
- Motor yükü kontrolü
- Puls frekansını nominal puls frekansından yüksek olduğunda düşürün

237025 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Çipte aşırı sıcaklık

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Çip sıcaklığı izin verilen sınır değeri aştı.
- İzin verilen yük oyununa uyulmadı.
- Yetersiz havalandırma, fan arızası.
- Aşırı yük.
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
- Puls frekansı çok yüksek.
Arıza değeri (r0949, ondalıklı yorumla):
Soğutucu ve çip arasında sıcaklık farkı [0.01 °C].
Çözümü:
- Yük boşluğunu adapte etme.
- Fanın çalışıp çalışmadığını kontrol edin.
- Fan şiltelerini kontrol edin.
- Ortam sıcaklığının izin verilen alanda olup olmadığını kontrol edin.
- Motor yükü kontrolü.
- Puls frekansını nominal puls frekansından yüksek olduğunda düşürün.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)
Ayrıca bkz: r0037

237034 <Yer bilgisi>HF Damping Module: İç ortamda aşırı sıcaklık

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: İç mekan yüksek ısısı için uyarı eşiğine erişildi
İç mekanın sıcaklığı artmaya devam ederse F37036 arızası tetiklenebilir.
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
- Yetersiz havalandırma, fan kesintisi
Arıza değeri (r0949, ikili oluşturma):
Bit 0 = 1: Kumanda elektroniği alanı.
Bit 1 = 1: Güç elektroniği alanı.
Çözümü: - Ortam sıcaklığını kontrol etme
- İç mekan fanını kontrol edin.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237036 <Yer bilgisi>HF Damping Module: İç ortamda aşırı sıcaklık

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: HF tampon modülünün iç ortamının sıcaklığı izin verilen sıcaklık sınır değerini aştı.
- Yetersiz havalandırma, fan arızası.
- Aşırı yük.
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
Hata değeri (r0949, ikili olarak yorumla):
Bit 0 = 1: Kontrol elektroniği alanı.
Bit 1 = 1: Güç elektroniği alanı.
Çözümü: - Fanın çalışıp çalışmadığını kontrol edin.
- Fan filtresini kontrol edin.
- Ortam sıcaklığının izin verilen değer içerisinde olup olmadığını kontrol edin.
Dikkat:
Bu arızadan, izin verilen sıcaklık sınır değerinin altına düştükten ve 5 K esksildikten sonra çıkılabilir.
Not:
HF Damping Module 8tampon modülü)

237040 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Düşük gerilim 24 V

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: HF Damping Module için 24 V gerilim beslemesi devre dışı kaldı.
- Düşük gerilim eşiği 3 ms'den daha uzun bir süre boyunca aşıldı.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
24 V gerilimi [1 Bit = 0.1 V].
Çözümü: - HF Damping Module 24 V doğru akım beslemesini kontrol edin.
- Bileşen için bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.
Not:
HF Damping Module (Sönümleme modülü)

237041 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Düşük gerilim 24 V uyarısı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: HF Damping Module için 24 V gerilim beslemesinde hata.
- 16 V eşiğinin altında kalındı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
24 V gerilim [0.1 V].
Çözümü: - HF Damping Module 24 V doğru akım beslemesini kontrol edin.
- Bileşen için bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.
Not:
HF Damping Module (Sönümleme modülü)

237043 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Aşırı gerilim 24 V

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: HF Damping Module için 24 V gerilim beslemesinde aşırı gerilim.
- 31.5 V eşiği 3 ms'den daha uzun bir süre boyunca aşıldı.
Çözümü: HF Damping Module'nin 24 V DC gerilim beslemesini kontrol edin.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237044 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Aşırı gerilim 24 V uyarısı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: HF Damping Module için 24 V gerilim beslemesinde hata.
- 32.0 V eşiği aşıldı.
Çözümü: HF Damping Module'nin 24 V DC gerilim beslemesini kontrol edin.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237045 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Düşük gerlim beslemesi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: HF Damping Module'ye gerilim besleme hatası.
- Gerilim izlemesi, yapı grubunda bir düşük gerilime işaret ediyor.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
24 V gerilimi [1 Bit = 0.1 V].

Çözümü: - HF Damping Module 24 V doğru akım beslemesini kontrol edin.
- Bileşen için bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.
- Gerekirse modülü değiştirin.
Not:
HF Damping Module (Sönümleme modülü)

237049 <Yer bilgisi>HF Damping Module: İç ortam fanı arızalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: HF Damping Module'nin iç ortam fanı arızalandı.
Çözümü: HF Damping Module'nin iç ortam fanını kontrol edin ve gerekirse değiştirin.

237050 <Yer bilgisi>HF Damping Module: 24 V aşırı gerilim arızası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Gerilim izlemesi, yapı grubunda bir düşük gerilime işaret ediyor.
Çözümü: - 24 V besleme gerilimini kontrol edin.
- Gerekiyorsa yapı grubunu değiştirin.

237052 <Yer bilgisi>HF Damping Module: EEPROM verileri hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: POWER ON
Nedeni: HF Damping Module'ye ait yanlış EEPROM verileri.
Hata değeri (r0949, onaltılık olarak yorumla):
0: HF Damping Module tarafından okunan EEPROM verileri tutarlı değil.
1: EEPROM verileri, HF Damping Module'nin firmware'i ile uyumlu değil.
Diğer değerler:
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.
Çözümü: Arıza değeri = 0:
HF Damping Module'nin değişimi veya EEPROM verilerinin güncellenmesi.
Arıza değeri = 1:
Gerekirse firmware'i daha yeni sürümü ile güncelleyin.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237056 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Soğutucuda aşırı sıcaklık

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: HF Damping Module soğutma gövdesindeki sıcaklık, izin verilen sınır değerini aştı.
- Yetersiz havalandırma, fan arızası.
- Aşırı yük.
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Sıcaklık [0.01 °C].

Çözümü:
- fanın çalıştığını kontrol edin.
- fan elemanlarını kontrol edin.
- ortam sıcaklığının izin verilen aralıkta olduğunu kontrol edin.
Uyarı:
Bu arıza sadece, A05000 için alarm eşiğinin altına düşüldükten sonra onaylanabilir.
Not:
HF Damping Module

237310 <Yer bilgisi>HF Choke Module: Aşırı sıcaklık

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: HF Choke Module soğutma gövdesindeki sıcaklık, izin verilen sınır değerini aştı.
- Yetersiz havalandırma, fan arızası.
- Aşırı yük.
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
Sıcaklık [0.01 °C].

Çözümü:
- fanın çalıştığını kontrol edin.
- fan elemanlarını kontrol edin.
- ortam sıcaklığının izin verilen aralıkta olduğunu kontrol edin.
Uyarı:
Bu arıza sadece, A05000 için alarm eşiğinin altına düşüldükten sonra onaylanabilir.
Not:
HF Choke Module (reaktör modülü)

237311 <Yer bilgisi>HF Choke Module: Soğutucuda aşırı sıcaklık

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: HF Choke Module'nin soğutucusundaki sıcaklık izin verilen sınır değeri aştı.
- Yetersiz havalandırma, fan arızası.
- Aşırı yük.
- Ortam sıcaklığı çok yüksek.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Sıcaklık [1 Bit = 0.01 °C].

Çözümü: - Fanın çalışıp çalışmadığını kontrol edin.
- Fan filtresini kontrol edin.
- Ortam sıcaklığının izin verilen değer içerisinde olup olmadığını kontrol edin.
- Motor yükünü kontrol edin.
Dikkat:
Bu arızadan, ancak A05000 uyarısına ait uyarı eşiğininin altına düşülmesinden sonra çıkılabilir.
Not:
HF Choke Module (hız kesici modül)

237312 <Yer bilgisi>HF Choke Module: Aşırı sıcaklık veya fan arızası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: HF Choke Module aşırı sıcaklık veya fan arızası bildiriyor.
Uyarı 30 saniyeden uzun sürerse F37313 arızası yayınlanır.
Çözümü: - HF Choke Module ile HF Damping Module arasındaki fiş çekilmiş veya arızalı (X21).
- HF Choke Module'nin fanını kontrol edin ve gerekirse değiştirin.
- Ortam sıcaklığının izin verilen değer içerisinde olup olmadığını kontrol edin.
Not:
HF Choke Module (hız kesici modül)
HF Damping Module (tampon modülü)

237313 <Yer bilgisi>HF Choke Module: Aşırı sıcaklık veya fan arızası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN (POWER ON)
Nedeni: HF Choke Module'de, aşırı sıcaklığın gösterimine ait A37312 uyarısı veya fan arızası, 30 saniyeden uzun bir süre boyunca bildirildi.
Çözümü: - HF Choke Module ile HF Damping Module arasındaki fiş çekilmiş veya arızalı (X21).
- HF Choke Module'nin fanını kontrol edin ve gerekirse değiştirin.
- Ortam sıcaklığının izin verilen değer içerisinde olup olmadığını kontrol edin.
Not:
HF Choke Module (hız kesici modül)
HF Damping Module (tampon modülü)

237502 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Sönümleme gerilimi çok yüksek

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Tampon gerilimi uyarı eşiğini aştı.
- Büyük genlikli bir motor titremesi çıkış filtresinin rezonans frekansını vurdu.
- Akım ayarlayıcı çıkış filtresinin rezonansını çok fazla uyarıyor.
Eğer tampon gerilimi izin verilmeyen çok yüksek bir değeri aşarsa, F37002 yayınlanır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
Hata durumunda [mV] tampon gerilimi.
Ayrıca bkz: r5171

Çözümü: - Hata oluşturan frekansın yakınında motor gücünü düşürün.
- Akım ayarlayıcısını kontrol edin ve gerekiyorsa uyarlayın.
- Gerekisrse başka motor kullanın.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237800 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Grup bildirimi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: HF Damping Module en az bir hata tespit etti.
Çözümü: Diğer güncel bildirilerin değerlendirilmesi

237801 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Yaşam-belirtisi-sinyali eksik

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Control Unit'in HF Damping Module'ye olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telgrafta yaşam belirtisi biti ayarlanmamış.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - DRIVE-CLiQ- bağlantısını kontrol edin.
- İlgili bileşenleri değiştirin.
Not:
HF Damping Module (tampo modülü)

237802 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Zaman diski aşımı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Bir zaman aşımı gündeme geldi.
Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- firmware yazılımını daha yeni bir versiyona yükseltin.
- Technical Support başvurun.

237804 <Yer bilgisi>HF Damping Module: CRC

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2 (KPL1, KPL3)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: HF Damping Module'de bir kontrol toplamı hatası (CRC hatası) oluştu.

Çözümü: - Tüm bileşenler için bir POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- Aygıt yazılımını sonraki sürüme yükseltin.
- Technical Support ile irtibat kurun.
Not:
HF Damping Module (Sönümleme modülü)

237805 <Yer bilgisi>HF Damping Module: EEPROM kontrol tutarı doğru değil

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Dahili parametre verileri hasarlı
Arıza değeri (r0949, onaltılık olarak oluşturma):
01: EEPROM etkisi hatalı
02: EEPROM alanındaki blokların sayısı fazla büyük
Çözümü: Yapı grubunu değiştirin.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237820 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in tampon modülüne olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Checksum hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telgraf uzunluk byte'ındakinden daha kısa veya alınanlar listesinde belirtilmiş
3 (= 03 hex):
Telgraf uzunluk byte'ındakinden daha kısa veya alınanlar listesinde belirtilmiş
4 (= 04 hex):
Alınan telgrafın uzunluğu alınanlar listesine uymuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telgrafın türü alınanlar listesine uymuyor.
6 (= 06 hex):
Telgraf ile alınanlar listesindeki bileşenlerin adresi birbiriyle uyuşmuyor.
7 (= 07 hex):
Bir SYNC telgrafı bekleniyor fakat alınan telgraf öyle değil.
8 (= 08 hex):
Bir SYNC telgrafı bekleniyor fakat alınan telgraf öyle değil.
9 (= 09 hex):
Alınan telgrafta bir hata biti ayarlanmış.
16 (= 10 hex):
Alınan telgraf çok erken geldi.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - Bir POWER ON işlemi gerçekleştirin (açma / kapatma).
- EMV uyumlu için kumanda dolabı yapısını ve kablo döşemesini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
Not:
HF Damping Module (Sönümleme modülü)

237835 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Çevrimsel veri transferi kesildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in HF Damping Module'ye olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
33 (= 21 hex):
Çevrimsel telgraf henüz gelmedi.
34 (= 22 hex):
Telgrafın alım listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telgrafın gönderi listesinde zaman hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237836 <Yer bilgisi>HF Damping Module: DRIVE-CLiQ verilerinde gönderim hatası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in HF Damping Module'ye olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Veriler gönderilemedi.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram türü, gönderi listesiyle uyumlu değil.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: POWER ON uygulayın.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237837 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Bileşenler engellendi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in etkilenen güç ünitesine olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata
35 (= 23 hex:
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67: (= 43 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237845 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Çevrimsel veri transferi kesildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in HF Damping Module'ye olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif çevrimsel (döngüsel) veri aktarımında senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237850 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: KPL1 (HİÇBİR, KPL2, KPL3)

Onaylama: POWER ON

Nedeni: HF Damping Module'de dahili bir yazılım hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Sadece Siemens dahilindeki hata teşhisi içindir.

Çözümü: - HF Damping Module'ü değiştirin
- Gerekirse HF Damping Module'deki aygıt yazılımını yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
Not:
HF Damping Module (Sönümleme modülü)

237851 <Yer bilgisi>HF Damping Module (CU): Yaşam belirtisi eksik

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: HF Damping Module'nin Control Unit'e olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
DRIVE-CLiQ bileşeni tarafından, kontrol birimnine olan yaşam belirtisi ayarlanamadı.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telgrafta yaşam belirtisi biti ayarlanmamış.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: İlgili bileşenlerin Firmware yükseltin.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237860 <Yer bilgisi>HF Damping Module (CU): Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN

Nedeni: HF Damping Module ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol toplamı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha kısa.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun.
4 (= 04 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesi ile uyuşmuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telegramın türü, alım listesiyle eşleşmiyor.
6 (= 06 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor.
9 (= 09 hex):
İlgili DRIVE-CLiQ bileşeni ile Control Unit arasındaki DRIVE-CLiQ iletişimi, bir besleme gerilimi kesintisini bildiriyor.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken.
17 (= 11 hex):
CRC hatası ve alınan telegram çok erken.
18 (= 12 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenlerden daha kısa ve alınan telegram çok erken.
19 (= 13 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alım listesinde belirtilenden daha uzun ve alınan telegram çok erken.
20 (= 14 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alım listesiyle eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
21 (= 15 hex):
Alınan telegramın tipi, alım listesi ile eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
22 (= 16 hex):
Telegramdaki ve alım listesindeki güç ünitesinin adresi eşleşmiyor ve alınan telegram çok erken.
25 (= 19 hex):
Alınan telegramda hata biti tespi edildi ve alınan telegram çok erken.
Mesaj değeriyle ilgili not:
Münferit bilgiler mesaj değerinde (r0949 / r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşen numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - Bir POWER ON işlemi gerçekleştirin (açma / kapatma).
- EMV uyumlu için kumanda dolabı yapısını ve kablo döşemesini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
Not:
HF Damping Module (Sönümleme modülü)

237875 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Besleme gerilimi kesildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili güç birimine yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
9 (= 09 hex):
Bileşenlerin besleme gerilimi başarısız oldu.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme gerilimi kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
- DRIVE-CLiQ bileşeni için besleme boyutunu kontrol edin.

237885 <Yer bilgisi>HF Damping Module (CU): Çevrimsel veri transferi kesildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Tampon modülünün Control Unit'e olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
26 (= 1A hex):
Alınan telgrafdaki yaşam belirtisi biti ayarlanmadı ve alınan telgraf çok erken geldi.
33 (= 21 hex):
Çevrimsel telgraf henüz gelmedi.
34 (= 22 hex):
Telgrafın alım listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telgrafın alım listesinde zaman hatası.
98 (= 62 hex):
Çevrimsel alana geçişte hata.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - İlgili bileşenlerin besleme gerilimini kontrol edin.
- POWER ON uygulayın
- İlgili bileşenleri değiştirin.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237886 <Yer bilgisi>HF Damping Module (CU): DRIVE-CLiQ verilerinin gönderiminde hata

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: HF Damping Module'nin Control Unit'e olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Veriler gönderilemedi.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telgraf türü, gönderi listesiyle uyumlu değil.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: POWER ON uygulayın.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237887 <Yer bilgisi>HF Damping Module (CU):: Bileşenler engellendi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Etkilenen DRIVE-CLiQ bileşeninde (HF Damping Module) bir hata tespit edildi. Hatalı bir donanım bağlanamaz.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telgrafın başlığında hata.
35 (= 23 hex):
Alım hatası: Telgrafın ara belleği hatalı.
66 (= 42 hex):
Gönderim hatası: Telgrafın ara belleği hatalı.
67 (= 43 hex):
Gönderim hatası: Telgrafın ara belleği hatalı.
96 (= 60 hex):
Bir çalışma süresi ölçümünde cevap geç geldi.
97 (= 61 hex):
Tanımlayıcı verilerin değiş tokuşu çok uzun sürüyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237895 <Yer bilgisi>HF Damping Module (CU): Alternatif çevrimsel veri transferi kesildi

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: HF Damping Module'nin Control Unit'e olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif çevrimsel (döngüsel) veri aktarımı Senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: POWER ON uygulayın.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237896 <Yer bilgisi>HF Damping Module (CU): Bileşen öellikleri tutarsız

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: komponent numarası: %1

Reaksiyon: HİÇBİR

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Arıza değeri üzerinden bildirilen DRIVE-CLiQ bileşenlerinin (HF Damping Module) özellikleri, hızlanmaya karşı uygunsuz bir şekilde değişti. Nedenlerden biri, bir DRIVE-CLiQ hattının veya DRIVE-CLiQ bileşeninin değiştirilmesi olabilir.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Bileşen numarası.

Çözümü: -POWER ON işlemini gerçekleştirin.
- Bir bileşen değişiminde, mümkünse aynı tür bileşen ve aynı firmware sürümü kullanın.
- Bir hat değişiminde, mümkün olduğunca aynı boyda kablo kullanın (azami hat uzunluğunu dikkate alın).
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237899 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Bilinmeyen hata.

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1

Reaksiyon: HİÇBİR (IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN (POWER ON)

Nedeni: HF Damping Module'de, Control Unit'in firmware'i tarafından yorumlanamayan bir hata ortaya çıktı.
Bu durum, eğer bu bileşendeki firmware, Control Unit'in firmware'inden yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Hata değeri (r0949, ondalık olarak yorumla):
Arızanın numarası.
Bilgi:
Control Unit'e yönelik bir tasvirde, gerekirse bu yeni arızanın anlamı okunabilir.

Çözümü: - HF Damping Module'deki firmware'i eski bir firmware ile değiştirin (r0168).
- Control Unit'teki firmware'i yükseltin (r0018).
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237903 <Yer bilgisi>HF Damping Module: I2C-Bus hatası ortaya çıktı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİR (IASC/DC FRENİ, KPL1, KPL2, KPL3, STOP2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: EEPROM veya analog-dijital dönüştürücü ile iletişim arızalı.
Hata değeri (r0949, onaltılık yorumlama):
80000000 hex:
- Dahili yazılım hatası.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Modül hatası.

Çözümü: 80000000 hex arıza değerine yönelik:
- Firmware yeni sürüm ile değiştirin.
00000001 hex ... 0000FFFF hex arıza değerlerine yönelik:
- Yapı grubunu değiştirin.
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

237950 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Dahili yazılım hatası

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON
Nedeni: Dahili bir yazılım hatası oluştu.
Hata değeri (r0949, ondalık yorumlama):
Arıza kaynağı hakkında bilgi.
Sadece Siemens içi hata teşhisi için.
Çözümü: - Gerekirse HF Damping Module aygıt yazılımını daha sonraki bir sürüme yükseltin.
- Technical Support ile iletişim kurun.
Not:
HF Damping Module (Sönümleme modülü)

237999 <Yer bilgisi>HF Damping Module: Bilinmeyen uyarı

Sürücü nesnesi: SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: Yeni mesaj: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: HF Damping Module'de, Control Unit'in firmware'i tarafından yorumlanamayan bir hata ortaya çıktı.
Bu durum, eğer bu bileşendeki firmware, Control Unit'in firmware'inden yeni olduğunda ortaya çıkabilir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
Uyarının numarası.
Bilgi:
Control Unit'e yönelik daha yeni bir tasvirde, gerekirse bu yeni arızanın anlamı okunabilir.
Çözümü: - HF Damping Module'deki firmware'i eski bir firmware ile değiştirin (r0168).
- Control Unit'teki firmware'i yükseltin (r0018).
Not:
HF Damping Module (tampon modülü)

240000 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X100 arızası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X100 alanında bir arıza gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk arıza
Çözümü: Belirtilen objenin arıza tamponunu değerlendirin.

240001 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X101 arızası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X101 alanında bir arıza gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk arıza
Çözümü: Belirtilen objenin arıza tamponunu değerlendirin.

240002 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X102 arızası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X102 alanında bir arıza gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk arıza
Çözümü: Belirtilen objenin arıza tamponunu değerlendirin.

240003 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X103 arızası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X103 alanında bir arıza gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk arıza
Çözümü: Belirtilen objenin arıza tamponunu değerlendirin.

240004 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X104 arızası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X104 alanında bir arıza gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk arıza
Çözümü: Belirtilen objenin arıza tamponunu değerlendirin.

240005 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X105 arızası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X105 alanında bir arıza gündeme gelmiştir.
Arıza değeri (r0949, ondalık olarak oluşturma):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk arıza
Çözümü: Belirtilen objenin arıza tamponunu değerlendirin.

240100 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X100 uyarısı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X100 alanında bir uyarı gündeme gelmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk uyarı
Çözümü: Belirtilen objenin uyarı tamponunu değerlendirin.

240101 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X101 uyarısı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X101 alanında bir uyarı gündeme gelmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk uyarı
Çözümü: Belirtilen objenin uyarı tamponunu değerlendirin.

240102 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X102 uyarısı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X102 alanında bir uyarı gündeme gelmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk uyarı
Çözümü: Belirtilen objenin uyarı tamponunu değerlendirin.

240103 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X103 uyarısı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X103 alanında bir uyarı gündeme gelmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk uyarı
Çözümü: Belirtilen objenin uyarı tamponunu değerlendirin.

240104 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X104 uyarısı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X104 alanında bir uyarı gündeme gelmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk uyarı
Çözümü: Belirtilen objenin uyarı tamponunu değerlendirin.

240105 <Yer bilgisi>DRIVE-CLiQ-Burcu X105 uyarısı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: DRIVE-CLiQ-burcundaki tahrik objesi X105 alanında bir uyarı gündeme gelmiştir.
Uyarı değeri (r2124, ondalık kurulum):
Bu tahrik objesinde gündeme gelen ilk uyarı
Çözümü: Belirtilen objenin uyarı tamponunu değerlendirin.

240799 <Yer bilgisi>CX32: Konfigüre aktarım bitişi sonu aşıldı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİR
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Döngüsel güncel değerlerin aktarımında projelendirme transfer zamanı aşıldı
Çözümü: - tüm bileşenler için bir POWER ON (kapatma/açma) uygulayın.
- Technical Support başvurun.

240801 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ: Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili kontrol uzantısına yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramdaki yaşam belirtisi biti ayarlanmamıştır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İlgili bileşeni değiştirin.

240820 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ: Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili kontrol uzantısına yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol tutarı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha kısadır.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur.
4 (= 04 hex):
Telegramın uzunluğu alınanlar listesine uymuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telegramın tipi, alınanlar listesine uymuyor.
6 (= 06 hex):
Telegram ve alınanlar listesindeki bileşenlerin adresi birbiriyle uyuşmuyor.
7 (= 07 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmektedir, fakat alınan telegram öyle değildir.
8 (= 08 hex):
Bir SYNC telegramı beklenmemektedir, fakat alınan telegram öyledir.
9 (= 09 hex):
Alınan telegramda bir hata biti ayarlanmıştır.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken gelmiştir.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

240825 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ: Besleme gerilimi başarısız

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL1 (KPL2)
Onaylama: HEMEN
Nedeni: İlgili DRIVE-CLiQ bileşenlerinden Control Unit'e olan DRIVE-CLiQ iletişimi besleme geriliminin koptuğunu bildiriyor.
Hata nedeni:
9 (= 09 hex):
Bileşenlerin gerilim beslemesi başarısız.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- DRIVE-CLiQ bileşeninin besleme gerilimi kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
- DRIVE-CLiQ bileşeni gerilim beslemesi boyutunu kontrol edin.

240835 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili kontrol uzantısına yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır. Katılımcılar senkron bir şekilde gönderip alamıyorlar.
Hata nedeni:
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz gelmemiştir.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İlgili bileşeni değiştirin.

240836 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ: DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili kontrol uzantısına yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır. Veriler gönderilemedi.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipi ile gönderi listesi uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: Bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

240837 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ: Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in etkilenen güç ünitesine olan DRIVE-CLiQ iletişimi hatalı. Katılımcılar senkronize bir şekilde gönderim ve alım yapmıyorlar.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata
35 (= 23 hex:
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67: (= 43 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Münferit bilgiler bildirim değerinde (r0949/r2124) aşağıdaki gibi kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

240845 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ: Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili kontrol uzantısına yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: Bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

240851 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Sinyal eksik

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili kontrol uzantısına yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
DRIVE-CLiQ bileşenlerinden Control Unit'e giden yaşam işareti atanmadı.
Hata nedeni:
10 (= 0A hex):
Alınan telegramda yaşam işareti biti belirtilmemiş.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: İlgili bileşenlerin gömülü yazılımını yükseltin

240860 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Telegram hatalı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: Control Unit'in ilgili kontrol uzantılarına yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
1 (= 01 hex):
Kontrol tutarı hatası (CRC hatası).
2 (= 02 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha kısadır.
3 (= 03 hex):
Telegram, uzunluk baytında veya alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur.
4 (= 04 hex):
Telegramın uzunluğu alınanlar listesine uymuyor.
5 (= 05 hex):
Alınan telegramın tipi, alınanlar listesine uymuyor.
6 (= 06 hex):
Telegram ve alınanlar listesindeki bileşenlerin adresi birbiriyle uyuşmuyor.
9 (= 09 hex):
Alınan telegramda hata biti ayarlanmıştır.
16 (= 10 hex):
Alınan telegram çok erken gelmiştir.
17 (= 11 hex):
CRC hatası ve alınan telegram çok erken gelmiştir.
18 (= 12 hex):
Telegram, uzunluk baytı ve alınanlar listesinde belirtilenden daha kısadır ve alınan telegram çok erken gelmiştir.
19 (= 13 hex):
Telegram, uzunluk baytı ve alınanlar listesinde belirtilenden daha uzundur ve alınan telegram çok erken gelmiştir.
20 (= 14 hex):
Alınan telegramın uzunluğu, alınanlar listesine uymuyor ve alınan telegram çok erken gelmiştir.
21 (= 15 hex):
Alınan telegramın türü, alınanlar listesine uymuyor ve alınan telegram çok erken gelmiştir.
22 (= 16 hex):
Güç biriminin telegramdaki ve alınanlar listesindeki adresi birbiriyle uyuşmuyor ve alınan telegram çok erken gelmiştir.
25 (= 19 hex):
Alınan telegramda hata biti ayarlanmıştır ve alınan telegram çok erken gelmiştir.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- EMV uyumlu kumanda dolabı yapısını ve kablo yerleşimini kontrol edin.
- DRIVE-CLiQ kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).

240875 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Besleme gerilimi başarısız

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler

Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2

Reaksiyon: KPL1 (KPL2)

Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgili DRIVE-CLiQ bileşenlerinden Control Unit'e olan DRIVE-CLiQ iletişimi besleme geriliminin koptuğunu bildiriyor.
Hata nedeni:
9 (= 09 hex):
Bileşenlerin gerilim beslemesi başarısız.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- DRIVE-CLiQ bileşeninin besleme gerilimi kablolarını kontrol edin (kablo kopması, kontaklar, ...).
- DRIVE-CLiQ bileşeni gerilim beslemesi boyutunu kontrol edin.

240885 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili kontrol uzantısına yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Katılımcılar senkron bir şekilde gönderip alamıyorlar.
Hata nedeni:
26 (= 1A hex):
Alınan telegramdaki hayat belirtisi biti ayarlanmamıştır ve alınan telegram çok erken gelmiştir..
33 (= 21 hex):
Döngüsel telegram henüz ulaşmamıştır.
34 (= 22 hex):
Telegramın alınanlar listesinde zaman hatası.
64 (= 40 hex):
Telegramın gönderilenler listesinde zaman hatası.
98 (= 62 hex):
Döngüsel işletime geçiş sırasında hata.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: - İlgili bileşenin besleme gerilimini kontrol edin.
- POWER ON (açma / kapatma) gerçekleştirin.
- İlgili bileşeni değiştirin.

240886 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): DRIVE-CLiQ verileri için gönderim hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili kontrol uzantısına yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Veriler gönderilememiştir.
Hata nedeni:
65 (= 41 hex):
Telegram tipi gönderilenler listesiyle uyuşmuyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: Bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

240887 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Komponent arızalı

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN

Nedeni: İlgili DRIVE-CLiQ bileşeninde bir hata algılandı. Hatalı bir donanım gözardı edilemez.
Hata nedeni:
32 (= 20 hex):
Telegramın başlığında hata.
35 (= 23 hex):
Alma hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
66 (= 42 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
67 (= 43 hex):
Gönderme hatası: Telegramın ara belleği hatalıdır.
96 (= 60 hex):
Yürütme ölçümü sırasında cevap çok geç ulaştı.
97 (= 61 hex):
Referans verilerinin değişimi çok fazla uzun sürüyor.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni

Çözümü: - DRIVE-CLiQ- Kablo donanımını kontrol edin (hat kesintisi, temaslar, ...)
- EMV uygun devre dolabı yapısını ve hat tahsisatını kontrol edin.
- Muhtemelen diğer DRIVE-CLiQ burcunu kullanın (p9904)
- İlgili bileşenleri değiştirin.

240895 <Yer bilgisi>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Daimi veri aktarımı hatası

Sürücü nesnesi: Tüm nesneler
Mesaj değeri: Bileşen numarası: %1, Hata nedeni: %2
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Control Unit'in ilgili kontrol uzantısına yönelik DRIVE-CLiQ iletişimi hatalıdır.
Hata nedeni:
11 (= 0B hex):
Alternatif döngüsel veri transferinde senkronizasyon hatası.
Bildirim değerine ilişkin açıklama:
Her bir bilgi bildirim değerinde (r0949/r2124) şu şekilde kodlanmıştır:
0000yyxx hex: yy = Bileşenler numarası, xx = Hata nedeni
Çözümü: Bir POWER ON (kapatma / açma) gerçekleştirin.

249150 <Yer bilgisi>Soğutma sistemi: Arıza ortaya çıktı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Geri soğutma sistemi genel bir arıza bildirmektedir.
Çözümü: - Geri soğutma sistemi ve giriş terminali (terminal modülü) arasındaki kablo donanımını kontrol edin
- Geri soğutma sistemi için harici Control Unit'i kontrol edin.
Ayrıca bkz: p0266

249151 <Yer bilgisi>Soğutma sistemi: İletkenlik arıza eşiğini aştı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2

Onaylama: HEMEN
Nedeni: Soğutma sıvısı iletkenlik kapasitesi ayarlanan uyarı eşiğini (p0269[2]) aşmıştır.
Ayrıca bkz: p0261, p0262, p0266
Çözümü: Soğutma sıvısının iyonunun giderilmesine yönelik cihazı kontrol edin.

249152 <Yer bilgisi>Soğutma sistemi: AÇ komutu, teyit sinyali eksik

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Soğutma sistemi AÇIK komutunun geri bildirim sinyali eksik.
- AÇIK komutundan sonra, geri bildirim sinyali, ayarlanan başlatma süresi içinde alınmadı (p0260).
- İşletim sırasında geri bildirim devre dışı kaldı.
- Soğutma sistemi harici bir sinyal tarafından durduruldu.
Ayrıca bkz: p0260, r0267
Çözümü: - Soğutma sistemi ile giriş terminali (Terminal Module) arasındaki kabloları kontrol edin.
- Çıkış terminali (Terminal Module) ile soğutma sistemi arasındaki kabloları kontrol edin.
- Soğutma sisteminin harici Control Unit'i kontrol edin.

249153 <Yer bilgisi>Soğutma sistemi: Sıvı akışı çok az

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Konvertörün geri soğutma sistemi soğutma sıvısının fazla düşük gerilimini bildirir
- AÇIK komutunun ardından geri bildirim ayarlanan hareket süresi dahilinde gelmiştir (p0260)
- İşletim sırasında geri bildirim izin verilen devre dışı kalma süresinden daha fazla devre dışı kalmıştır (p0263)
Ayrıca bkz: p0260, p0263, r0267
Çözümü: - Geri soğutma sistemi ve giriş terminali (terminal modülü) arasındaki kablo donanımını kontrol edin
- Geri soğutma sistemi için harici Control Unit'i kontrol edin.

249154 <Yer bilgisi>Geri soğutma sistemi: Sızıntı sıvısı ortaya çıktı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Kaçak sıvı denetimi tetiklendi.
Dikkat:
Bu arıza bir uyarı olarak yeniden parametrelenirse, diğer izleme işlevleri üzerinden, soğutma suyu kaybında ilgili sürücünün kapatılması sağlanmalıdır!
Ayrıca bkz: r0267
Çözümü: - Soğutma sistemini soğutucu devridaiminde sızıntı açısından kontrol edin.
- Giriş terminalinin kablo donanımını (terminal modülü) sızıntı sıvısının denetimi için kontrol edin.

249155 <Yer bilgisi>Geri soğutma sistemi: Power Stack adaptörü gömülü yazılım versiyonu fazla eski

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: POWER ON

Nedeni: Power Stack Adaptöründeki (PSA) gömülü yazılım versiyonu fazla eski ve sıvı soğutucusunu desteklemez.
Çözümü: Aygıt yazılımını yükseltin. EEPROM verilerini kontrol edin.

249156 <Yer bilgisi>Geri soğutma sistemi: Soğutma suyu sıcaklığı arıza eşiğini aşmıştır

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: KPL2
Onaylama: HEMEN
Nedeni: Soğutma sıvısının beslemesindeki sıcaklık öngörülen arıza eşiğini aşmıştır.
Not:
Arıza eşiği değeri güç ünitesine bağlıdır (Donanım tanım datası, örn. 52 ... 55 °C).
Çözümü: Soğutma sistemi ve ortam koşullarını kontrol edin.

249170 <Yer bilgisi>Soğutma sistemi: Alarm oluştu

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Geri soğutma sistemi genel bir uyarı bildirmektedir.
Çözümü: - Geri soğutma sistemi ve giriş terminali (terminal modülü) arasındaki kablo donanımını kontrol edin
- Geri soğutma sistemi için harici Control Unit'i kontrol edin.

249171 <Yer bilgisi>Soğutma sistemi: İletkenlik alarm eşiğini aştı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Soğutma sıvısının iletme yeteneği ayarlanan uyarı eşğini (p0269[1]) aştı.
Not:
Eşik, cihaz tanımındaki arıza eşiğinden daha yüksek olamaz.
Çözümü: Soğutma sıvısının iyonunun giderilmesine yönelik cihazı kontrol edin.

249172 <Yer bilgisi>Soğutma sistemi: İletkenlik aktüeldeğeri geçersiz

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Soğutma suyu iletkenliğinin denetiminde kablo donanımında veya sensörde bir arıza mevcuttur.
Çözümü: - Geri soğutma sistemi ve Power Stack Adaptör (PSA) arasındaki kablo donanımını kontrol edin.
- İletkenliğin ölçümüne yönelik sensörün fonksiyonunu kontrol edin.

249173 <Yer bilgisi>Geri soğutma sistemi: Soğutma suyu sıcaklığı uyarı eşiğini aşmıştır

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Soğutma sıvısının beslemesindeki sıcaklık öngörülen uyarı eşiğini aşmıştır.
Not:
Uyarı eşiği değeri güç ünitesine bağlıdır (Donanım tanım datası, örn. 42 ... 50 °C).

Çözümü: Soğutma sistemi ve ortam koşullarını kontrol edin.

249920 <Yer bilgisi>Ana akım devresi emniyet şalteri tetiklendi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Güç kaynağına ait ana akım devresindeki koruma şalteri tetiklendi.
Bilgi:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[1] üzerinden tetiklenir.

Çözümü: Ana akım devresini kontrol edin

249921 <Yer bilgisi>Koruma şalteri gereksiz ana akım devresi tetikledi.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Güç kaynağınnın yedek beslemesi için ana akım devresindeki koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[2] üzerinden tetiklenir.

Çözümü: Gereksiz ana akım devresini kontrol edin.

249922 <Yer bilgisi>Koruma şalteri 24 V akım devresi tetikledi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: 24 V akım devresinde bir koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[3] üzerinden tetiklenir.

Çözümü: - 24 V akım devresini kontrol edin.

249923 <Yer bilgisi>Terminal bloğu koruma şalteri 24 V akım devresi tetikledi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: 24 V akım devresinde, terminal bloğu için bir koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[6] üzerinden tetiklenir.

Çözümü: 24 V akım devresine ait terminal bloğunu kontrol edin.

249924 <Yer bilgisi>Koruma şalteri, güç ünitesi beslemesi akım devresi tetikledi.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç ünitesi beslemesine ait akım devresindeki bir koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[9] üzerinden tetiklenir.
Çözümü: Güç ünitesi beslemesi akım devresini kontrol edin.

249926 <Yer bilgisi>Emniyet şalteri senkronizasyon gerilimi tetiklendi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Senkronizasyon gerilimi için bir koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[13] üzerinden tetiklenir.
Çözümü: Senkronizasyon gerilimini kontrol edin.

249927 <Yer bilgisi>Emniyet şalteri yardımcı fan akım devresi tetiklendi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Yardımcı fanın, fan akım devresindeki koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[14] üzerinden tetiklenir.
Çözümü: Yardımcı fanı kontrol edin

249933 <Yer bilgisi>Koruma şalteri uyarılması AC 230 V akım devresi tetikledi.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Uyarılmaya ait AC 230 V akım devresinde bir koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[17] üzerinden tetiklenir.
Çözümü: Uyarılmaya ait AC 230 V akım devresini kontrol edin.

249934 <Yer bilgisi>Soğutma sistemi çıkışı AC 230 V koruma şalteri akım devresi tetikledi.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: AC 230 V akım devresinde, soğutma sisteminin bir koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[18] üzerinden tetiklenir.
Çözümü: Soğutma sistemi çıkışına ait AC 230 V akım devresini kontrol edin.

249935 <Yer bilgisi>Güç ünitesi kapı mıknatısı koruma şalteri 24 V akım devresi tetikledi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Güç ünitesindeki kapı mıknatıslarına ait 24 V akım devresindeki koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[19] üzerinden tetiklenir.

Çözümü: Güç ünitesindeki kapı mıknatısına ait 24 V akım devresini kontrol edin.

249936 <Yer bilgisi>Koruma şalteri şebeke/priz AC 230 V akım devresi tetikledi.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Şebeke/priz için AC 230 V akım devresindeki koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[20] üzerinden tetiklenir.

Çözümü: Şebeke/priz için AC 230 V akım devresini kontrol edin.

249937 <Yer bilgisi>USV hazır değil

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Kesintisiz güç kaynağı (KGK) hazır değil.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[25] üzerinden tetiklenir.
KGK: Kesintisiz güç kaynağı

Çözümü: USV'yi kontrol edin.

249938 <Yer bilgisi>USV batarya işletmesi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: Kesintisiz güç kaynağı (KGK) akü işletiminde.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[26] üzerinden tetiklenir.
KGK: Kesintisiz güç kaynağı

Çözümü: Kontrol kutusunun elektrik beslemesini kontrol edin.

249939 <Yer bilgisi>USV bataryası boşaldı

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: -

Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Kesintisiz güç kaynağının (KGK) aküsü boşaldı.
Not:
Bu bildirim, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[27] üzerinden tetiklenir.
KGK: Kesintisiz güç kaynağı
Çözümü: USV'nin bataryasını kontrol edin.

249940 <Yer bilgisi>LT beslemesi AC 400-V akım devresi için koruma şalteri tetiklendi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Güç ünitesinin AC 400 V beslemesi için koruma şalteri devreye girdi.
Not:
Bu mesaj, Control Unit'in binektör girişinin sinyal kaynağı p6577[28] üzerinden tetiklenir.
Çözümü: Güç ünitesi için AC 400 V beslemesini kontrol edin.

249941 <Yer bilgisi>Bağımsız ısıtıcı koruma şalteri tetiklendi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Bağımsız ısıtıcının koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu mesaj, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[29] üzerinden tetiklenir.
Çözümü: Bağımsız ısıtıcı akım devresini kontrol edin.

249942 <Yer bilgisi>SITOP akım devresi koruma şalteri tetiklendi

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: -
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: SITOP 24 V akım devresi için koruma şalteri tetiklendi.
Not:
Bu mesaj, Control Unit'in binektör girişindeki sinyal kaynağı p6577[21] üzerinden tetiklenir.
Çözümü: SITOP akım beslemesini kontrol edin.

249998 <Yer bilgisi>Kaydedici trigger oluşumu oluştu.

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: Kaydedici için trigger oluşumu gündeme geldi. Datalar bunun ardından bellek kartına oluşum numarası belirtilerek yazılır.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumla):
Oluşum numarası.

Çözümü: Gerekli değil
Bu bildirim otomatik kaybolur.

250002 <Yer bilgisi>COMM BOARD: Alarm 2

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: %1
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: CBE20 SINAMICS Link'te:
Özel bir telgraf sözcüğünün gönderilmesi iki kez kullanıldı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık olarak yorumla):
İki kez kullanılmış telgraf sözcüğü.
Ayrıca bkz: p8871
Çözümü: CBE20 SINAMICS Link'te:
Parametrelendirmeyi düzeltin.
Ayrıca bkz: p8871

250003 <Yer bilgisi>COMM BOARD: Alarm 3

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Bilgi 1: %1, Bilgi 2: %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: CBE20 SINAMICS Link'te:
Özel bir telgraf sözcüğünün alınması iki kez kullanıldı.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık olarak yorumla):
yyyyxxxx hex: yyyy = Bilgi 1, xxxx = Bilgi 2
Bilgi 1 (ondalık) = Göndericinin adresi
Bilgi 2 (ondalık) = Telgraf sözüğü alındı
Ayrıca bkz: p8870, p8872
Çözümü: CBE20 SINAMICS Link'te:
Parametrelendirmeyi düzeltin.

250004 <Yer bilgisi>COMM BOARD: Alarm 4

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Mesaj değeri: Bilgi 1: %1, Bilgi 2: %2
Reaksiyon: HİÇBİRİ
Onaylama: HİÇBİRİ
Nedeni: CBE20 SINAMICS Link:
- Alınan telegram sözcüğü ve gönderenin adresi tutarsız. Her iki değer de "eşit sıfır" veya "eşit değil sıfır" olmalıdır.
- Gönderenin adresi > Maksimum proje adresi.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = Bilgi 1, xxxx = Bilgi 2
Bilgi 1 (ondalık) = p8870, p8872 için sürücü nesnesi numarası
Bilgi 2 (ondalık) = p8870, p8872 için dizin
Ayrıca bkz: p8870, p8872
Çözümü: CBE20 SINAMICS Link'te:
Parametrelendirmeyi düzeltin.

250005 <Yer bilgisi>COMM BOARD: Alarm 5

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: CBE20 SINAMICS Link:
Gönderen, SINAMICS Link'te bulunamadı.
Uyarı değeri (r2124, ondalık yorumlama):
0: Bus döngüsündeki senkronizasyon başarısız oldu.
1 ... 64: Bulunamayan gönderenin adresi.
Ayrıca bkz: p8872

Çözümü: CBE20 SINAMICS Link:
Gönderici bağlantısını kontrol edin.
Tüm katılımcılar için p8811, p8812[1] parametrelerini aynı değerlere ayarlayın.
Tüm katılımcılar için p8836 parametresini kontrol edin.

250006 <Yer bilgisi>COMM BOARD: Alarm 6

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bilgi 1: %1, Bilgi 2: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: CBE20 SINAMICS Link'te:
Kendi kendine gönderilen verilerin de alınması paramatrelendirilmiş. Buna izin yok.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık olarak yorumla):
yyyyxxxx hex: yyyy = Bilgi 1, xxxx = Bilgi 2
Bilgi 1 (ondalık) = p8872'ye ait sürücü nesnesi numarası
Bilgi 2 (ondalık) = p8872'ye ait endeks
Ayrıca bkz: p8872

Çözümü: CBE20 SINAMICS Link'te:
Parametrelendirmeyi düzeltin. Tüm p8872[Endeks]'ler, p8836'dan farklı olmalıdır.

250007 <Yer bilgisi>COMM BOARD: Alarm 7

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bilgi 1: %1, Bilgi 2: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: CBE20 SINAMICS Link:
Gönderme telegram sözcüğü, projedekinden büyük olabilir.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = Bilgi 1, xxxx = Bilgi 2
Bilgi 1 (ondalık) = p8871 için sürücü nesnesi numarası
Bilgi 2 (ondalık) = p8871 için dizin
Ayrıca bkz: p8871

Çözümü: CBE20 SINAMICS Link'te:
Parametrelendirmeyi düzeltin.

250008 <Yer bilgisi>COMM BOARD: Alarm 8

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: Bilgi 1: %1, Bilgi 2: %2

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: CBE20 SINAMICS Link:
Alınan telegram sözcüğü, projedekinden büyük olabilir.
Uyarı değeri (r2124, onaltılık yorumlama):
yyyyxxxx hex: yyyy = Bilgi 1, xxxx = Bilgi 2
Bilgi 1 (ondalık) = p8870 için sürücü nesnesi numarası
Bilgi 2 (ondalık) = p8870 için dizin
Ayrıca bkz: p8870

Çözümü: CBE20 SINAMICS Link'te:
Parametrelendirmeyi düzeltin.

250011 <Yer bilgisi>EtherNetIP/COMM BOARD: Yapılandırma hatası

Sürücü nesnesi: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Mesaj değeri: %1

Reaksiyon: HİÇBİRİ

Onaylama: HİÇBİRİ

Nedeni: CBE20 EtherNet / IP:
Bir EtherNet / IP denetleyici, hatalı yapılandırma telegramı ile bir bağlantı kurmaya çalışıyor.
Denetleyicide ayarlanan telegram uzunluğu, sürücü cihazındaki parametrelemeyle eşleşmiyor.

Çözümü: Belirlenmiş mesaj uzunluğunu kontrol edin.
Not:
PZD arayüzü 1:
p0922 eşit değil, 999 ise, seçilen mesaj uzunluğu uygulanır.
p0922 = 999 ise, PZD'lerin azami bağlantı sayısı (r2067) geçerlidir.
PZD arayüzü 2:
PZD'lerin azami bağlantı sayısı (r8867) geçerlidir.
Ayrıca bkz: p0922, r2067, r8867

Çevre Alarmları

8

300402	Sürücü bağlantısında sistem hatası. Hata kodları %1, %2
Parametre:	%1 = Hata kodu 1
	%2 = Hata kodu 2
Açıklama:	Olası olarak donanım reset işlemi ile düzeltilebilen, dâhili yazılım hatası veya ciddi bir hata durumu ortaya çıktı.
Reaksiyon:	NC hazır değil.
	NC takip moduna geçer.
	Kanal hazır değil.
	Bu kanalda NC start blokajı
	Arayüz sinyalleri atanır.
	Alarm Ekranı
	Alarmda NC stop
Çözümü:	Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
	www.siemens.com/sinumerik/help
	Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
	- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
	- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
	- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Program devamı:	Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

300406	Temel adres %1, ek bilgi %2, %3, %4 için periyodik olmayan iletişimde problem
Açıklama:	Sadece PROFIdrive da:
	Lojik temel adres ile döngüsel olmayan iletişim sırasında bir sorun oluşmuştur. Ek bilgiler sorunlu alanı tanımlar Lojik temel adres 0 sunuluyorsa sadece ek bilgiler önceliklidir.
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
	Bildiri ekranı
Çözümü:	Lütfen yetkili personeli/ servisi bilgilendirin. Alarm MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 1 = 0 ile bastırılabilir.
	Eğer böyle bir sistem hatası yaşarsanız, lütfen Teknik Destek'e başvurun.
	www.siemens.com/sinumerik/help
	Hızlı işlem yapılabilmesi için lütfen aşağıdaki bilgileri sağlayın:
	- Alarmmetni ile birlikte alarm numarası
	- Alarm modundan önceki çalışma/mod açıklaması
	- Kayıt dosyalarını aşağıdaki tuş kombinasyonu ile oluşturun: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Program devamı:	Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

300410	Eksen %1 Sürücü %2 Bir dosyanın kaydedilmesi sırasında hata (%3, %4)
Parametre:	%1 = NC eksen numarası
	%2 = Tahrik numarası
	%3 = Hata kodu 1
	%4 = Hata kodu 2
Açıklama:	Veri bloğunda örn. bir ölçüm fonksiyonu sonucu dosya sisteminde kayda alınamadı
	Arıza kodunda 1 == 291: ACC bilgisinin oluşturulması sırasında bir hata oluştu. Tahrikte hazırlanan temel bilgi hatalı veya bilinmeyen bir formata sahip.
	Arıza kodunda 1 == 292: ACC bilgisinin oluşturulmasında hafıza yetersizliği
Reaksiyon:	Arayüz sinyalleri atanır.
	Alarm Ekranı

Çözümü: - Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
- Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz:
- Dosya sisteminde yeterli alan bulunduğundan emin olun. Örneğin, 2 NC programını silin veya 4 ila 8 kBayt daha fazla bellek oluşturun.
Dosyaların sayısını listeye göre veya dosya sistemine göre genelde daha büyük ayarlayın. Bu, aşağıdaki önlemleri gerektirir:
- Tam bir veri yedekleme
- MD değişimi
- MD 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- MD 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- MD 18321 $MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM
- MD 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- gerektiğinde aynı zamanda
- MD 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR,
- MD 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM,
- Power On
- yedeklenmiş olan verinin geri yüklenmesi)
- Arıza kodunda 1 == 291: Tahrik yazılımını değiştirin ve versiyonu uyumlu ACC temel bilgisi ile kullanın.
- Arıza kodunda 1 == 292: Tahrik yazılımını değiştirin ve tahrik yazılımının daha az farklı versiyonlarını kullanın

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

300412 Bir dosyanın kayıtedilmesinde hata (%1, %2)

Parametre: %1 = Hata kodu 1
%2 = Hata kodu 2

Açıklama: Veri bloğunu örn. ölçüm fonksiyonu sonucu dosya sistemine kaydedilemez.

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Yetkili personeli / servisi bilgilendirin.
Hatayı gidermek için aşağıdaki olasılıklara sahipsiniz:
Dosya sisteminde yeterli alan bulunduğundan emin olun. Örneğin, 2 NC programını silin veya 4 ila 8 kBayt daha fazla bellek oluşturun.
Dosyaların sayısını listeye göre veya dosya sistemine göre genelde daha büyük ayarlayın. Bu, aşağıdaki önlemleri gerektirir:
- Tam bir veri yedekleme
- MD değişimi
- 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18321 $MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- gerektiğinde aynı zamanda
- 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR- yedeklenmiş olan verinin geri yüklenmesi)
- 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM
- Power On
- Yedeklenmiş olan verilerin geri yüklenmesi

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

300423 Ölçü neticesi okunamıyor (%1)

Parametre: %1 = Hata kodu

Açıklama: Ölçüm sürecinin sonucu okunamadı:
- Hata kodu = 4: Ölçüm sonucu için yeterli yer yok
- Hata kodu = 16: Ölçüm henüz sonlanmadı

Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Ölçümü tekrarlayın. Gerekirse ölçüm süresini değiştirin.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

380001 PROFIBUS/PROFINET: İlk hareket hatası, Nedeni %1 Parametre %2 %3 %4.

Parametre: %1 = Hata nedeni
%2 = Parametre 1
%3 = Parametre 2
%4 = Parametre 3

Açıklama: PROFIBUS/PROFINET Masterının başlangıcı hatalıdır.
Hata nedenlerine genel bakış, Par 1, Par 2, Par 3:
- 01 = DPM-Versiyon, DPM-Versiyon, DPA-Versiyon, --
- 02 = DPM-Başlangıç zaman aşımı, DPM-Güncel statüsü, DPM-Nominal statüsü, --
- 03 = DPM-Başlangıç durumu, DPM-Güncel statüsü, DPM-Nominal statüsü, DPM-Hata kodu
- 04 = DPM-Başlangıç hatası, DPM-Güncel statüsü, DPM-Nominal statüsü, DPM-Hata kodu
- 05 = DPM-PLL-Senk-Hatası, --, --, --
- 07 = Alarm kuyruğu fazla uzun, Güncel adet, Nominal adet, --
- 08 = Bilinmeyen istemci, İstemci ID, --, --
- 09 = İstemci versiyonu, İstemci ID, Versiyon İstemci, DPA versiyonu
- 10 = Fazla İstemci, istemci numarası, azami istemci sayısı, --
- 11 = log.temel adres birden fazla kullanılmış, Bus-No, Slot-No, Log.Temel adresi --
- 20 = Slave-/Device-Adresi birden fazla kullanılmış, Slave-/Device-Adresi, --
- 21 = Slave-/Device-Adresi bilinmiyor, Slave-/Device-Adresi, --
- 22 = Konfigürasyon telegramı hatalı, Slave-/Device-Adresi, Hata kodu, --
- 23 = OMI uyumsuz (veri), sürücü versiyonu, Versiyon-CDA versiyonu, --, --
- 24 = OMI uyumsuz (sürücü), sürücü versiyonu, CDA versiyonu --, --
- 25 = CPI Kurulum başarısız, Hata kodu, --, --, --
- 26 = DMA aktif değil
- 27 = rezerve
- 28 = rezerve
- 29 = rezerve
- Hata nedeninin – 1000'li hanesi = İlgili Bus numarası
- (Özel durum:: 5000'li-Hata nedenleri NCU-LINK iletişiminde sorunlar gösterir)

İstemciler, kumanda sisteminin PROFIBUS/PROFINET kullanan aşağıdaki bileşenleridir:
İstemci ID = 1: PLC
İstemci ID = 2: NCK
Muhtemel nedenler
- PROFIBUS/PROFINET projelendirmesi hatalı içeriğe sahip
- Sistem programı parçaları hasar görmüş
- Hardware NC bileşenleri arızalı

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: 1-11 için yardım

1. Kumada projesini kontrol edin, MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER projesini kontrol edin, kullanıcıya özgü bir SDB kullanılıyorsa bunu yeniden yükleyin.

2. MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT içindeki PLC çalıştırmasına yönelik denetleme süresini arttırın

3. Hata hala mevcutsa, verileri yedekleyin ve kumanda sistemini, teslimat durumu standart değerler ile yeniden başlatın.

4. Hatasız bir çalıştırma gerçekleşirse, kullanıcı verileri tekrar kademeli olarak yükleyin.

5. Hata, çalıştırma sırasında standart değerler ile hala mevcutsa, PC kartından yeniden yükleme yapın veya yazılımı güncelleyin.

6. Hata hala mevcutsa, donanımı değiştirin.

20-21 için yardım

1. Bağlı Slave'lin/Cihazların adreslerini kontrol edin/düzeltin.

22 için yardım

Hata kodu anlamının açıklaması için bkz. SINAMICS uyarısı 1903

1. PROFIBUS/PROFINET projelendirmesini kontrol edin

- Telegram tipini ve uzunluğu kontrol edin
- Slot atamasını P978 ile eşleştirin

2. Tahrik alarmlarını/uyarılarını değerlendirin

23-24 için yardım

1. Yazılımın yenisi ile değiştirilmesi gerekli

25 için yardım

1. Telegram tipini değiştirin
2. Slot sayısını azaltın
3. Slave / cihaz sayısını azaltın
4. Yeni PROFIBUS / PROFINET projelendirmesi oluşturun
5. Yazılımın yenisi ile değiştirilmesi gerekli

Hata bu prosedür sonrasında hâlâ mevcutsa, hata metni ile birlikte kumanda sistemi üreticisine başvurun.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380003 PROFIBUS/PROFINET: Çalışma arızası, nedeni %1, Parametre %2 %3 %4.

Parametre: %1 = Hata nedeni

%2 = Parametre 1

%3 = Parametre 2

%4 = Parametre 3

Açıklama: Döngüsel işletimde PROFIBUS/PROFINET alanında işletim hataları gündeme geldi.

Hata nedenlerine genel bakış, Par 1, Par 2, Par 3:

- 01 = Bilinmeyen alarm, alarm sınıfı, mantıksal adres, --
- 02 = DPM döngüsü zaman aşımı, DPM güncel statüsü, DPM nominal statüsü, --
- 03 = DPM döngüsel durum, DPM güncel statüsü, DPM nominal statüsü, DPM hata kodu
- 04 = DPM döngüsel hata, DPM güncel statü, DPM nominal statü, DPM hata kodu
- 05 = Kayıtlı olmayan istemci, istemci numarası, azami istemci sayısı, --
- 06 = Senkronizasyon hatası, senkr. hata sayısı, --, --
- 07 = Timeout Spinlock, PLC-Spinlock, NCK-Spinlock, --
- Hata nedeninin 1000'ler hanesi = İlgili bus numarası
- (Özel durum: 5000'li hata nedenleri NCU-LINK iletişimde sorunlara işaret eder)

Alarm sınıfı: (alarm 380 060 ile kıyasla)

Nedenler ağırlıklı olarak:

- 01 Hata nedeninde: PROFIBUS/PROFINET veri aktarımında hata
- 02, 03, 04 Hata nedenlerinde: PROFIBUS/PROFINET projelendirmesi hatalı içeriğe sahip
- 02, 03, 04, 05, 07 Hata nedeninde: Sistem programı parçaları hasar görmüş
- 06 Hata nedeninde: PCI bus devresi beklenen hızdan farklı, bu nedenle senkronizasyon mümkün değil. PCI bus devresinin doğru girilmesi gerekir.

Hata MCI yapı grubunda donanım sorunu olarak da gündeme gelebilir.

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - 01 hata nedeninde:
- PROFIBUS/PROFINET için elektriksel ve arıza tekniği koşullarına sadık kalındığını kontrol edin, kablo döşenmesini değerlendirin.
- PROFIBUS soketi sonlandırma dirençlerini kontrol edin (kablo uçlarında ON konumu, aksi takdirde OFF konumu öngörülmüştür)
- Slave / device kontrolü yapın
- 02, 03, 04 hata nedenlerinde:
- PROFIBUS/PROFINET projelendirmesini kontrol edin
- 02, 03, 04, 05, 07 hata nedenlerinde:
- Hata arama işleminde alarm 380 001 alarmındaki gibi hareket edin
- 06 hata nedeninde:
- PCI bus devresinin doğru girilmesi gerekir.
Bu prosedürün uygulanmasına rağmen hatanın giderilememesi halinde, hata metni ile kumanda sistemi üreticisine başvurun.

Program devamı: RESET-Tuşu ile alarmı silin. Parça programını yeniden başlatın.

380005 PROFIBUS / PROFINET: Bus erişim uyuşmazlığı

Açıklama: Döngüsel modda PROFIBUS / PROFINET'te bir erişim uyuşmazlığı ortaya çıktı: NCK'da, döngüsel veri aktarımı aktifken verilerin busa yazılması denendi. Bu durum busta tutarsız verilere, faaliyet işareti hatalarına veya ek iletim ölü sürelerine yol açabilir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: - MD10063 $MN_POSCTRL_CYCLE_DIAGNOSIS'deki etkin zamanlamayı kontrol edin, özellikle MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME ve MD10062$MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY'i doğru ayarlayın:
- Konum kontrol döngüsü kaydırmanın otomatik ayarı için, MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0 kullanın,.
- MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0 olduğunda alarmsız bir işletime erişilemiyorsa, MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME yükseltilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380020 PROFIBUS/PROFINET: Bus %3 SDB %4 Hata %1 Kaynak %2

Parametre: %1 = Hata
%2 = SDB kaynağı
%3 = Bus no.
%4 = SDB no.

Açıklama: SDB PROFIBUS/PROFINET projelendirmesi hatalı.
Hata nedeni:
- 01 = SDB kaynağında SDB-Tip 2000 mevcut değil.
- 02 = SDB kaynağında SDB-Tip-2000 fazla büyük.
- 03 = SDB kaynağında SDB-Tip-2000 etkinleştirilemiyor.
- 04 = Kaynak boş.
- 05 = Kaynak mevcut değil.
SDB kaynağı:
- 99 = Pasif dosya sistemi: _N_SDB_DIR
- 100 = Hafıza kartı: /siemens/sinumerik/sdb/...
- 101 = Hafıza kartı: /addon/sinumerik/sdb/...
- 102 = Hafıza kartı: /oem/sinumerik/sdb/...
- 103 = Hafıza kartı: /user/sinumerik/sdb/...
Etkisi: PROFIBUS/PROFINET etkin değildir ya da varsayılan SDB doğrultusunda çalışır.

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: - MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER ayarlarını kontrol edin.
- Kaynak=100:pasif dosya sisteminde bulunan _N_SDB_DIR endeksini kontrol edin.
- Kaynak=103-106: Hafıza kartındaki endeksi kontrol edin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380022 PROFIBUS/PROFINET: DP Master Bus %1 alanında projelendirme değiştirildi

Parametre: %1 = İlgili Bus'un numarası

Açıklama: Çalışan işletim sırasında PROFIBUS / PROFINET projelendirmesi DP-Master alanında değiştirildi, örn. yeni bir donanım yapılandırmasının yüklenmesi ile. Bu işlem sırasında muhtemelen devir verileri de değişmiş olabileceğinden, işletimin devamı gerçekleşemez, sıcak çalıştırma gerekli olacaktır.
DP Master işlevselliği PLC dahilinde bulunuyorsa, indirme için PLC yine de durdurulmuş ve böylece bir Alarm 2000 (PLC yaşam işareti) tetiklenmiştir.

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: NCK yeniden başlat
Hata bu hareket tarzından sonra giderilemediyse hata metni ile kontrol sistemi üreticisine müracaat ediniz.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380040 PROFIBUS/PROFINET: Bus %3, Projelendirme hatası %1, Parametre %2

Parametre: %1 = Hata nedeni
%2 = Parametre
%3 = İlgili Bus'un numarası

Açıklama: PROFIBUS / PROFINET SDB alanında kullanılan NC projelendirme kurallarına göre hazırlanmamış.
Hata nedenine genel bakış, Par 1:
- 01 = SDB, teşhis slotu bulunmayan slave / device içerir, slave / device adresi
- 02 = SDB, fazla Slot kayıtları içerir, Tanımlayıcı
- 03 = SDB, eşit uzaklık verileri içermez, işlevsiz
- 04 = PNIO: SDB, bir device üzerinde farklı Tdp (ve TDC de) içerir
- 05 = PNIO: SDB, bir device üzerinde farklı Tmapc (ve CACF de) içerir
- 06 = PNIO: SDB, bir device üzerinde farklı TI içerir
- 07 = PNIO: SDB, bir device üzerinde farklı TO içerir
- 08 = PNIO: SDB fazla yüksek device numaraları içerir (126/ 255 üzerinde bir değerle), slave / device adresi
- 09 = SDB içerikleri segmentler halinde aktarılır (çok sayıda slot / frame)
- 10 = Segmentler halinde SDB içerikleri için bellek alanı fazla küçük (çok sayıda Slot/Frame'ler)
- 11 = SDB alanında projelendirilen telegram $MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE doğrultusunda seçilen telegram için fazla kısa.
- 20 = SDB, fazla slave / device içeriyor, adet.
- 21 = SDB eksik ya da geçersiz veri içeriyor, Error Code.
- 22 = SDB yapılandırma verileri hatalı, slave / device adresi, ErrorCode
- 23 = rezerve
- 24 = rezerve
- 25 = rezerve
- 26 = rezerve
- 27 = rezerve
- 28 = rezerve
- 29 = rezerve

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: İlgili PROFIBUS / PROFINET projelendirmesinin:
- Her slave / device için bir teşhis slotu içerdiği ve
- sadece aplikasyon öncelikli slave / device kayıtlarına sahip olduğu kontrol edilmelidir.

PROFIBUS / PROFINET projelendirmesine ürünün, çeşitli son versiyonları için kısmen önemli olan, slave / device'ları yüksek miktarda kaydetme olanağı prensibi olarak mümkündür. Ancak bu bellek ve çalışma süresi gereksinimi açısından NC'nin fazla yüklenmesine neden olur ve bu nedenle temelde kaçınılmalıdır.

Bu alarm durumunda PROFIBUS / PROFINET projelendirmesinin minimize edilmesi gereklidir.

Hata nedeni 03 ise, PROFIBUS / PROFINET projelendirmesi alanında eşit mesafenin ayarlı olup olmadığı kontrol edilmelidir.

Hata nedeni 10 ise, slave ya da slot sayısı ilgili bus alanında azaltılmalıdır.

Alarm hâlâ ortaya çıkıyorsa, lütfen hata metni ile kumanda sistemi üreticisine başvurunuz.

Hata nedeni 11 ise, uygun daha büyük telegram veya $MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE alanında daha küçük bir telegram seçilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380050 PROFIBUS/PROFINET: Adrese %1 girişlerin çoklu düzenlemesi

Parametre: %1 = Mantıksal adres

Açıklama: Giriş verilerinin düzenin mantıksa adres alanında birden fazla tahsis edilmiştir. Mantıksal adres: Birden fazla tanımlanmış adres alanlarının temel adresi.

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Adres alan dağılımı aşağıdaki gibi kontrol edilmelidir:

Çoklu düzenlemeye yönelik kontrol aşağıdaki makine datalarında:

- MD 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = Kumanda sisteminin en büyük eksen endeksi
- MD 12970 $MN_PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12971 $MN_PLC_DIG_IN_NUM: PLC-Adres alanına sayısal girişler
- MD 12978 $MN_PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS, MD 12979 $MN_PLC_ANA_IN_NUM: PLC-Adres alanına analog girişler

Şayet bu parametrelendirmede bir uyumsuzluk yoksa, bu MD'ler PROFIBUS / PROFINET projelendirmesi ile kıyaslanmalıdır. Bu işlem sırasında, her bir slotun projelendirilen uzunluklarının herhangi bir alan örtüşmesine neden olup olmadığı kontrol edilmelidir. Hata nedeninin bulunmasının ardından MD ve/veya PROFIBUS / PROFINET projelendirmesi değiştirilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380051 PROFIBUS/PROFINET: Adreste %1 çıkışların öoklu düzenlemesi

Parametre: %1 = Mantıksal adres

Açıklama: Giriş verilerinin düzenin mantıksa adres alanında birden fazla tahsis edilmiştir. Mantıksal adres: Birden fazla tanımlanmış adres alanlarının temel adresi.

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Adres alanı bölümlenmesi aşağıdaki gibi kontrol edilmelidir:
Aşağıdaki makine verilerinde çoklu düzenleme kontrolü:
- MD 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1]: n = Kumanda sisteminin en büyük eksen endeksi
- MD 12974 $MN_PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD 12975 $MN_PLC_DIG_OUT_NUM: PLC-Adres alanı dijital çıkışlar
- MD 12982 $MN_PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12983 $MN_PLC_ANA_OUT_NUM: PLC-Adres alanının analog çıkışları

Şayet bu parametrelendirmede bir uyumsuzluk yoksa, bu MD'ler ile PROFIBUS / PROFINET projelendirmesi kıyaslanmalıdır. Bu işlem sırasında, her bir slotun projelendirilen uzunluklarının herhangi bir alan örtüşmesine neden olup olmadığı kontrol edilmelidir. Hata nedeninin bulunmasının ardından MD ve/veya PROFIBUS / PROFINET projelendirmesi değiştirilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380070 PROFIBUS/PROFINET: Temel adres için %1 (uzunluk %2) giriş slotu mevcut değil

Parametre: %1 = Talep edilen alanın mantıksal temel adresi
%2 = Bayt olarak alanın boyutu

Açıklama: Dijital veya analog bir giriş için yanlış bir mantıksal temel adres tespit edilmiş. Ya bu temel adresi için hiç bir Slot konfigürasyonu mevcut değil veya talep edilen alan Slotların ucundan dışarı taşıyor.
Uzunluk = 1 durumunda bir dijital giriş söz konusudur.
Uzunluk = 2 durumunda analog giriş söz konusudur.

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Doğru temel adresleri makine verilerine kaydedin:
- Uzunluk=1: Makine bilgilerini MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN düzeltin
- Uzunluk=2: Makine verilerini MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN düzeltin
- NCK Yeniden başlatma

Hata bu hareket tarzının ardından giderilemediğinde lütfen hata metni ile birlikte kontrol sistemi üreticisine başvurunuz.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380071 PROFIBUS/PROFINET: Temel adres için %1 (uzunluk %2) çıkış slotu mevcut değil

Parametre: %1 = Talep edilen alanın mantıksal temel adresi
%2 = Bayt olarak alanın boyutu

Açıklama: Dijital veya analog çıkış için yanlış mantıksal temel adresler tespit edilmiştir. Ya bu temel adresi için hiç bir Slot konfigürasyonu mevcut değil veya talep edilen alan Slotların ucundan dışarı taşıyor.
Uzunluk = 1 durumunda bir dijital çıkış söz konusudur.
Uzunluk = 2 durumunda analog çıkış söz konusudur.

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Doğru temel adresleri makine verilerine kaydedin:
- Uzunluk=1: Makine bilgilerini MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT düzeltin
- Uzunluk=2: Makine verilerini MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT düzeltin
- NCK Yeniden başlatma

Hata bu hareket tarzının ardından giderilemediğinde lütfen hata metni ile birlikte kontrol sistemi üreticisine başvurunuz.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380072 PROFIBUS/PROFINET: Temel adres %1(uzunluk %2) için çıkış slotuna izin verilmiyor

Parametre: %1 = Talep edilen alanın mantıksal temel adresi
%2 = Bayt olarak alanın boyutu

Açıklama: Sayısal veya analog bir çıkış için, PLC erişim alanında bulunan yanlış bir mantıksal temel adres tespit edilmiş
Uzunluk = 1 durumunda bir sayısal çıkış söz konusudur.
Uzunluk = 2 durumunda analog çıkış söz konusudur

Reaksiyon: Kanal hazır değil.
Bu kanalda NC start blokajı
Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı

Çözümü: Çıkış slotları için sadece PLC süreç görüntüsü dışında (örn.>=256) adresleri kullanın.
Doğru temel adresleri makine datalarına kaydedin:
- Uzunluk=1: Makine datalarını MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT düzeltin
- Uzunluk=2: Makine datalarını MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT düzeltin
- NCK Yeniden başlatma
Hata bu hareket tarzının ardından giderilemediğinde lütfen hata metni ile birlikte kontrol sistemi üreticisine başvurunuz.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380075 PROFIBUS/PROFINET: DP-Periferik Bus %2 Slave/Device %1 Lojik temel adres %3 hatası

Parametre: %1 = Slave/Device -Adresi
%2 = İlgili Bus'un numarası
%3 = PROFINET: loj. temel adres Input-IOPS=BAD ile

Açıklama: NCK tarafından dijital veya analog I/O kullanılan PROFIBUS/PROFINET-Slotunun devre dışı kalması.
PROFINET: Lojik Temel adrese Input IOPS=BAD bildirildi

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Slave/Device operasyonunun doğrululuğunu kontrol edin (Tüm Slave/Device'lar Bus a kaydedilmiş olmalıdır, yeşil LED).

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

380076 PROFIBUS/PROFINET: DO1-telegramı eksik: Bus %2 Slave/Device %1

Parametre: %1 = Slave/Device -Adresi
%2 = İlgili Bus'un numarası

Açıklama: Devreye alan için not: Bir NCK sürücüsü olarak kullanılan PROFIBUS slave / PROFINET device geçerli DO1-Telegram-düzenine sahip değildir (MD13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS ile kıyaslayın).
Mevcut alarm özellikle kumanda ve bu slave / device arasında alarm saati zaman senkronizasyonunun çalışmadığını işaret eder.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: MD13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS alanına geçerli değeri girin.

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

380077 PROFIBUS/PROFINET: Çok fazla DOs: Güncel en az %2, maksimum %3 DO grubunda %1

Parametre: %1 = DO-Grubu
%2 = Güncel DO sayısı
%3 = Maksimum izin verilen DO sayısı

Açıklama: Devreye alan için not: Tüm Bus alanlarına (projelendirilmiş ve bağlanmış) eş değerde DO (“drive objects” grubu) sayısı öngörülen sınır değerlerini aşıyor.
Bu DO ile bağlantılı hizmetler (örn. Saat senkronizasyonu, Alarm göstergesi, HMI-Teşhisi, HMI-Data arşivi) bu gruba ait tüm DO’lar için garanti edilemez.
Aşağıdaki DO-Grupları ayırt edilir (Kıyaslama parametre %1):
0 = Cihaz (CU, DO1)
1 = İletişim (CU-LINK)
2 = Sürücü (SERVO, VECTOR)
3 = Beleme (ALM vs.)
4 = Terminal-Bloğu (TB)
5 = Terminal-Modülü (TM)

Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Bus alanına daha fazla cihaz getirin (DO içeren)
Daha güçlü kumanda varyantı (Daha fazla DO destekleyen) kullanın
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380500 PROFIBUS/PROFINET: Sürücü arızası%1, kod %2, Değer %3, Zaman %4

Parametre: %1 = Eksen
%2 = Tahrikin hata kodu (P947(/945)/P824)
%3 = Tahrikin hata değeri (P949/P826)
%4 = Tahrikin hata süresi (P948/P825)
Açıklama: Tahsis edilen tahrikin hata hafızasının içeriği
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Hata kodu/ hata değeri için bakınız tahrik dokümantasyonu
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

380501 PROFIBUS/PROFINET: Bus arızası, Slave/Device, DO-Id %1 Kod %2, Değer %3, Zaman %4

Parametre: %1 = 8Bit Bus numarası, 8Bit Slave/Device numarası 16Bit DO-Id
%2 = Tahrikin hata kodu (P947)
%3 = Tahrikin hata değeri (P949)
%4 = Tahrikin hata süresi (P948)
Açıklama: Düzenlenen Slave/Device arıza hafızasının içeriği
Reaksiyon: Alarm Ekranı
Çözümü: Hata kodu/ hata değeri için bakınız tahrik dokümantasyonu
Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

380502 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1, Slave/Device %2 Konfigürasyon değiştirildi

Parametre: %1 = Bus no.
%2 = Slave/Device -Adresi
Açıklama: Bus konfigürasyonu değişti.
Nedenleri:
- İlk kullanıma alım
- Bus alanında yeni PB Slave algılandı
Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Bus hattını yeni konfigürasyon ile çalıştırabilmek için ek bir sıcak çalıştırma gerekli olacaktır.
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

380503 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1 Konfigürasyon değiştirildi

Parametre: %1 = Bus no.
Açıklama: PROFIBUS / PROFINET projelendirmesi değiştirildi.
Yeni ayarlar ancak bir sonraki bus çalışmasında etkin olacaktır.
Reaksiyon: Arayüz sinyalleri atanır.
Alarm Ekranı
Çözümü: Bus hattını yeni konfigürasyonla çalıştırabilmek için ek bir sıcak çalıştırma gerekli olacaktır.
Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

PLC alarmları

9

400000	**PLC STOP %1**
Açıklama:	PLC döngüsel modda değil. Makine ile hareket mümkün değil. %1: 1 Ready (Kullanıcı programı başlatılmadı) 2 Break (Kullanıcı programı iptal edildi) 3 Error (PLC Stop ile diğer PLC alarmı mevcut)
Reaksiyon:	Alarm Ekranı
Çözümü:	Diğer PLC alarmını giderin; Başlangıç menüsünden PLC Stop sunulmuştur veya kullanıcı programını test edin.
Program devamı:	Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

400001	**Sistem hatası (%1) %2**
Açıklama:	%1 : Hata kodu (nümerik) %2 : Hata metni (isteğe bağlı hata ayrıntıları) Bu alarm ile aktarılan hata metni bağlantılı olarak hata nedeni ve hata noktası hakkında bilgi sunan dahilî hata durumları görüntülenir.
Reaksiyon:	PLC-Stop
Çözümü:	Bu hatayı hata metni ile Siemens'e bildirin.
Program devamı:	Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400002	**Sistem hatası %1**
Açıklama:	%1 : Tip numarası Bu alarm ile aktarılan hata numaraları ile bağlantılı olarak hata nedeni ve hata noktası hakkında bilgi sunan dahili hata konumları görüntülenir
Reaksiyon:	PLC-Stop
Çözümü:	Bu hatayı tip numarası ile Siemens'e bildirin.
Program devamı:	Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400003	**Sistem hatası, MCP'ye bağlantı hatası %1**
Açıklama:	%1 : Dahilî hata kodu Bu alarm ile MCP'ye bir iletişim hatası bildirilir. Kod 1: Hayatiyet sinyali için geçersiz değer alındı (işletim devam ederken) Kod 2: MCP'nin hayatiyet sinyali kesildi (işletim devam ederken) Kod 3: MCP'den herhangi bir hayatiyet sinyali alınmadı (çalıştırma) Kod 4: Genel hata Kod 5: MCP, işletim sırasında hata durumunu bildiriyor
Reaksiyon:	PLC-Stop
Çözümü:	MCP Bağlantısını kontrol edin. Hatanın devam etmesi halinde, lütfen yardım hattı ile iletişime geçiniz.
Program devamı:	Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400004 Kod hatası: %2 Ağ %1

Açıklama: %1 : Network numarası
%2 : Dahili hata kodu, modül tipi
Kullanıcı programı kontrol tarafından desteklenmeyen bir operasyon içeriyor.
Tip 1: Hatalı işlenen
Tip 2: Hatalı operasyon
Tip 3: Zamanlayıcı zaten kullanılıyor (TON veya TONR)
Tip 4: Kullanıcı programı çok büyük - bellek dolu
Tip 5: Aşırı sayıda dahili atlama izi
Tip 6: Aşırı sayıda global atlama izi
Tip 7: Aşırı sayıda SBR
Tip 8: Bağlantı hatası, çözümlenmemiş referanslar

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Kullanıcı programını değiştirin veya yeniden yükleyin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400005 Başlangıç menüsünden PLC Stop sunulmuştur

Açıklama: Kullanıcı programı işleme alınmaz.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Kumandayı Kapatın/Açın

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400006 PLC veri kalınıtlarının kaybı

Açıklama: Aşağıdaki nedenler mümkündür:
Kontrol uygulaması (örn. PLC silme, varsayılan değerler ile çalışma)
Öncesinde dataları kaydetmeden emniyete alınan datalar ile kontrol uygulaması
Destek süresi aşıldı

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Gerekli dataları güncelleyin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400007 Operand hatası: %3%2 Ağ %1

Açıklama: %1 : Ağ numarası
%2 : Blok tipi, blok numarası.
%3 : Değişken adresi

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Kullanıcı programında görüntülenen değişken adres alanının bozulması, izin verilmeyen bir data tipi ve dizin hatası açısından kontrol edilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400008 Programlama takımı versiyonu uyumlu değil %1 %2

Açıklama: %1 : Programlama aracı versiyonu
Bu versiyon control sisteminin ürün versiyonu ile uyumlu değil.

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Uyumlu programlama araç versiyonuna sahip kullanıcı programını çevirin ve kontrolü yükleyin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400009 **PLC alanında hesaplama zaman aşımı: %2 Ağ %1**

Açıklama: %1 : Network numarası
%2 : Yapı taşı tipi
İlgili görüntülenen Network'ün kullanıcı programını kontrol edin.

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Kullanıcı programını değiştirin

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400010 **Kullanıcı programında aritmetik hata: Tip %2 Ağ %1**

Açıklama: Belirtilen Network de kullanıcı programını kontrol edin.
%1 Network numarası, Yapı taşı algılaması
%2 = 1: Sabit nokta aritmetiğinde sıfıra bölme
2: İletken nokta aritmetiği

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Kullanıcı programını değiştirin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400011 **İzin verilen alt program alanlarının sayısı aşıldı: %2 Ağ %1**

Açıklama: %1 Network numarası
%2 Modül tanımı
Kullanıcı programını belirtilen Network de kontrol edin.

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Kullanıcı programını değiştirin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400012 **Dolaylı adreslendirmede hata: %2, Ağ %1**

Açıklama: %1 Network numarası
%2 Modül tanımı
Kullanıcı programını belirtilen Network de kontrol edin.

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Kullanıcı programını değiştirin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400013 **PLC kullanıcı programı hatalı**

Açıklama: Kontrol sisteminde PLC kullanıcı programı arızalı veya mevcut değil.

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: PLC kullanıcı programını yeniden yükleyin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400014 **PROFINET - GÇ Yüksek devri sorunlu tip: %1**

Açıklama: %1: 1 PROFINET – GÇ yükselmedi
2 NC - PLC yazılım versiyonu denk değil
3 Fonksiyon başına Slot sayısı aşıldı
4 PROFINET-GÇ-Server hazır değil

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Tip 1: Profinet donanımını kontrol edin veya MD 12986, MD 11240 ve MD 11241'i kontrol edin
Tip 2 ile 3 arası: Hatayı Siemens'e bildirin
Tip 4: 828D - PCU donanımını kontrol edin veya değiştirin veya MD 11240 ve MD 11241'i kontrol edin

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400015 PROFINET - IO G/Ç arızalı: log Adr. %1 Bus/Station: %2

Açıklama: PLC-AWP mevcut olmayan çevresel adresleri kullanıyor.
%1 Mantıksal G/Ç adresi
%2 Bus numarası/İstasyon numarası
Hata nedenleri:
Bus çevresinde gerilim yok
Bus adresi yanlış ayarlanmış
Bus bağlantısı hatalı
Profinet donanımı arızalı

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Hata nedeni sayesinde hatayı giderin

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400017 PLC WZV: DB9900 alanında eksik tablo

Açıklama: PLWZV 9900, 9901 veya 9902 tablolarından birini bulamıyor.

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Eksik olan tabloları ekleyin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400018 PLC WZV: spindle veya yükleme yeri geçersiz

Açıklama: PLC-WLZ tarafından belirtilen spindle veya yükleme noktası numarası tanınmıyor.

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Doğru numarayı girin.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400019 PLC-Bakım planlayıcısı: DB 9903 veya 9904 alanında hata

Açıklama: PLC-Bakım planlayıcısı: DB 9903 ve 9904 mevcut ve eşit uzunlukta olmalıdır.

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Yapı taşını doğru oluşturun.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400020 PLC-Bakım görevi %1: Başlangıç dataları uyumlu değil

Açıklama: Başlangıç datalarını dokümantasyon doğrultusunda yeniden belirleyin.
Arıza nedenleri:
Periyodik boyutlar için çok sayıda uyarı
İlk uyarı zamanı fazla geç
İlk uyarı zamanı periyoddan büyük

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Doğru başlangıç datalarını dokümantasyona uygun yapıda girin.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400021 G/Ç-erişimi mümkün oluncaya kadar bekleyin.

Açıklama: G/Ç erişimi şu anda mümkün değildir.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü:

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400022 **PLC-İşlevselliği: %2 izin verilmemektedir.**

Açıklama: PLC-İşlevselliği: %2
Belirtilen PLC_İşlevselliği desteklenmez.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Belirtilen PLC işlevselliği kullanılmamalıdır.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400023 **AWP (REAL-Operasyon) alanında aritmetik sorun OB/SBR/INT %1 Ağ %2**

Açıklama: PLC-AWP-işlenmesinde sorunlar REAL-operatörler ile gündeme gelmiştir.
%1 Yapı taşı No.
%2 Ağ No.

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Kullanılan değişkenler geçerli değerler açısından kontrol edilmelidir.

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400024 **Dinamik yönetilen bellek tüketildi, alan %1**

Açıklama: Alanda bellek aşımı bellek alanı algılamasında uygundur
%1 = 1xx: dynamik RAM, xx dahili RAM-sınıfına işaret eder
%1 = 2: MMF (Kullanıcı projesi)
%1 = 3: Tamponlu RAM
%1 = 4: AWP-RAM

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: %1 = 1xx alanında: Fazla harici iletişim talebi nedeniyle dahili hata
%1 > 1' de: Kullanıcı projesi fazla büyük veya fazla sayıda operasyon

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400025 **PLC-Ctrl-Enerji: DB 9906'da hata**

Açıklama: PLC-Ctrl-Enerji: DB 9906 silindi.

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Programlama aracı –Kitaplığin DB 9906 alanı projeye dahil edilmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400026 **PLC-Döngü süresi uyarısı, döngü süresi: %1 mikrosaniye**

Açıklama: PLC-Döngü süresi uyarı eşiğini aştı
%1 = xxxx: Önceki PLC döngüsü süresi µs

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Kullanıcı projesi fazla büyük veya fazla sayıda operasyon veya fazla döngü

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400027 **PLC-Döngü süresi hatası, döngü süresi: %1 mikrosaniye**

Açıklama: PLC-Döngü süresi maksimum değeri aştı
%1 = xxxx: Önceki PLC döngüsü süresi µs

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Kullanıcı projesi fazla büyük veya fazla sayıda operasyon veya fazla döngü

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400028 Bu donanımda ilave LadderSteps seçeneği (%1) olanaklı değil

Açıklama: %1 = Seçenek seviyesi
İlave (32000 veya daha fazla) LadderSteps için PLC seçeneği bu donanımda gerçekleştirilemez
Seçeneğin daha küçük bir seviyeye indirilmesi veya tamamen sıfırlanması gerekir
32000 LadderSteps'e kadar (seviye 1) için en az bir PPU2xx.3 gereklidir
100000'e kadar LadderSteps (seviye 2 | 3) için en az bir PPU2xx.4 gereklidir

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: PLC Opsiyonu bu üretim varyantında gerçekleştirilemedi

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

400029 Ağ %1'de kod uyarısı %2

Açıklama: Ağda çok sayıda sapma
%1 : Ağ numarası
%2 : Hata kodu 13, blok tipi

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Ağ çok sayıda sapma içeriyor; mantığı çok sayıda ağa daha iyi dağıtın

Program devamı: Alarm göstergesi alarm nedeni ile kaybolur Başka kumanda gerekli değildir.

400030 Sistem hatası, USB cihazı kontrol paneli uygun değil

Açıklama: Bağlı USB cihazı kontrol paneli bu CNC için uygun değil.

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: USB-MCP'yi değiştirin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400031 Sistem hatası, proje NCK ile uyumlu değildir

Açıklama: Bu proje bu makineye yönelik olarak hazırlanmamıştır

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Orijinal projeyi yükleyin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400032 Sistem hatası, proje bu PLC sürümünde çalıştırılamıyor

Açıklama: Proje, bu PLC sürümünde bilinmeyen talimatlar içermektedir

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Orijinal projeyi yükleyin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400033 İzin verilen komut sayısı aşıldı: %2 Ağ %1

Açıklama: İzin verilen komut sayısı aşıldı
%1 : Ağ numarası
%2 : Güncel komut sayısı, blok

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Kullanıcı projesi çok sayıda komut içeriyor, kullanıcı projesini kısaltın veya komutların opsiyon numarasını aktif hale getirin

Program devamı: Silme tuşu ya da NC-START ile alarmı silin.

400034 %1 alarmı işlev yapmıyor. DB9913 (ALARM_INI) veri bloğu bulunmuyor.

Açıklama: Alarm tepkisi, iptal kriterleri ve kanal ataması ile konfigürasyonları ile birlikte Veri Bloğu DB9913 kullanıcı projesinde bulunmamaktadır.
%1 : Aktif edilen alarmın alarm numarası

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: PLC programlama aracında, DB9913 özel veri bloğu, "Kütüphane" içinden projeye kopyalanmalıdır. Alarm tepkisi, iptal kriterleri ve kanal ataması uygun biçimde belirtilmelidir. Proje PLC'ye yüklenmelidir.

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400035 PLC veri modülü üzerinden besleme aktivasyonu, konfigürasyon hatası tipi %1

Açıklama: Besleme kumandası bir yapılandırma hatası nedeniyle gerçekleştirilemiyor.
Tip 1: Veri modülü DB9914 kullanıcı projesine mevcut değil
Tip 2: ALM makine verilerinin ayarları, SDB konfigürasyonuyla uyuşmuyor

Reaksiyon: Alarm Ekranı

Çözümü: Tip 1: DB9914 veri modülünü kullanıcı projesine ekleyin
Tip 2: ALM makine verilerini ve SDB konfigürasyonunu kontrol edin

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400036 USB-MSTT G/Ç görüntüsünde erişim uyuşmazlığı: log adr. %1 Bus / istasyon / tip: %2

Açıklama: USB-MSTT için öngörülen bellek alanı zaten başka bir cihaz tarafından kullanılıyor.
%1 Mantıksal G/Ç adresi
%2 Bus numarası / İstasyon numarası / Tip
Tip 0: Girişlerde adres uyuşmazlığı.
Tip 1: Çıkışlarda adres uyuşmazlığı.
Hata nedenleri:
MD12986'da yanlış G/Ç yapılandırması
"USB-MSTT için G/Ç adreslemesi onayı" hatalı olarak etkinleştirildi (MD19720, Bit_1)
MD12950'de hatalı G/Ç yapılandırması (USB-MSTT adresi)

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Makine veri ayarlarını kontrol edin MD12950, MD12951, MD12952, MD12986, MD12987, MD19720.1

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

400037 USB-MSTT - MD19720 içinde geçersiz yapılandırma

Açıklama: Belirtilen makine verilerinde (MD19720) karşılıklı olarak birbirlerini dışlayan özel ayarlar aktiftir.
Hata nedenleri:
Bit_1 ve Bit_0 aynı anda ayarlanmış.
Bir USB-MSTT kullanıldığında, bu iki bit'ten sadece biri ayarlanabilir.
(Hiçbir USB-MSTT yapılandırılmamışsa, Bit_1 değerlendirilmez)

Reaksiyon: PLC-Stop

Çözümü: Makine verilerindeki ayarı (MD19720) düzeltin veya USB-MSTT'yi yapılandırmadan kaldırın (MD12950)

Program devamı: Kumandayı KAPATIN – AÇIN.

Sistem reaksiyonları

10

10.1 SINUMERIK alarmlarındaki sistem reaksiyonları

Reaksiyon	Etkisi
Reorganizasyonlu düzeltilmiş blok	Blok hazırlama birimi bir program değişikliğiyle düzeltilecek türde hata algıladı. Program değişikliğinden sonra blok yeniden organize edilir.
Düzeltilmiş blok	Blok hazırlama birimi bir program değişikliğiyle düzeltilecek türde hata algıladı.
NC ilave çalışma süresine geçiyor	Akslar bir süre daha çalışır.
Derleyicinin durması	Hazır hale getirilen tüm blokların (IPO belleği) işleme alınmasından sonra program işleyişi iptal ediliyor.
Yerel alarm reaksiyonu	Yerel bir alarm reaksiyonu gerçekleşir. Program kodunda söz konusu reaksiyonun kontrol edildiği asıl faaliyetler yürütülebilmektedir. Bu şekilde örneğin bir Compile çevrim alarmı bu reaksiyonlu ortaya çıktığında blok zinciri öncesinde iptal edilir.
Alarm reaksiyonu yok	Alarm reaksiyonu gerçekleşmez.
NC çalışmaya hazır değil	NC hazır durumu alınmadı: Tüm sürücülerin aktif hızlı frenlenmesi (başka bir deyişle azami frenleme akımıyla). Tüm NC sürücülerinin regülatör onayının silinmesi. NC hazır röle kontağının inmesi.
BAG çalışmaya hazır değil	BAG hazır durumu alınmadı: Bu BAG'a ait sürücülerin aktif hızlı frenlenmesi (yani azami frenleme akımıyla) gerçekleşir. İlgili NC akslarının regülatör onayı silinir.
Kanal çalışmaya hazır değil	Kanal hazır durumu alınmadı: Bu kanala ait sürücülerin aktif hızlı frenlenmesi (yani azami frenleme akımıyla) gerçekleşir. İlgili NC akslarının regülatör onayı silinir.
Bu kanaldaki NC çalışma kilidi	Bu kanalda hiçbir program başlatılamamaktadır.
Bu kanal akslarının yeniden referanslanması	Bu kanal aksların tekrar referanslanması gerekiyor.
Birleşim yeri sinyalleri alınıyor	Bir VDI birleşim yeri sinyal alarmı veriliyor.
Alarm göstergesi	Alarm kullanıcı ara yüzünde gösteriliyor.
Alarmda NC durması	Tüm kanal aksları rampa stopuyla durdurulur.
Blok sonundaki alarmda NC durması	Bir bloğun sonuna ulaşıldığında NC durur.
Otomatik işletimde alarm reaksiyonu	Alarm sadece MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK makine tarihi Bit 0 alındığında gösterilir. Bir alarm kullanıcının müdahalesi olmaksızın sadece bir otomatik işletimde reaksiyon gerçekleşir.
Bildirim göstergesi	Alarm MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK makine tarihi Bit 1 alındığında gösterilir. Bildirim göstergesi normalde baskılanan uyarılar için işlev görmektedir.

Reaksiyon	Etkisi
BAG çalışmaya hazır değil, tekli akslara da etki ediyor	NC hazır durumu tüm BAG'lardan çıkarılmaktadır. Buna göre "NC çalışmaya hazır değil" reaksiyonu aşağıdaki farkla gerçekleşir: "NC hazır durumu" çıkarılmamakta ve örneğin acil durdurma esnasındaki ilgili VDI-Bit alınmamaktadır.
Kanala özgü tüm alarm reaksiyonları alarm esnasında alarm göstergesini geciktirir	Tüm reaksiyonlar gelen alarmlar tarafından kanala özgü hafızaya alınmakta ve bu nedenle aktif olmamaktadırlar. Alarmlar kullanıcı ara yüzünde gösterilir. BAG ve NC reaksiyonları iletilir Geciken alarm reaksiyonları ise aktif bir dahili NC kodu veya projelendirilen "Alarm reaksiyonu gecikmesi kaldırılıyor" alarm reaksiyonu yöntemiyle reaksiyonun silinmesi durumunda aktifleşir.
Alarmda tüm alarm reaksiyonlarının bir IPO çevrimi kadar geciktirilmesi	Bir alarm verildiğinde tüm alarm reaksiyonları bir çevrim kadar geciktirilir. Bu işlevsellik ESR gelişimi çerçevesinde gereklidir.
Alarm reaksiyonu gecikmesi kaldırılıyor	"Alarm esnasındaki kanala özgü tüm alarm reaksiyonlarının alarm göstergesini geciktirmesi" durumu ortadan kaldırılıyor.
Bu kanaldaki NC çalışma kilidine, ASUP startlarına gerekirse izin veriliyor	Bu kanalda hiçbir program başlatılamamaktadır. ASUP'lara gerektiğinde izin veriliyor.

10.2 Alarmları silme kriterleri

Silme Kriterleri	Etkisi
Silme tuşuyla veya NC startıyla alarmı silin.	Alarm istenilen kanaldaki <ALARM CANCEL> tuşuna basılarak silinir. Alarm ayrıca <CYCLE START> veya <RESET> tuşuna basılarak da silinir.
Alarm göstergesi alarma sebep olan kaynakla birlikte söner. Başka bir işleme gerek yoktur.	Kendiliğinden sönen alarm. Alarm bir işlem yapılarak silinmez, aktif bir dahili NC koduyla beraber silinmektedir.
NC start veya RESET tuşuyla alarmı silin ve programı devam ettirin.	Alarmın meydana geldiği kanaldaki <CYCLE START> tuşuna basılarak alarm silinmektedir. Alarm ayrıca <RESET> tuşuna basılarak da silinir.
Kumanda ünitesi KAPAMA - AÇMA.	Alarm, kumanda ünitesinin kapatılması ve açılmasıyla silinir.
RESET tuşuyla alarmı silin. Kısmi programı yeniden başlatın.	Alarmın meydana geldiği kanaldaki <RESET> tuşuna basılarak alarm silinmektedir. Ardından kısmi programı yeniden başlatın.
Tüm kanallarındaki RESET tuşuyla BAG alarmını silin. Kısmi programı yeniden başlatın.	Alarmın meydana geldiği kanallardaki <RESET> tuşuna basılarak BAG alarmı silinmektedir. Ardından kısmi programı yeniden başlatın.
Tüm kanallarındaki RESET tuşuyla alarmı silin. Kısmi programı yeniden başlatın.	Alarm <RESET> tuşuna basılarak tüm kanallarda silinir. Ardından kısmi programı yeniden başlatın.

10.3 SINAMICS alarmlarındaki sistem reaksiyonları

Arıza reaksiyonları

Aşağıda kullanılan arıza reaksiyonları ve anlamları açıklanmıştır:

Tanımlama	YOK
Reaksiyon	Yok
Açıklama	Arıza ortaya çıktığında reaksiyon yok.

Tanımlama	KAP1
Reaksiyon	İşletmeye geçiş sensörü geri dönüş rampasında frenleme ve ardından darbe blokajı.
Açıklama	Devir regülasyonu (p1300 = 20, 21) • Tahrik, hemen n_itibari = 0 değeri kullanılarak işletmeye geçiş sensörü geri dönüş rampasında (p1121) frenlenir. • Durma algılandıktan sonra, parametrelenmiş olabilecek bir motor durdurma freni kapanır (p1215). Kapanma süresi (p1217) dolduktan sonra darbeler silinir. Devir sayısı fiili değeri, devir sayısı eşik değerinin (p1226) altına düştüğünde veya devir sayısı fiili değeri ≤ devir sayısı eşik değeri (p1226) durumunda başlatılan denetleme süresi (p1227) dolduğunda durma algılanır. Tork regülasyonu (p1300 = 23) • Tork regülasyonu için aşağıdakiler geçerlidir: Reaksiyon AUS2 (KAP2) için olduğu gibidir. • p1501 aracılığıyla tork regülasyonuna geçildiğinde aşağıdakiler geçerlidir: Dahili frenleme reaksiyonu yoktur. Devir sayısı fiili değeri, devir sayısı eşik değerinin (p1226) altına düştüğünde veya zaman (p1227) bittiğinde, olası parametreli motor durdurma freni kapanır. Kapanma süresi (p1217) dolduktan sonra darbeler silinir.

Tanımlama	KAP1_GECİKMELİ
Reaksiyon	KAP1 gibi, ancak gecikmeli.
Açıklama	Bu arıza reaksiyonlarına sahip arızalar ancak p3136'daki gecikme süresi dolduktan sonra etkili olur. KAP1 durumuna kadarki kalan süre r3137'de görüntülenir.

Tanımlama	KAP2
Reaksiyon	Dahili/Harici darbe blokajı
Açıklama	Devir regülasyonu ve tork regülasyonu • Anında darbe silme, tahrik durur. • (Mevcutsa) motor durdurma freni kapanır. • Devreye sokma blokajı etkinleştirilir.

Tanımlama	KAP3
Reaksiyon	KAP3 geri dönüş rampasında frenleme ve ardından darbe blokajı
Açıklama	Devir regülasyonu (p1300 = 20, 21) • Tahrik, KAP3 geri dönüş rampasında (p1135) hemen n_itibari = 0 varsayılan değeri kullanılarak frenlenir. • Durmanın algılanılmasından sonra, parametrelenmiş muhtemel bir motor durdurma freni kapanır. Durdurma freni kapanma süresi (p1217) dolduğunda darbeler silinir. Devir sayısı fiili değeri, devir sayısı eşik değerinin (p1226) altına düştüğünde veya devir sayısı fiili değeri <= devir sayısı eşik değeri (p1226) durumunda başlatılan denetleme süresi (p1227) dolduğunda durma algılanır. • Devreye sokma blokajı etkinleştirilir. Tork regülasyonu (p1300 = 23) • Devir regülasyonlu işletime geçiş ve diğer reaksiyonlar, devir regülasyonlu işletimde olduğu gibi açıklanmıştır.

Tanımlama	STOP2
Reaksiyon	n_itibari = 0
Açıklama	• Tahrik, KAP3 geri dönüş rampasında (p1135) hemen n_itibari = 0 varsayılan değeri kullanılarak frenlenir. • Tahrik, devir regülasyonunda kalır.

Tanımlama	IASC/DCBRK
Reaksiyon	-
Açıklama	• Senkron motor için aşağıdakiler geçerlidir: Bu arıza reaksiyonlu bir arıza ortaya çıktığında dahili bir armatür kısa devresi tetiklenir. p1231 = 4 ilişkili koşullara uyulmalıdır. • Asenkron motor için aşağıdakiler geçerlidir: Bu arıza reaksiyonuyla birlikte bir arıza ortaya çıktığında bir doğrusal akım frenlemesi tetiklenir. Doğrusal akım frenlemesinin devreye sokulmuş olması gerekir (p1232, p1233, p1234).

Tanımlama	SENSÖR
Reaksiyon	Dahili/harici darbe blokajı (p0491)
Açıklama	SENSÖR arıza reaksiyonu p0491 ayarına bağlı olarak etki eder. Fabrika ayarı: p0491 = 0 → Verici hatası KAP2'ye neden olur **Dikkat:** p0491 değişikliği durumunda, bu parametre açıklamasındaki bilgiler mutlaka dikkate alınmalıdır.

Arızanın onaylanması

Arızanın nedeni giderildikten sonra arızayı standart olarak onaylar.

Tanımlama	POWER ON
Açıklama	Arıza, POWER ON (GÜÇ AÇIK) üzerinden onaylanır (sürücü aygıtını kapatma/açma). **Not:** Eğer arızanın sebebi henüz giderilememişse, işletmeye geçiş işleminden sonra arıza hemen tekrar görünür.

Tanımlama	HEMEN
Açıklama	Arızaların onaylanması, her bir tahrik nesnesinde (madde 1 - 3) veya tüm tahrik nesnelerinde (madde 4) aşağıdaki olanaklar kullanılarak gerçekleştirilebilir: 1. Parametre atama aracılığıyla onaylama: – p3981 = 0 → 1 2. Binektör girişleri üzerinden onaylama: – p2103 BI: 1. Arızaların onaylanması – p2104 BI: 2. Arızaların onaylanması – p2105 BI: 3. Arızaların onaylanması 3. PROFIdrive kumanda sinyali üzerinden onaylama: – STW1.7 = 0 --> 1 (kenar) 4. Tüm arızaların onaylanması – p2102 BI: Tüm arızaların onaylanması **Not** • Bu arızalar POWER ON üzerinden de onaylanabilir. • Eğer arızanın sebebi henüz giderilmediyse, onaylama işleminden sonra arıza silinmez. • Safety Integrated arızaları Bu tip arızalarda onaylamadan önce "STO": Safe Torque Off fonksiyonu seçilmelidir.

Tanımlama	DARBE BLOKAJI
Açıklama	Arıza yalnıza darbe blokajı (r0899.11 = 0) için onaylanabilir. Onay için HEMEN onayında açıklananlar ile aynı olasılıklar mevcuttur.

SINAMICS Parametrelerine ilişkin gönderme

Bazı alanlarda, ortaya çıkan alarmlar için bir SINAMICS parametresi referans gösterilir.

Parametre numarası; önde bulunan "p" veya "r" harfinden, 4 basamaklı bir numaradan (xxxx) ve opsiyonel bir indeksten oluşur, örn. p0918[0...3].

Literatür

SINAMICS parametrelerine dair detaylı açıklamaya şuradan ulaşabilirsiniz:

SINAMICS S120/S150 Liste kitabı

Stop Conditions

11

0	**Durma konumu aktif değil**
Reaksiyon:	none
1	**Dur: NC hazır değil**
Reaksiyon:	stop
2	**Dur: BAG hazır değil**
Reaksiyon:	stop
3	**Dur: ACİL STOP aktif**
Reaksiyon:	stop
4	**Dur: Alarm Stop ile aktif**
Reaksiyon:	stop
5	**Dur: M0/M1 aktif**
Reaksiyon:	stop
6	**Dur:Satır teksatır çalışmada bitti**
Reaksiyon:	stop
7	**Dur: Nc - Stop aktif**
Reaksiyon:	stop
8	**Bekle: okuma serbestlik eksik**
Reaksiyon:	stop
9	**Bekle: İlerleme serbest siny.eksik**
Reaksiyon:	stop
10	**Bekleme süresi F%1 hâlâ %2 san**
Parametre:	%1 = Bekleme süresi: Parça programından belirlenen değer %2 = Kalan bekleme süresi
Reaksiyon:	wait
11	**Bekle: HiFu - onayı eksik**
Reaksiyon:	stop

12 **Bekle: Eksen onayı eksik %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal ekseni / mil tanıtıcısı (mil dönüştürücüden önce)
%3 = Kanal ekseni / mil tanıtıcısı (mil dönüştürücüden önce)
%4 = Kanal ekseni / mil tanıtıcısı (mil dönüştürücüden önce)

Reaksiyon: wait

13 **Bekle: Tam durmaya ulaşılmadı**

Reaksiyon: wait

14 **Bekle: Eksen pozisyonlama %2 %3 %4**

Reaksiyon: wait

15 **Bekleniyor: Is mili %1**

Parametre: %1 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

16 **Diğer kanal bekleniyor: %3 %4 %5**

Parametre: %3 = Kanal tanıtıcısı
%4 = Kanal tanıtıcısı
%5 = Kanal tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

17 **Bekleyin: besleme oranı - üzerine yazma**

Reaksiyon: stop

18 **Hatalı NC-Satırı / Kullanıcı alarmı**

Reaksiyon: stop

19 **Harici NC satırlarını bekle**

Reaksiyon: stop

20 **SYNACT komutu nedeniyle bekleme**

Reaksiyon: wait

21 **Bekle: Satır arama aktif**

Reaksiyon: wait

22 **Bekleme: İşmili onayı eksik %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: stop

23 **Bekle: Eksen besleme hızı Override 0: %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: stop

24 **Takım değişimi tamamlanmasını bekleme**
Reaksiyon: wait

25 **Dişli kademe değişimini bekleme %2 %3 %4**
Reaksiyon: wait

26 **Yerleşim ayarını bekleme %2 %3 %4**
Reaksiyon: wait

27 **Diş kesimini bekleme**
Reaksiyon: wait

28 **Bekleme**
Reaksiyon: wait

29 **Perçinlemeyi bekleme**
Reaksiyon: wait

30 **Güvenilir modu bekleme**
Reaksiyon: wait

31 **DUR: Kanal hazır değil**
Reaksiyon: stop

32 **DUR: Salınım aktif**
Reaksiyon: wait

33 **DUR: Eksen değiştirme aktif %2 %3 %4**
Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı
Reaksiyon: wait

34 **Eksen-İçerik-Dönme bekleniyor %2 %3 %4**
Parametre: %2 = Eksen konteyneri
%3 = Eksen konteyneri
%4 = Eksen konteyneri
Reaksiyon: wait

35 **Bekle: AXCT takip ekseni aktif %2 %3 %4**
Parametre: %2 = Eksen konteyneri
%3 = Eksen konteyneri
%4 = Eksen konteyneri
Reaksiyon: wait

36 **Bekle: AXCT Master eksen aktif %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Eksen konteyneri
%3 = Eksen konteyneri
%4 = Eksen konteyneri

Reaksiyon: wait

37 **Bekle: AXCT Eksen takip %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Eksen konteyneri
%3 = Eksen konteyneri
%4 = Eksen konteyneri

Reaksiyon: wait

38 **Bekle: AXCT Eksen durum değişimi %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Eksen konteyneri
%3 = Eksen konteyneri
%4 = Eksen konteyneri

Reaksiyon: wait

39 **Bekle: AXCT Eksen/işmili bloke %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Eksen konteyneri
%3 = Eksen konteyneri
%4 = Eksen konteyneri

Reaksiyon: wait

40 **Bekle: AXCT eksen üzerine hareket aktif %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Eksen konteyneri
%3 = Eksen konteyneri
%4 = Eksen konteyneri

Reaksiyon: wait

41 **Bekle: AXCT Eksen değişt. aktif %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Eksen konteyneri
%3 = Eksen konteyneri
%4 = Eksen konteyneri

Reaksiyon: wait

42 **Bekle: AXCT eksen enterpol. aktif %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Eksen konteyneri
%3 = Eksen konteyneri
%4 = Eksen konteyneri

Reaksiyon: wait

43 **Çevrim derlemeyi bekleme**

Reaksiyon: wait

44 **Bekle: sistem değişkeni %2'ye erişim**

Parametre: %2 = Endeksli sistem değişkeni tanımlayıcısı

Reaksiyon: wait

45 **Bekle: Arama bulundu**

Reaksiyon: stop

46 **Bekle: Hızlı geri çekme başladı**

Reaksiyon: wait

47 **Bekle: AXCT: İşmili duruşu bekleniyor**

Reaksiyon: wait

48 **Bekle: Makina Bilgileri Eşleme %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Eksen konteyneri
%3 = Eksen konteyneri
%4 = Eksen konteyneri

Reaksiyon: wait

49 **Bekle: Eksendeğişim: Eksen kuplajı %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

50 **Bekle: Eksen değ.:Hızlı kald.aktif %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

51 **Bekle: Eksen Değişt.:Yeni konf.aktif %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

52 **Bekle: Eksen değiş: AXCTSW aktif %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

53 **Bekle: Eksen Değ.:Bekleme aktif %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

54 **Bekle: Eksen başka kanalda %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

55 **Bekle: Eksen değişimi : PLC ekseni %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

56 **Bekle: Eksen değ.: Salınım ekseni %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

57 **Bekle: Eksen değişim: Jog-Ekseni %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

58 **Bekle: Eksen değişim:Kumanda-Eksen %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

59 **Bekle: Eksen değiş.: OEM-Eksen %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

60 **Bekle: Bağlantılı takip ekseni %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

61 **Bekle: Senkron eksen hareketi %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

62 **Bekle: Bağlantılı Slave eksen %2 %3 %4**
Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı
Reaksiyon: wait

63 **Çevrim sonunda durma M0**
Reaksiyon: stop

64 **Çevrim sonunda durma M1**
Reaksiyon: stop

65 **Eksen sabit dayamada duruyor %2 %3 %4**
Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı
Reaksiyon: wait

66 **Master-Slave aktarımı aktif**
Reaksiyon: wait

67 **Eksen değişim: Tek eksen %2 %3 %4**
Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı
Reaksiyon: wait

68 **Dur: Arama sonrası hedefe erişildi**
Reaksiyon: stop

69 **Senkron çalışma: Senkron mil**
Reaksiyon: wait

70 **Senkron mil kapatma pozisyonu**
Reaksiyon: wait

71 **Trafo ekseni onayını bekleme %2 %3 %4**
Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı
Reaksiyon: wait

72 **Olası çarpışma nedeniyle bekleme**
Reaksiyon: stop

73 **Jog: Pozisyona erişildi %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: stop

74 **Jog: Yön kapalı %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: stop

75 **İçeriğe duyarlı durma isteği %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı
%7 = Sürüş komutunun yönü için işareti ile fren önceliği

Reaksiyon: wait

76 **Bekleme G4 S%1 ile: %2 U**

Parametre: %1 = Dönüşlerdeki programlanmış bekleme süresi
%2 = Kalan dönüşler

Reaksiyon: wait

77 **PLC alanından eksenel ilerleme hızı blokajı %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: stop

78 **Bekleyin: Eksenel ilerleme onayı eksik**

Reaksiyon: stop

79 **Synact 'tan eksenel ilerleme hızı blokajı %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

80 **Master işmili devir sayısını bekleme %1**

Parametre: %1 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

81 **Parametre bloğu değişimini bekleme %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

82 **Trafo değiş. önce ekseni bekle %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

83 **Metal kesme hesaplaması bekleniyor**

Parametre: %1 = İlerleme göstergesi

Reaksiyon: wait

84 **Eksen ölçüm sistemini bekleyin %2 %3 %4**

Parametre: %2 = Kanal eksen tanıtıcısı
%3 = Kanal eksen tanıtıcısı
%4 = Kanal eksen tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

85 **Override sınırlandırılmıştır: %1**

Parametre: %1 = İlerleme hızını geçersiz kılma değeri

Reaksiyon: wait

86 **MMC komutu beklenir**

Reaksiyon: wait

87 **Üst üste gelmeye izin verilmez %2 %3 %4**

Reaksiyon: wait

88 **Sürücü parametresini bekleme %2**

Parametre: %2 = Parça programı komutu "ESRR" veya "ESRS"

Reaksiyon: wait

89 **Harici cihaz bekleme %2**

Parametre: %2 = Haricî cihazın programlanan tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

90 **Kanal %3 %4 %5 de program sonunu bekleyin**

Parametre: %3 = Kanal tanıtıcısı
%4 = Kanal tanıtıcısı
%5 = Kanal tanıtıcısı

Reaksiyon: wait

91 **Enterpolasyon belleği bekleniyor**

Reaksiyon: wait

92 **Yapılandırılmış olan durdurma CST G0->G0**

Reaksiyon: stop

93 **Yapılandırılmış olan durdurma CST G0->G1**

Reaksiyon: stop

94 **Yapılandırılmış olan durdurma CST G1->G0**

Reaksiyon: stop

95 **Yapılandırılmış olan durdurma CST**

Reaksiyon: stop

96 **Yapılandırılmış olan durdurma CST ON**

Reaksiyon: stop

97 **Yapılandırılmış olan CST WAIT markalı durdurma**

Reaksiyon: stop

Ek

A

A.1 Kısaltmalar listesi

Kısaltma	Kısaltma Türetilmesi	Anlamı
AC	Adaptive Control	
ALM	Active Line Module	Sürücü besleme modülü
AP	Kullanıcı programı	
AS	Otomasyon sistemi	
ASCII	American Standard Code for Information Interc-hange	Bilgi alış verişi için Amerikan Kod Standardı
ASIC	Application Specific Integrated Circuit	Kullanıcı aktarım devresi
ASUP	Asenkron alt program	
OTO		"Otomatik" işletim modu
AUXFU	Auxiliary Function	Yardımcı fonksiyonlar
AWL	Yönerge listesi	
BA	İşletim modu	
BAG	İşletim türü grubu	
BERO	Geriye bağlanmış osilasyonlu temassız nihayet şalteri	
BI	Binector Input	
BHG	El aleti	
BICO	Binector Connector	Sürücüde kullanılan devre teknolojisi
BIN	Binary Files	Biner verileri
BIOS	Basic Input Output System	
BKS	Baz koordinat sistemi	
BM	İşletim mesajı	PLC mesajları ile bağlantılı
BO	Binector Output	
BTSS	Kontrol paneli arabirimi	
CAD	Computer-Auded Design	
CAM	Computer-Aided Manufacturing	
CC	Compile Cycle	Compile çevrimler
CI	Connector Input	
CF-Card	Compact Flash-Card	
CNC	Computerized Numerical Control	Bilgisayar destekli sayısal kontrol
CO	Connector Output	
COM Board	Communication Board	
CP	Communication Processor	
CPU	Central Processing Unit	Merkezi hesaplama ünitesi
CR	Carriage Return	
CRC	Cyclic Redundancy Check	Yekun kontrolü

Kısaltma	Kısaltma Türetilmesi	Anlamı
CRT	Cathode Ray Tube	Resim çubukları
CSB	Central Service Board	PLC yapı grubu
CTS	Clear To Send	Seri veri arabirimlerinde gönderilmeye hazır bildirimi
CUTCOM	Cutter Radius Compensation	Alet yarı çapı düzeltmesi
DB	Veri bloğu	PLC'deki veri yapı taşı
DBB	Veri yapı taşı baytı	PLC'deki veri yapı taşı baytı
DBW	Veri yapı taşı kelimesi	PLC'deki veri yapı taşı kelimesi
DBX	Veri yapı taşı biti	PLC'deki veri yapı taşı biti
DDE	Dynamic Data Exchange	Dinamik veri alış verişi
DDS	Drive Data Set	Tahrik veri seti
DIN	Alman Endüstri Standartları	
DIR	Directory	Dizin
DLL	Dynamic Link Library	
DO	Drive Object	Sürücü nesnesi
DPM	Dual Port Memory	
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Dinamik bellek yapı taşı
DRF	Differential Resolver Function	Diferansiyel dönüş bildirim işlevi (el çarkı)
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	
DRY	Dry Run	Test beslemesi
DSB	Decoding Single Block	Dekodlama tek bloğu
DSC	Dynamic Servo Control / Dynamic Stiffness Control	
DSR	Data Send Ready	Seri veri arabirimlerinde işletime hazır bildirimi
DW	Veri sözcüğü	
DWORD	Çift kelime (güncel 32 bit)	
E	Giriş	
E/A	Giriş/ Çıkış	
ENC	Encoder	Fiili değer vericisi
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory	Silinebilir, elektronik programlanabilir okuma belleği
EQN		2048 sinüs sinyalli/turlu bir mutlak değer sensörünün tip rumuzu
ESR	Gelişmiş durdurma ve geri çekme işlevi	
ETC	ETC tuşu	Aynı menüde gelişmiş fonksiyon tuşu çubuğu
FB	Fonksiyon modülü	
FBS	Düz ekran	
FC	Function Call	PLC'deki işlev yapı taşı
FDD	Feed Disable	İlerleme hızı kilidi
FdStop	Feed Stop	Besleme durdurma
FEPROM	Flash-EPROM	Okunabilir ve yazılabilir bellek
FIFO	First In - First Out	Verilerin bir belleğe nasıl kaydedileceğine ve tekrar bakılabileceğine dair işlem
FIPO	Hassas enterpolatör	
FM	Hata mesajı	PLC alarmları ile bağlantılı

Kısaltma	Kısaltma Türetilmesi	Anlamı
FM	İşlev modülü	Donanım (Çevresel yapı grupları)
FPU	Floating Point Unit	İletim ünitesi
FRA	Frame yapı taşı	
FRAME	Veri seti	sıfır noktası kayması, dönüş, ölçeklendirme, yansıtma oranlarıyla koordinatların yeniden hesaplanması
FRK	Freze yarı çapı düzeltmesi	
FST	Feed Stop	Besleme durdurma
FUP	Fonksiyon planı (PLC programlama yöntemi)	
FW	Firmware	
GC	Global Control	PROFIBUS: Broadcast Telegramı
GD	Global veriler	
GEO	Geometri, örn. Geometrik aks	
GP	Temel program	
GS	Redüktör kademesi	
GUD	Global User Data	Global kullanıcı verileri
HD	Hard Disk	Sabit disk
HEX	On altılık sayı kısaltması	
HiFu	Yardımcı fonksiyon	
HMI	Human Machine Interface	SINUMERIK kullanıcı ara yüzü
HSA	Ana mil tahriki	
HT	Handheld Terminal	El aleti
HW	Hardware	
IBN	Devreye alma	
IF	Tahrik modülünün impuls onayı	
IK (GD)	Dahili iletişim (Global veriler)	
IKA	Interpolative Compensation	İnterpolatif telafi
IM	Interface Modul	Ara yüz modülü
INC	Increment	Ölçü
INI	Initializing Data	Başlangıç verileri
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	
IPO	Interpolator	
ISO	International Standardization Organisation	Uluslararası Standartlar Enstitüsü
JOG	"Jogging" işletim modu	
KD	Koordinat çevirme	
KDV	Çapraz veri karşılaştırma	NC ve PLC arasında çapraz veri karşılaştırması
K_V	Daire güçlendirme faktörü	Ayar devresinin güçlendirme faktörü
KOP	Kontak planı	PLC programlama yöntemi
LCD	Liquid Crystal Display	Likit kristal gösterge
LED	Light Emitting Diode	Işıklı diyot
LF	Line Feed	
LMS		Depo ölçüm sistemi
LSB	Least Significant Bit	en düşük değerli Bit
LUD	Local User Data	Kullanıcı verileri

Kısaltma	Kısaltma Türetilmesi	Anlamı
MAC	Media Access Control	
MAIN	Main program	Ana program (OB1, PLC)
MB	Megabyte	
MCI	Motion Control Interface	
MCIS	Motion Control Information System	
MCP	Machine Control Panel	Tezgah kontrol paneli
MD	Makine verileri	
MDA	"Manual Data Automatic" işletim modu	Manüel giriş
MKS	Makine koordinat sistemi	
MPF	Main Program File	Ana program (NC kısmi programı)
MPI	Multi Point Interface	Çoklu arabirim
NC	Numerical Control	Sayısal Kontrol
NCK	Numerical Control Kernel	Sayısal kontrol merkezi ünitesi
NCSD	NC Start Disable	NC başlangıç blokajı
NCU	Numerical Control Unit	NC donanım ünitesi
NST	Birleşim yerleri	Birleşim yeri sinyali
NV	Sıfır noktası kayması	
NX	Numerical Extension	Aks geliştirme yapı grubu
OB	PLC'deki organizasyon yapı taşı	
OEM	Original Equipment Manufacturer	
OP	Operation Panel	Kontrol paneli
OPI	Operation Panel Interface	Operasyon paneli ara yüzü
OSI	Open Systems Interconnection	Hesaplayıcı iletişimi standardı
OPT	Options	Opsiyonlar
PAA	Çıkışların proses görüntüsü	
PAE	Girişlerin proses görüntüsü	
P-Bus	Çevre veri yolu	
PC	Personal Computer	
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association	Hafıza kartları standardı
PCU	Programmable Control Unit	
PI	Programm Instanz	
PG	Programlama cihazı	
PLC	Programmable Logic Control	Programlanabilir mantıksal kontrolör
PN	PROFINET	
PO	POWER ON	
POE	Program organizasyon ünitesi	PLC kullanıcı programındaki ünite
PPU	Panel Processing Unit	Panel işlem ünitesi
PTP	Point to Point	Noktadan noktaya
PZD	Sürücüler için süreç verileri	
QEC	Quadrant Error Compensation	Dördün hata telafisi
QFK	Dördün hata telafisi	
RAM	Random Access Memory	Okunabilen ve yazılabilen program belleği

Kısaltma	Kısaltma Türetilmesi	Anlamı
REF POINT		JOG işletim modundaki "Referans noktasına git" fonksiyonu
REPOS		JOG işletim modundaki "Tekrar konumlandırma" fonksiyonu
RID	Read In Disable	Okuma blokajı
RPA	R-Parameter Active	R parametre numaraları için NC'deki program alanı
RPY	Roll Pitch Yaw	Bir koordinat sisteminin dönüş türü
RTC	Real Time Clock	Gerçek zamanlı saat
RTS	Request To Send	Verici bölüm aktivasyonu, seri veri arabirimlerin kontrol sinyali
SBL	Single Block	Tekli blok
SBR	Subroutine	Alt program (PLC)
SBT	Safe Brake Test	Güvenli fren testi
SCC	Safety Control Channel	
SCL	Structured Control Language	Tercih edilen STEP 7 programlama dili
SD	Setting-Datum	
SDB	Sistem veri yapı taşı	
SDI	Safe Direction	Güvenli hareket yönü
SEA	Setting Data Active	Ayar verileri işareti (dosya tipi)
SERUPRO	Search–Run by Program Test	Program testiyle arama yapılması
SFC	System Function Call	
SGE	Güvenliğe yönelik giriş	
SGA	Güvenliğe yönelik çıkış	
SH	Güvenli durma	
SIC	Safety Info Channel	
SK	Softkey	
SKP	Skip	Blok kapatma
SLM	Smart Line Module	
SLP	Safe Limited Position	Güvenli şekilde sınırlandırılan pozisyon
SLS	Safely Limited Speed	Güvenli şekilde sınırlandırılan hız
SM	Servo motor	
SOS	Safe Operating Stop	Güvenli işletim durdurma
SS1	Safe Stop 1	Güvenli durdurma 1 (zaman denetimli, rampa denetimli)
SS2	Safe Stop 2	Güvenli durdurma 2
SPF	Subprogram file	Alt program (NC)
PLC	Programlanabilir mantıksal kontrolör	
SRAM	Static Random Access Memory	Statik bellek yapı taşı
SRK	Kesme yarı çapı düzeltmesi	
SSFK	Mil eğim hatası telafisi	
SSI	Serial Synchron Interface	Seri senkron arabirimi
STO	Safe Torque Off	Güvenli şekilde kapatılan tork
STW	Kumanda kelimesi	
SUG	Cam çevre hızı	

Kısaltma	Kısaltma Türetilmesi	Anlamı
SW	Software	
SYF	System Files	Sistem dosyaları
SYNACT	SYNACT Synchronized Action	Senkronize aksiyon
TB	Terminal Board (SINAMICS)	
TEA	Testing Data Aktive	Makine verileri kodu
TCP	Tool Center Point	Alet ucu
TCU	Thin Client Unit	
TEA	Testing Data Active	Makine verileri kodu
TM	Terminal Module (SINAMICS)	
TO	Tool Offset	Alet düzeltmeleri
TOA	Tool Offset Active	Alet düzeltmeleri işareti (dosya tipi)
TRANSMIT	Transform Milling into Turning	Freze işlemi için torna tezgahında koordinat hesaplama
TTL	Transistor–Transistor–Logik	Arabirim tipi
UFR	User Frame	Sıfır noktası kayması
UP	Alt program	
USB	Universal Serial Bus	
USV	Kesintisiz akım beslemesi	
VDI		NC ve PLC arasındaki dahili iletişim arabirimi
VSA	Besleme tahriki	
VPM	Voltage Protection Module	
VSM	Voltage Sensing Module	
WAB		Yaklaşma ve uzaklaşma fonksiyonu
WKS	İş parçası koordinat sistemi	
TKM	Takım koordinat sistemi	
WLK	Takım boyu düzeltmesi	
WPD	Work Piece Directory	Parça listesi
WZ	Takım	
WZV	Takım yönetimi	
WZW	Takım değişimi	
ZWS		Ara bellek boş alanı
ZOA	Zero Offset Active	Sıfır noktasını kaydırma verileri işareti (dosya tipi)
ZSW	(Sürücünün) Durum sözcüğü	

Endeks

"

"Siemens Industry Online Support" uygulaması, 11

A

Alarm
- 0, 25
- 1000, 25
- 1001, 25
- 1002, 26
- 1004, 26
- 1005, 26
- 1010, 27
- 1011, 27
- 1012, 27
- 1013, 28
- 1014, 28
- 1015, 29
- 1016, 29
- 1017, 29
- 1018, 30
- 1019, 30
- 1020, 31
- 10203, 98
- 10204, 99
- 10208, 99
- 10209, 99
- 10222, 100
- 10223, 100
- 10225, 100
- 10226, 100
- 10299, 101
- 10601, 101
- 10604, 101
- 10605, 101
- 10610, 102
- 10620, 102
- 10621, 102
- 10622, 103
- 10625, 103
- 10630, 104
- 10631, 104
- 10632, 104
- 10633, 104
- 10634, 105
- 10635, 105
- 10636, 105
- 10637, 105
- 10650, 106
- 10651, 106
- 10652, 107
- 10653, 107
- 10654, 107
- 10655, 108
- 10656, 108
- 10657, 108
- 10658, 108
- 10700, 109
- 10701, 109
- 10702, 110
- 10703, 110
- 10704, 110
- 10706, 110
- 10707, 110
- 10720, 111
- 10721, 111
- 10722, 112
- 10723, 113
- 10730, 113
- 10731, 114
- 10732, 114
- 10733, 115
- 10735, 115
- 10736, 116
- 10740, 116
- 10741, 117
- 10742, 117
- 10743, 117
- 10744, 117
- 10745, 118
- 10746, 118
- 10747, 118
- 10748, 119
- 10750, 119
- 10751, 119
- 10752, 120
- 10753, 120
- 10754, 121
- 10755, 121
- 10756, 121
- 10757, 122
- 10758, 122
- 10759, 122
- 10760, 123
- 10761, 123

10762, 124
10763, 124
10764, 124
10770, 124
10776, 125
10777, 125
10778, 125
10780, 126
10781, 126
10782, 126
10784, 127
10785, 127
10790, 127
10791, 127
10792, 128
10793, 128
10794, 128
10795, 129
10805, 129
10810, 129
10820, 129
10860, 130
10861, 130
10862, 130
10865, 131
10866, 131
10870, 131
10880, 132
10881, 132
10882, 132
10883, 133
10890, 133
10891, 133
10900, 134
10910, 134
10911, 134
10913, 134
10914, 135
10915, 135
10916, 135
10917, 136
10930, 136
10931, 136
10932, 136
10933, 137
10934, 137
10950, 137
10959, 137
10960, 138
10961, 138
10963, 138
10964, 139
10990, 139
1160, 31
12000, 139
12010, 139
12020, 140
120200, 581
12030, 140
12040, 140
120400, 581
120401, 581
120402, 581
120403, 582
120404, 582
120405, 582
120406, 582
120407, 583
120408, 583
120409, 583
12050, 141
12060, 141
12070, 142
12080, 142
12090, 142
12100, 143
12110, 143
12120, 143
12140, 144
12150, 144
12160, 144
12161, 145
12162, 145
12163, 147
12164, 147
12170, 147
12180, 148
12185, 148
12190, 148
12200, 148
12205, 149
12210, 149
12220, 149
12230, 150
12240, 150
12250, 150
12260, 151
12261, 151
12270, 151
12280, 152
12290, 152
12300, 152
12310, 153
12320, 154

12330, 154
12340, 154
12350, 155
12360, 155
12370, 155
12380, 156
12390, 156
12400, 157
12410, 157
12420, 157
12430, 158
12440, 158
12450, 158
12460, 159
12470, 159
12475, 159
12480, 160
12481, 160
12490, 160
12495, 161
12500, 161
12510, 161
12520, 162
12530, 162
12540, 163
12550, 163
12551, 163
12552, 164
12553, 164
12554, 164
12555, 165
12556, 165
12560, 165
12571, 166
12572, 166
12573, 166
12580, 167
12581, 167
12582, 167
12583, 168
12584, 168
12585, 168
12586, 168
12587, 169
12588, 169
12589, 169
12590, 170
12600, 170
12610, 170
12620, 171
12630, 171
12640, 171
12641, 171
12650, 172
12660, 172
12661, 172
12700, 173
12701, 173
12710, 173
12712, 173
12720, 174
12722, 174
12724, 174
12726, 174
12728, 175
12730, 175
12740, 175
12750, 175
12755, 176
12780, 176
14000, 176
14001, 177
14004, 177
14005, 177
14006, 177
14007, 178
14009, 178
14010, 178
14011, 178
14012, 179
14013, 179
14014, 180
14015, 180
14016, 180
14017, 181
14018, 181
14019, 181
14020, 182
14021, 182
14022, 182
14024, 182
14025, 183
14026, 183
14027, 183
14028, 183
14030, 184
14034, 184
14035, 184
14036, 184
14037, 184
14038, 185
14039, 185
14040, 185
14045, 186

14048, 186
14050, 186
14051, 187
14055, 187
14060, 187
14065, 187
14066, 188
14070, 189
14080, 189
14082, 189
14085, 189
14088, 190
14089, 190
14091, 190
14092, 191
14093, 192
14094, 192
14095, 192
14096, 193
14097, 193
14098, 194
14099, 194
14102, 194
14103, 194
14109, 195
14130, 195
14140, 196
14144, 196
14146, 196
14149, 197
14150, 198
14151, 198
14152, 198
14153, 199
14154, 199
14155, 200
14156, 200
14157, 200
14159, 201
14160, 201
14161, 201
14162, 202
14163, 202
14165, 203
14166, 203
14170, 203
14180, 204
14185, 204
14196, 204
14197, 205
14199, 205
14200, 205
14210, 205
14250, 206
14260, 206
14270, 206
14280, 207
14290, 207
14300, 207
14320, 208
14400, 208
14401, 208
14402, 209
14404, 210
14406, 210
14407, 211
14408, 212
14409, 212
14410, 213
14411, 213
14412, 213
14413, 213
14414, 213
14415, 214
14420, 214
14430, 214
14432, 215
14434, 215
14500, 215
14510, 215
14520, 216
14530, 216
14540, 217
14541, 217
14542, 217
14543, 217
14544, 218
14545, 218
14546, 218
14547, 219
14548, 219
14549, 219
14550, 220
14551, 220
14600, 220
14601, 221
14602, 221
14603, 221
14615, 221
14620, 222
14621, 222
14622, 222
14623, 223
14624, 223

14625, 223
14650, 223
14660, 223
14700, 224
14701, 224
14710, 224
14711, 226
14712, 226
14750, 227
14751, 227
14752, 228
14753, 228
14754, 228
14756, 229
14757, 229
14758, 229
14760, 229
14761, 230
14762, 230
14769, 230
14770, 231
14780, 231
14781, 231
14782, 232
14783, 232
14784, 232
14785, 233
14790, 233
14800, 233
14810, 233
14811, 234
14812, 234
14815, 234
14820, 235
14821, 235
14822, 235
14823, 236
14824, 237
14840, 237
14850, 237
14860, 237
14861, 238
14862, 238
14863, 238
14900, 238
14910, 239
14920, 239
15000, 239
150000, 583
150001, 583
150002, 583
150003, 584
150004, 584
150005, 584
150006, 584
15010, 240
150100, 584
15020, 240
150201, 585
150202, 585
150204, 585
150205, 585
150206, 586
150207, 586
15021, 240
15025, 240
15030, 241
150300, 586
150301, 586
150400, 586
150401, 586
150402, 587
150403, 587
150404, 587
150405, 587
150406, 587
150407, 587
150408, 587
150410, 588
150411, 588
150412, 588
150413, 588
150414, 588
150420, 589
150421, 589
150422, 589
150423, 589
150424, 589
150425, 589
15100, 241
15110, 241
15120, 242
15122, 242
15150, 243
15160, 243
15165, 244
15166, 244
15170, 244
15171, 244
15172, 245
15173, 245
15175, 245
15176, 245
15177, 246

15180, 246
15182, 246
15185, 247
15186, 247
15187, 247
15188, 248
15190, 248
15300, 248
15320, 248
15330, 249
15340, 249
15350, 249
15370, 249
15380, 249
15390, 250
15395, 250
15400, 250
15410, 250
15420, 251
15450, 251
15460, 251
15500, 252
15700, 252
15701, 252
15800, 252
15810, 253
15900, 253
15950, 253
15960, 254
16000, 254
16005, 254
16010, 254
16015, 255
16016, 255
16017, 255
16020, 256
16025, 257
16100, 257
16105, 257
16111, 258
16112, 258
16120, 258
16130, 258
16140, 259
16150, 259
16200, 259
16300, 259
16400, 260
16410, 260
16420, 260
16430, 261
16440, 261
16500, 261
16510, 261
16600, 262
16605, 262
16670, 262
16671, 263
16672, 263
16673, 263
16674, 264
16675, 264
16676, 264
16677, 265
16678, 265
16679, 265
16680, 266
16681, 266
16682, 266
16684, 266
16685, 267
16686, 267
16687, 267
16690, 267
16692, 268
16694, 268
16695, 268
16696, 268
16697, 269
16698, 269
16699, 269
16700, 269
16701, 270
16715, 270
16720, 270
16730, 271
16735, 271
16736, 271
16740, 272
16746, 272
16747, 272
16748, 273
16750, 273
16751, 273
16757, 274
16758, 274
16760, 274
16761, 274
16762, 275
16763, 275
16765, 275
16766, 275
16767, 276
16769, 276

16770, 276
16771, 277
16772, 277
16773, 277
16774, 277
16775, 278
16778, 278
16779, 278
16780, 279
16781, 279
16782, 279
16783, 279
16785, 280
16787, 280
16788, 280
16790, 280
16791, 281
16792, 281
16793, 281
16794, 281
16795, 282
16796, 282
16797, 282
16800, 282
16810, 283
16820, 283
16830, 283
16904, 284
16905, 284
16906, 284
16907, 284
16908, 284
16909, 285
16911, 285
16912, 285
16913, 285
16914, 285
16915, 286
16916, 286
16918, 286
16919, 286
16920, 286
16921, 286
16922, 287
16923, 287
16924, 287
16925, 288
16926, 288
16927, 288
16928, 288
16930, 289
16931, 289
16932, 290
16933, 290
16934, 290
16935, 291
16936, 291
16937, 291
16938, 291
16939, 291
16940, 292
16941, 292
16942, 292
16943, 292
16944, 293
16945, 293
16946, 293
16947, 294
16948, 294
16949, 294
16950, 295
16951, 295
16952, 295
16953, 296
16954, 296
16955, 296
16956, 296
16957, 297
16959, 297
16960, 297
16961, 297
16962, 298
16963, 298
16964, 298
16966, 298
16967, 298
16968, 299
17001, 299
17010, 300
17018, 301
17020, 301
17030, 301
17035, 302
17040, 302
17050, 302
17052, 303
17055, 303
17060, 304
17070, 304
17071, 304
17080, 304
17090, 304
17095, 305
17100, 305

17110, 305
17120, 305
17130, 306
17140, 306
17150, 306
17160, 306
17170, 307
17180, 307
17181, 308
17182, 308
17183, 308
17184, 309
17188, 309
17189, 309
17190, 310
17191, 310
17192, 311
17193, 311
17194, 311
17195, 312
17200, 312
17202, 312
17210, 313
17212, 313
17214, 313
17215, 314
17216, 314
17218, 314
17220, 314
17224, 315
17230, 315
17240, 315
17241, 316
17250, 316
17255, 316
17260, 316
17261, 317
17262, 317
17270, 318
17500, 318
17501, 319
17502, 319
17503, 319
17505, 319
17510, 320
17600, 320
17601, 321
17602, 321
17603, 321
17604, 322
17610, 322
17620, 322
17630, 322
17640, 323
17650, 323
17800, 323
17810, 323
17811, 324
17812, 324
17813, 324
17814, 324
17815, 325
17821, 325
17822, 325
17823, 325
17825, 326
17830, 326
17831, 326
17833, 326
17900, 327
18000, 327
18001, 328
18002, 328
18003, 329
18004, 330
18005, 331
18006, 331
18100, 331
18101, 331
18102, 331
18205, 332
18300, 332
18310, 332
18311, 332
18312, 333
18313, 333
18314, 333
2000, 31
20000, 333
20001, 334
20002, 334
20003, 335
20004, 335
20005, 335
20006, 336
20007, 336
20008, 336
2001, 32
20050, 337
20051, 337
20052, 337
20053, 337
20054, 338
20055, 338

20056, 338
20057, 338
20058, 339
20059, 339
20060, 339
20062, 340
20064, 340
20065, 340
20070, 340
20071, 341
20072, 341
20073, 341
20075, 341
20076, 342
20077, 342
20078, 342
20079, 343
20080, 343
20082, 343
20083, 343
20085, 344
20090, 344
20091, 344
20092, 345
20093, 345
20094, 346
20095, 346
20096, 346
20097, 347
201000, 591
201001, 591
201002, 592
201003, 592
201004, 592
201005, 592
201006, 593
201007, 594
201009, 594
201010, 594
201011, 594
201012, 595
201013, 595
201014, 595
201015, 596
201016, 596
201017, 596
201020, 597
201023, 597
201030, 597
201031, 598
201032, 598
201033, 598
201034, 599
201035, 599
201036, 599
201038, 600
201039, 600
201040, 601
201041, 601
201042, 602
201043, 604
201044, 605
201045, 605
201049, 605
201050, 605
201054, 606
201055, 606
201056, 606
201057, 607
201058, 607
201059, 607
201060, 607
201061, 608
201063, 608
201064, 608
201068, 608
201069, 609
201070, 609
201072, 609
201073, 609
201082, 610
201097, 612
201099, 612
201100, 612
201105, 612
201106, 613
201107, 613
201110, 613
201111, 613
201112, 614
201120, 614
201122, 614, 615
201123, 615
201150, 615
201151, 615
201152, 616
20120, 347
201200, 616
201205, 616
20121, 347
20122, 347
201221, 617
201222, 617
201223, 617

201224, 618
20123, 347
20124, 348
20125, 348
201250, 619
201251, 619
201255, 619
201256, 620
201260, 620
201275, 620
201276, 620
20130, 348
201302, 621
201303, 621
201304, 622
201305, 622
201306, 622
201314, 623
201317, 623
201318, 623
201319, 624
201320, 624
201321, 624
201322, 624
201323, 625
201324, 625
201325, 625
201330, 626
201331, 628
201340, 628
201341, 629
201354, 630
201355, 630
201356, 631
201357, 631
201358, 632
201359, 632
201360, 632
201361, 633
201362, 634
201375, 635
20138, 349
201380, 636
201381, 636, 637
201382, 638
201383, 638
201384, 639
201385, 639
201386, 640
201389, 640
20139, 349
20140, 349
20141, 350
201416, 641
201420, 641
201425, 642
201428, 643
20143, 350
20144, 350
20145, 350
201451, 643
20146, 351
20147, 351
20148, 351
201481, 644, 645
201482, 645
201483, 646
201484, 646
201485, 647
201486, 647
201487, 648
201489, 649
20149, 352
20150, 352
201507, 649
201508, 649
201510, 650
201511, 650
201512, 650
201513, 651
201514, 651
201515, 651
201590, 651
20160, 352
201600, 652
201611, 653, 657
201612, 661
201620, 662
201621, 662
201625, 662
201630, 663
201631, 664
201632, 664
201640, 665, 666
201641, 666, 667
201649, 668
201650, 668, 670
201651, 672
201652, 673, 675
201653, 678
201654, 678
201655, 679
201656, 679
201657, 680

201658, 680
201659, 680, 683, 684
201660, 685
201663, 685
201664, 686
201665, 686
201669, 687
201670, 687
201671, 688
201672, 688, 689
201673, 690
201674, 690
201675, 691
201679, 691
201680, 691
201681, 692, 696
201682, 700, 701
201683, 703
201684, 703
201685, 704
201686, 704
201687, 705
201688, 705
201689, 706
201690, 706
201691, 707
201692, 707
201693, 707
201694, 708
201695, 708
201696, 709
201697, 709
201698, 709
201699, 710
20170, 353
201700, 710
201701, 711
201706, 711, 712
201707, 712
201708, 713
201709, 713
201710, 714
201711, 714, 721
201712, 731
201714, 733
201715, 733
201716, 733
201717, 734
201730, 734
201745, 735
201750, 735
201751, 735
201752, 736
201780, 736
201781, 736
201782, 737
201783, 737
201784, 738
201785, 739
201786, 739
201787, 739
201788, 740
201789, 740
201794, 740
201795, 741
201796, 741
201797, 742
201798, 742
201799, 742
201800, 742
201839, 743
201840, 743
201900, 744
201902, 745
201903, 746
201910, 746
201911, 747
201912, 747
201913, 747
201914, 748
201915, 748
201920, 748
201921, 748
201930, 749
201931, 749
201932, 749
201940, 749
201941, 750
201943, 750
201944, 750
201945, 751
201946, 751
201950, 751
201951, 751
201952, 752
201953, 752
201954, 752
201955, 753
201970, 753
201971, 753
201977, 753
201978, 753
201979, 754
201980, 754

201981, 754
201982, 755
201983, 755
201989, 755
201990, 755
20200, 353
202000, 755
202005, 756
202006, 756
202007, 756
202008, 757
202009, 757
20201, 353
202010, 757
202011, 757
202015, 758
202016, 758
202020, 758
202025, 759
202026, 759
20203, 353
202030, 759
20204, 354
202040, 759
202041, 760
202047, 760
20205, 354
202050, 760
202051, 761
202055, 761
202056, 761
202057, 761
202058, 762
202059, 762
202060, 762
202061, 762
202062, 763
202063, 763
202070, 763
202075, 763
202080, 763
202085, 764
202095, 764
202096, 764
202097, 764
202098, 765
202099, 765
202100, 765
202150, 766
202151, 766
202152, 767
202153, 767
203000, 767
203001, 768
20302, 354
20304, 354
20306, 354
20308, 355
20310, 355
203500, 768
203501, 768
203505, 769
203506, 770
203507, 770
203510, 771
203550, 772
203590, 772
205000, 772
205001, 773
205002, 773
205003, 773
205004, 773
205005, 774
205006, 774
205007, 774
205050, 774
205051, 775
205052, 775
205053, 775
205054, 775
205055, 776
205056, 776
205057, 776
205058, 776
205059, 777
205060, 777
205061, 777
205064, 777
205066, 777
205118, 778
205119, 778
206000, 779
206010, 780
206050, 780
206052, 780
206080, 781
206100, 781
206105, 781
206200, 782
206205, 782
206206, 783
206207, 784
206208, 784
206210, 784

206211, 784
206215, 785
206250, 785
206255, 786
206260, 786
206261, 787
206262, 787
206300, 787
206301, 788
206310, 788
206311, 789
206320, 789
206321, 789
206350, 790
206351, 790
206400, 791
206401, 791
206500, 791
206502, 792
206503, 792
206504, 792
206505, 793
206601, 793
206602, 793
206700, 794
206800, 794
206810, 794
206849, 794
206850, 795
206851, 795
206855, 795
206860, 796
206900, 796
206901, 796
206904, 797
206905, 797
206906, 797
206907, 797
206908, 798
206909, 798
207011, 798
207012, 799
207013, 800
207014, 800
207015, 801
207016, 801
207017, 801
207018, 802
207080, 802
207082, 802
207083, 803
207084, 803
207085, 804
207086, 804
207087, 804
207088, 805
207089, 805
207090, 805
207091, 805
207092, 806
207093, 806
207094, 807
207095, 807
207097, 807
207098, 808
207100, 808
207110, 808
207140, 809
207200, 809
207220, 809
207300, 809, 810
207320, 810
207321, 810
207329, 811
207334, 811
207350, 811
207351, 812
207354, 812
207355, 813
207356, 813
207400, 814
207402, 814
207403, 815
207404, 815
207405, 815
207410, 815
207411, 816
207412, 816
207413, 817
207414, 817
207415, 818
207419, 818
207420, 819
207421, 820
207422, 820
207429, 820
207430, 821
207431, 821
207432, 821
207433, 822
207434, 822
207435, 823
207439, 823
207448, 824

207449, 824
207500, 825
207501, 825
207502, 825
207504, 826
207509, 826
207510, 826
207511, 827
207512, 827
207514, 827
207515, 828
207516, 828
207517, 829
207518, 829
207519, 829
207520, 830
207530, 830
207531, 830
207532, 830
207541, 831
207550, 831
207551, 832
207552, 832
207553, 832
207555, 833
207556, 834
207560, 834
207561, 835
207562, 835
207563, 835
207565, 836
207566, 836
207567, 836
207569, 837
207570, 837
207575, 837
207576, 838
207580, 838
207750, 838
207751, 838
207752, 839
207753, 839
207754, 839
207755, 840
207756, 840
207800, 840
207801, 841
207802, 841
207805, 841, 842
207808, 842
207810, 842
207815, 842, 843
207820, 843
207840, 844
207841, 844
207850, 844
207851, 845
207852, 845
207860, 845
207861, 845
207862, 846
207890, 846
207900, 846
207901, 847
207902, 847
207903, 848
207904, 848
207905, 849
207906, 849
207907, 850
207908, 850
207909, 851
207910, 851
207913, 851
207914, 851
207918, 852
207927, 852
207928, 852
207930, 853
207931, 854
207932, 854
207934, 854
207935, 854
207950, 855
207955, 856
207956, 856
207960, 856
207961, 857
207963, 857
207965, 858
207966, 859
207971, 859
207979, 859
207980, 859
207990, 860, 861
207991, 865
207993, 865
207995, 865
207996, 868
207998, 869
207999, 869
208000, 869
208010, 869
208500, 870

208501, 870
208502, 870
208504, 870
208510, 871
208511, 871
208520, 872
208526, 872
208530, 872
208531, 873
208550, 873
208560, 873
208561, 873
208562, 874
208563, 874
208564, 875
208565, 875
208700, 875
208701, 876
208702, 876
208703, 877
208751, 877
208752, 877
208753, 877
208754, 878
208755, 878
208756, 878
208757, 878
208758, 879
208759, 879
208760, 879
208800, 880
209000, 880
2110, 32
2130, 33
213000, 880
213001, 881
213009, 881
213010, 882
213020, 882
213021, 882
213030, 882
213031, 883
213032, 883
213033, 883
213100, 883
213101, 884
213102, 884
2140, 33
21550, 355
21600, 355
21610, 356
21611, 356
21612, 356
21614, 357
21616, 357
21617, 357
21618, 358
21619, 358
21620, 358
21621, 359
21650, 359
21660, 359
21675, 360
21700, 360
21701, 361
21702, 361
21703, 361
21740, 362
21760, 362
21800, 362
21900, 363
22000, 363
22001, 364
22002, 364
22005, 365
22006, 365
22010, 366
22011, 366
22012, 366
22013, 367
22014, 367
22015, 367
22016, 367
22018, 368
22019, 368
22020, 368
22022, 368
22024, 369
22025, 369
22026, 369
22030, 370
22033, 370
22035, 370
22036, 371
22037, 371
22038, 372
22040, 372
22050, 372
22051, 372
22052, 373
22053, 373
22055, 373
22057, 374
22058, 374

22062, 374
22064, 374
22065, 375
22066, 375
22067, 375
22068, 376
22069, 376
22070, 377
22071, 377
22100, 377
22200, 378
22250, 378
22270, 378
22271, 379
22272, 379
22275, 379
22280, 380
22282, 380
22290, 380
22291, 381
22292, 381
22295, 382
22296, 382
22297, 383
22320, 383
22321, 383
22322, 383
22324, 384
22326, 384
22400, 384
230001, 884
230002, 885
230003, 886
230004, 886
230005, 887
230006, 887
230008, 887
230010, 888
230011, 888
230012, 888
230013, 889
230015, 889
230016, 890
230017, 890
230020, 891
230021, 892
230022, 892
230024, 893
230025, 893
230027, 893
230030, 895
230031, 895
230032, 896
230033, 896
230034, 897
230035, 897
230036, 897
230037, 898
230038, 898
230039, 898
230040, 899
230041, 899
230042, 900
230043, 900
230044, 901
230045, 901
230046, 902
230047, 902
230048, 902
230049, 903
230050, 903
230051, 903
230052, 904
230053, 904
230054, 904
230055, 904
230057, 905
230058, 905
230059, 905
230060, 906
230061, 906
230066, 906
230067, 907
230068, 907
230070, 907
230071, 908
230072, 908
230073, 908
230074, 908
230075, 909
230076, 909
230077, 910
230078, 910
230079, 910
230080, 910
230081, 911
230082, 912
230083, 912
230086, 913
230087, 913
230105, 913
230314, 913
230315, 913
230502, 914

230600, 914
230611, 915, 917
230620, 920
230621, 920
230625, 920
230630, 921
230631, 922
230632, 922
230640, 923, 924
230649, 925
230650, 925
230651, 926
230652, 926
230655, 927
230656, 927
230657, 928
230659, 928, 929
230664, 930
230665, 931
230666, 931
230672, 931
230674, 932
230680, 932
230681, 933, 935
230682, 937, 938
230683, 939
230684, 940
230685, 940
230686, 940
230688, 941
230692, 941
230693, 942
230700, 942
230701, 943
230706, 943, 944
230707, 944
230708, 945
230709, 945
230710, 946
230711, 946, 949
230712, 953
230714, 953
230715, 954
230716, 954
230717, 955
230730, 955
230788, 956
230797, 956
230798, 956
230799, 956
230800, 957
230801, 957
230802, 957
230804, 958
230805, 958
230809, 958
230810, 958
230820, 958
230835, 959
230836, 960
230837, 960
230845, 960
230850, 961
230851, 961
230853, 961
230860, 961
230875, 962
230885, 963
230886, 963
230887, 963
230895, 964
230896, 964
230899, 965
230903, 965
230907, 965
230919, 965
230920, 966
230930, 966
230950, 966
230999, 967
231100, 967
231101, 967
231103, 968
231110, 968
231111, 970
231112, 970
231115, 971
231116, 971
231117, 972
231118, 972
231120, 973
231121, 974
231122, 974
231123, 974
231125, 974
231126, 975
231129, 975
231130, 976
231131, 976
231135, 977
231136, 978
231137, 979
231138, 981
231142, 983

231150, 983
231151, 983
231152, 983
231153, 984
231160, 984
231161, 984
231163, 985
231400, 985
231401, 985
231405, 986
231407, 986
231410, 986
231411, 987
231412, 987
231414, 988
231415, 988
231418, 989
231419, 989
231421, 989
231422, 990
231429, 990
231431, 991
231432, 991
231442, 991
231443, 992
231460, 992
231461, 992
231462, 993
231463, 993
231470, 993
231500, 993
231501, 994
231502, 994
231503, 994
231700, 995
231800, 995
231801, 995
231802, 995
231804, 996
231805, 996
231806, 997
231811, 997
231812, 998
231813, 998
231820, 999
231835, 999
231836, 1000
231837, 1000
231845, 1001
231850, 1001
231851, 1002
231860, 1002
231875, 1003
231885, 1004
231886, 1004
231887, 1005
231895, 1005
231896, 1006
231899, 1006
231902, 1006
231903, 1007
231905, 1007
231912, 1008
231915, 1009
231916, 1009
231920, 1010
231930, 1010
231940, 1011
231950, 1011
231999, 1011
232100, 1011
232101, 1012
232103, 1012
232110, 1013
232111, 1014
232112, 1015
232115, 1015
232116, 1016
232117, 1016
232118, 1017
232120, 1017
232121, 1018
232122, 1018
232123, 1019
232125, 1019
232126, 1019
232129, 1020
232130, 1020
232131, 1021
232135, 1021
232136, 1022
232137, 1023
232138, 1025
232142, 1027
232150, 1027
232151, 1027
232152, 1027
232153, 1028
232160, 1028
232161, 1028
232163, 1029
232400, 1029
232401, 1029
232405, 1030

232407, 1030
232410, 1030
232411, 1031
232412, 1031
232414, 1032
232415, 1032
232418, 1033
232419, 1033
232421, 1033
232422, 1034
232429, 1034
232431, 1035
232432, 1035
232442, 1035
232443, 1035
232460, 1036
232461, 1036
232462, 1037
232463, 1037
232470, 1037
232500, 1037
232501, 1038
232502, 1038
232503, 1038
232700, 1038
232800, 1039
232801, 1039
232802, 1039
232804, 1040
232805, 1040
232806, 1040
232811, 1041
232812, 1042
232813, 1042
232820, 1042
232835, 1043
232836, 1043
232837, 1044
232845, 1044
232850, 1045
232851, 1045
232860, 1045
232875, 1046
232885, 1047
232886, 1047
232887, 1048
232895, 1048
232896, 1048
232899, 1049
232902, 1049
232903, 1049
232905, 1050
232912, 1050
232915, 1051
232916, 1051
232920, 1052
232930, 1052
232940, 1053
232950, 1053
232999, 1053
233100, 1053
233101, 1054
233103, 1054
233110, 1055
233111, 1056
233112, 1057
233115, 1057
233116, 1058
233117, 1058
233118, 1059
233120, 1059
233121, 1060
233122, 1060
233123, 1061
233125, 1061
233126, 1061
233129, 1062
233130, 1062
233131, 1063
233135, 1063
233136, 1064
233137, 1065
233138, 1067
233142, 1069
233150, 1069
233151, 1069
233152, 1069
233153, 1070
233160, 1070
233161, 1070
233163, 1071
233400, 1071
233401, 1071
233405, 1072
233407, 1072
233410, 1072
233411, 1073
233412, 1073
233414, 1074
233415, 1074
233418, 1075
233419, 1075
233421, 1075
233422, 1076

233429, 1076
233431, 1077
233432, 1077
233442, 1077
233443, 1077
233460, 1078
233461, 1078
233462, 1079
233463, 1079
233470, 1079
233500, 1079
233501, 1080
233502, 1080
233503, 1080
233700, 1080
233800, 1081
233801, 1081
233802, 1081
233804, 1082
233805, 1082
233806, 1082
233811, 1083
233812, 1084
233813, 1084
233820, 1084
233835, 1085
233836, 1085
233837, 1086
233845, 1086
233850, 1087
233851, 1087
233860, 1087
233875, 1088
233885, 1089
233886, 1089
233887, 1090
233895, 1090
233896, 1090
233899, 1091
233902, 1091
233903, 1091
233905, 1092
233912, 1092
233915, 1093
233916, 1093
233920, 1094
233930, 1094
233940, 1095
233950, 1095
233999, 1095
234207, 1095
234211, 1096
234800, 1096
234801, 1096
234802, 1097
234803, 1097
234804, 1097
234805, 1097
234806, 1097
234807, 1097
234820, 1098
234835, 1098
234836, 1099
234837, 1099
234845, 1100
234850, 1100
234851, 1100
234860, 1101
234875, 1101
234885, 1102
234886, 1102
234887, 1103
234895, 1103
234896, 1104
234899, 1104
234903, 1104
234904, 1104
234905, 1105
234920, 1105
234950, 1105
234999, 1105
235000, 1106
235001, 1106
235002, 1107
235003, 1107
235004, 1107
235005, 1108
235006, 1108
235009, 1109
235011, 1109
235012, 1109
235013, 1110
235014, 1112
235015, 1112
235016, 1113
235040, 1114
235043, 1114
235051, 1114
235052, 1116
235053, 1116
235054, 1117
235075, 1117
235080, 1117
235081, 1118

235150, 1118
235151, 1118
235152, 1120
235200, 1120
235207, 1120
235208, 1121
235209, 1121
235210, 1122
235211, 1122
235212, 1123
235213, 1123
235214, 1123
235220, 1124
235221, 1124
235222, 1124
235223, 1125
235224, 1125
235225, 1126
235226, 1126
235227, 1126
235228, 1126
235229, 1127
235230, 1127
235231, 1128
235232, 1128
235233, 1128
235400, 1129
235401, 1129
235402, 1130
235403, 1130
235404, 1131
235405, 1131
235406, 1132
235407, 1132
235410, 1133
235411, 1133
235412, 1134
235413, 1134
235414, 1134
235415, 1134
235416, 1135
235417, 1135
235800, 1135
235801, 1136
235802, 1136
235803, 1136
235804, 1136
235805, 1137
235807, 1137
235820, 1137
235835, 1138
235836, 1139
235837, 1139
235845, 1139
235850, 1140
235851, 1140
235860, 1140
235875, 1141
235885, 1142
235886, 1142
235887, 1142
235895, 1143
235896, 1143
235899, 1144
235903, 1144
235904, 1144
235905, 1144
235906, 1145
235907, 1145
235910, 1145
235911, 1145
235920, 1146
235921, 1146
235922, 1146
235923, 1146
235924, 1147
235925, 1147
235926, 1147
235927, 1148
235928, 1148
235929, 1148
235930, 1148
235931, 1149
235950, 1149
235999, 1149
236207, 1150
236211, 1150
236214, 1150
236216, 1150
236217, 1150
236800, 1151
236801, 1151
236802, 1151
236804, 1151
236805, 1152
236820, 1152
236835, 1153
236836, 1153
236837, 1153
236845, 1154
236851, 1154
236860, 1154
236875, 1155
236885, 1156

236886, 1156
236887, 1157
236895, 1157
236896, 1157
236899, 1158
236950, 1158
236999, 1158
237001, 1158
237002, 1159
237003, 1159
237004, 1159
237005, 1160
237012, 1160
237013, 1160
237024, 1161
237025, 1161
237034, 1162
237036, 1162
237040, 1162
237041, 1163
237043, 1163
237044, 1163
237045, 1163
237049, 1164
237050, 1164
237052, 1164
237056, 1164
237310, 1165
237311, 1165
237312, 1166
237313, 1166
237502, 1166
237800, 1167
237801, 1167
237802, 1167
237804, 1167
237805, 1168
237820, 1168
237835, 1169
237836, 1169
237837, 1169
237845, 1170
237850, 1170
237851, 1171
237860, 1171
237875, 1172
237885, 1173
237886, 1173
237887, 1174
237895, 1174
237896, 1175
237899, 1175
237903, 1175
237950, 1176
237999, 1176
240000, 1176
240001, 1176
240002, 1177
240003, 1177
240004, 1177
240005, 1177
240100, 1177
240101, 1178
240102, 1178
240103, 1178
240104, 1178
240105, 1178
240799, 1179
240801, 1179
240820, 1179
240825, 1180
240835, 1180
240836, 1181
240837, 1181
240845, 1182
240851, 1182
240860, 1182
240875, 1183
240885, 1184
240886, 1184
240887, 1184
240895, 1185
249150, 1185
249151, 1185
249152, 1186
249153, 1186
249154, 1186
249155, 1186
249156, 1187
249170, 1187
249171, 1187
249172, 1187
249173, 1187
249920, 1188
249921, 1188
249922, 1188
249923, 1188
249924, 1188
249926, 1189
249927, 1189
249933, 1189
249934, 1189
249935, 1190
249936, 1190

249937, 1190
249938, 1190
249939, 1190
249940, 1191
249941, 1191
249942, 1191
249998, 1191
25000, 385
250002, 1192
250003, 1192
250004, 1192
250005, 1193
250006, 1193
250007, 1193
250008, 1194
25001, 385
250011, 1194
25010, 385
25011, 386
25020, 386
25021, 387
25022, 387
25030, 387
25031, 388
25040, 388
25042, 388
25050, 389
25060, 389
25070, 390
25080, 390
25100, 391
25105, 391
25110, 391
25200, 392
25201, 392
25202, 392
25220, 393
26000, 393
26001, 394
26002, 394
26003, 395
26004, 395
26005, 395
26006, 396
26007, 396
26008, 396
26009, 397
26010, 397
26011, 397
26012, 397
26014, 398
26015, 398
26016, 398
26017, 399
26018, 399
26019, 399
26020, 400
26022, 400
26024, 400
26025, 400
26026, 401
26027, 401
26028, 401
26029, 402
26030, 402
26031, 402
26032, 403
26040, 403
26050, 403
26051, 404
26052, 404
26053, 404
26054, 405
26070, 405
26072, 405
26074, 405
26075, 406
26076, 406
26077, 406
26078, 406
26080, 407
26081, 407
26082, 407
26100, 407
26101, 408
26102, 408
26105, 408
26106, 409
26110, 409
26120, 409
26121, 410
26122, 410
26126, 410
26201, 411
26202, 411
26204, 411
26208, 411
26210, 412
26211, 412
26216, 412
26218, 412
26220, 413
26237, 413
26260, 413

26261, 414
26265, 414
26278, 414
26280, 415
26281, 415
26285, 415
26286, 415
26300, 416
26302, 416
26303, 416
26350, 416
26351, 416
26352, 417
26353, 417
26354, 417
26355, 417
26370, 417
26371, 418
26372, 418
26373, 418
26374, 418
26375, 419
26376, 419
26380, 419
27008, 419
27033, 420
27811, 422
27812, 423
27813, 423
27830, 423
27900, 423
27910, 424
2900, 33
29033, 424
3000, 33
3001, 34
300402, 1195
300406, 1195
300410, 1195
300412, 1196
300423, 1196
380001, 1197
380003, 1198
380005, 1199
380020, 1199
380022, 1200
380040, 1200
380050, 1201
380051, 1201
380070, 1202
380071, 1202
380072, 1202
380075, 1203
380076, 1203
380077, 1203
380500, 1204
380501, 1204
380502, 1204
380503, 1204
4000, 34
400000, 1205
400001, 1205
400002, 1205
400003, 1205
400004, 1206
400005, 1206
400006, 1206
400007, 1206
400008, 1206
400009, 1207
400010, 1207
400011, 1207
400012, 1207
400013, 1207
400014, 1207
400015, 1208
400017, 1208
400018, 1208
400019, 1208
400020, 1208
400021, 1208
400022, 1209
400023, 1209
400024, 1209
400025, 1209
400026, 1209
400027, 1209
400028, 1210
400029, 1210
400030, 1210
400031, 1210
400032, 1210
400033, 1210
400034, 1210
400035, 1211
400036, 1211
400037, 1211
4001, 34
4002, 34
4003, 35
4004, 36
4005, 36
4006, 36
4009, 37

4010, 37
4011, 37
4012, 38
4020, 38
4021, 38
4030, 39
4032, 39
4040, 39
4045, 40
4050, 40
4058, 41
4059, 41
4060, 41
4062, 42
4065, 42
4070, 42
4071, 43
4075, 43
4076, 43
4077, 43
4080, 44
4082, 44
4087, 44
4088, 45
4090, 45
4099, 45
4115, 45
4150, 45
4152, 46
4170, 46
4182, 47
4183, 47
4184, 47
4185, 48
4200, 48
4210, 49
4215, 49
4220, 49
4225, 49
4230, 50
4240, 50
4270, 50
4275, 51
4280, 51
4282, 51
4300, 52
4310, 52
4320, 52
4334, 53
4336, 53
4338, 53
4340, 53
4341, 54
4343, 54
4344, 54
4345, 55
4346, 55
4347, 55
4348, 56
4349, 60
4400, 61
4402, 61
4500, 61
4501, 61
4503, 61
4600, 62
4610, 62
4611, 62
4620, 62
4621, 62
4630, 63
4631, 63
4632, 63
4640, 63
4641, 63
5000, 64
5010, 64
5020, 64
5030, 64
6000, 64
6010, 65
6020, 67
6030, 67
6035, 68
61000, 425
61001, 425
61002, 425
61003, 425
61004, 425
61005, 426
61006, 426
61007, 426
61008, 426
61009, 426
61010, 427
61011, 427
61012, 427
61013, 427
61014, 428
61015, 428
61016, 428
61017, 428
61018, 428
61019, 429

61020, 429
61021, 430
61022, 430
61023, 430
61024, 430
61025, 431
61026, 431
61027, 431
61028, 432
61029, 432
61030, 432
61031, 432
61032, 433
61033, 433
61034, 433
61035, 433
61036, 433
61037, 434
61038, 434
61039, 434
61040, 434
61041, 435
61042, 435
61043, 435
61044, 436
61045, 436
61046, 436
61047, 436
61048, 437
61049, 437
61050, 437
61051, 437
61052, 437
61053, 438
61054, 438
61055, 438
61056, 438
61057, 439
61058, 439
61059, 439
61060, 439
61061, 440
61062, 440
61063, 440
61064, 440
61065, 440
61066, 441
61067, 441
61068, 441
61069, 441
61070, 442
61071, 442
61072, 442
61073, 443
61074, 443
61075, 443
61076, 443
61077, 444
61098, 444
61099, 444
61100, 444
61101, 445
61102, 445
61103, 445
61104, 445
61105, 445
61106, 446
61107, 446
61108, 446
61109, 446
61110, 447
61111, 447
61112, 447
61113, 447
61114, 447
61115, 448
61116, 448
61117, 448
61118, 448
61119, 449
61120, 449
61121, 449
61122, 449
61123, 449
61124, 450
61125, 450
61126, 450
61127, 450
61128, 451
61129, 451
61130, 451
61131, 451
61132, 451
61133, 452
61134, 452
61135, 452
61136, 452
61137, 453
61138, 453
61139, 453
61140, 453
61141, 454
61142, 454
61143, 454

61144, 455
61145, 455
61146, 455
61147, 455
61148, 456
61149, 456
61150, 456
61151, 457
61152, 457
61153, 457
61154, 458
61155, 458
61156, 458
61157, 458
61158, 459
61159, 459
61160, 459
61161, 459
61162, 459
61163, 459
61164, 459
61165, 460
61166, 460
61167, 460
61168, 460
61169, 460
61170, 460
61171, 460
61172, 461
61173, 461
61174, 461
61175, 461
61176, 461
61177, 461
61178, 462
61179, 462
61180, 462
61181, 462
61182, 462
61183, 463
61184, 463
61185, 463
61186, 463
61187, 463
61188, 464
61189, 464
61190, 464
61191, 465
61192, 465
61193, 466
61194, 466
61195, 466
61196, 466
61197, 467
61198, 467
61199, 467
61200, 467
61201, 467
61202, 468
61203, 468
61204, 468
61205, 468
61206, 469
61207, 469
61208, 469
61209, 469
61210, 469
61211, 470
61212, 470
61213, 470
61214, 470
61215, 471
61216, 471
61217, 471
61218, 471
61219, 471
61220, 472
61221, 472
61222, 472
61223, 472
61224, 472
61225, 473
61226, 473
61227, 473
61228, 473
61229, 474
61230, 474
61231, 474
61232, 474
61233, 475
61234, 475
61235, 475
61236, 475
61237, 476
61238, 476
61239, 476
61240, 476
61241, 476
61242, 477
61243, 477
61244, 477
61245, 477
61246, 478
61247, 478

61248, 478
61249, 478
61250, 478
61251, 479
61252, 479
61253, 479
61254, 479
61255, 480
61256, 480
61257, 480
61258, 480
61259, 481
61260, 481
61261, 481
61262, 481
61263, 482
61264, 482
61265, 482
61266, 482
61267, 482
61268, 483
61269, 483
61270, 483
61271, 483
61272, 484
61273, 484
61274, 484
61275, 484
61276, 484
61277, 485
61278, 485
61279, 485
61280, 485
61281, 486
61282, 486
61283, 486
61284, 486
61285, 487
61286, 487
61287, 487
61288, 487
61289, 488
61290, 488
61291, 488
61292, 488
61293, 489
61294, 489
61295, 489
61296, 489
61297, 490
61298, 490
61299, 490
61300, 490
61301, 490
61302, 491
61303, 491
61304, 491
61305, 491
61306, 492
61307, 492
61308, 492
61309, 492
61310, 493
61311, 493
61312, 493
61313, 493
61314, 493
61315, 493
61316, 494
61317, 494
61318, 494
61319, 494
61320, 494
61321, 494
61322, 495
61323, 495
61324, 495
61325, 495
61326, 495
61327, 495
61328, 496
61329, 496
61330, 496
61331, 496
61332, 496
61333, 496
61334, 496
61335, 497
61336, 497
61337, 497
61338, 497
61339, 497
61340, 497
61341, 498
61342, 498
61343, 498
61344, 498
61345, 498
61346, 498
61347, 499
61348, 499
61349, 499
61350, 499
61351, 499

61352, 499
61353, 499
61354, 500
61355, 500
61356, 500
61357, 500
61358, 500
61359, 501
61360, 501
61361, 501
61362, 501
61363, 501
61364, 502
61365, 502
61366, 502
61367, 502
61368, 502
61369, 502
61371, 503
61372, 503
61373, 503
61374, 503
61375, 503
61376, 504
61377, 504
61378, 504
61379, 504
61380, 504
61381, 504
61382, 505
61383, 505
61384, 505
61385, 505
61386, 505
61387, 505
61401, 505
61402, 506
61403, 506
61404, 506
61405, 506
61406, 507
61407, 507
61408, 507
61409, 507
61410, 507
61411, 507
61412, 507
61413, 508
61414, 508
61415, 508
61416, 508
61417, 508
61418, 508
61419, 508
61420, 509
61421, 509
61422, 509
61423, 509
61424, 510
61425, 510
61426, 510
61427, 510
61428, 511
61429, 511
61430, 511
61431, 512
61432, 512
61440, 513
61441, 513
61442, 513
61443, 513
61444, 513
61445, 514
61446, 514
61447, 514
61501, 514
61502, 514
61503, 514
61504, 514
61505, 515
61506, 515
61507, 515
61508, 515
61509, 515
61510, 515
61511, 515
61512, 516
61513, 516
61514, 516
61515, 516
61517, 516
61518, 516
61519, 517
61520, 517
61521, 517
61522, 517
61523, 517
61524, 517
61525, 517
61526, 518
61527, 518
61529, 518
61530, 518
61531, 518

61532, 518
61533, 518
61540, 519
61541, 519
61542, 519
61543, 519
61544, 519
61545, 519
61546, 519
61547, 520
61548, 520
61549, 520
61550, 520
61551, 520
61552, 520
61553, 521
61555, 521
61556, 521
61557, 521
61558, 521
61559, 522
61560, 522
61561, 522
61562, 522
61563, 522
61564, 522
61565, 522
61566, 523
61567, 523
61568, 523
61569, 523
61570, 523
61571, 524
61572, 524
61573, 524
61574, 524
61575, 525
61576, 525
61577, 525
61578, 525
61601, 526
61602, 526
61603, 526
61604, 526
61605, 526
61606, 526
61607, 527
61608, 527
61609, 527
61610, 527
61611, 527
61612, 527
61613, 528
61614, 528
61615, 528
61616, 528
61617, 529
61618, 529
61619, 529
61620, 529
61621, 530
61622, 530
61623, 530
61624, 530
61625, 531
61626, 531
61627, 531
61628, 531
61695, 532
61696, 532
61697, 532
61698, 532
61699, 532
61700, 533
61701, 533
61702, 533
61703, 533
61704, 534
61705, 534
61706, 534
61707, 534
61708, 535
61709, 535
61710, 535
61711, 535
61712, 535
61713, 536
61714, 536
61730, 536
61731, 536
61732, 537
61733, 537
61734, 537
61735, 537
61736, 538
61737, 538
61738, 538
61739, 538
61740, 539
61741, 539
61742, 539
61743, 539
61744, 539
61745, 540

61746, 540
61747, 540
61748, 540
61749, 541
61750, 541
61751, 541
61752, 541
61753, 542
61754, 542
61755, 542
61756, 542
61757, 542
61758, 543
61759, 543
61800, 543
61801, 543
61802, 544
61803, 544
61804, 544
61805, 544
61806, 545
61807, 545
61808, 545
61809, 545
61810, 545
61811, 546
61812, 546
61813, 546
61814, 546
61815, 547
61816, 547
61817, 547
61818, 547
61819, 547
61836, 548
61837, 548
61838, 548
61839, 548
61840, 549
61841, 549
61842, 549
61850, 549
61851, 550
61852, 550
61853, 550
61854, 550
61855, 550
61856, 551
61857, 551
61858, 551
61859, 551
61860, 552
61861, 552
61862, 552
61863, 552
61864, 553
61865, 553
61866, 553
61867, 553
61868, 554
61869, 554
61870, 554
61900, 554
61901, 554
61902, 555
61903, 555
61904, 555
61905, 555
61906, 556
61907, 556
61908, 556
61909, 556
61910, 556
61911, 557
61912, 557
61913, 557
61914, 557
61915, 558
61916, 558
61917, 558
61918, 558
61919, 559
61920, 559
61921, 559
61922, 559
61923, 560
61924, 560
61925, 560
61926, 560
61927, 561
61928, 561
61929, 561
61930, 561
61931, 561
61932, 562
61933, 562
61934, 562
61935, 562
61936, 563
61937, 563
61938, 563
61939, 563
61940, 564
61941, 564

61942, 564
61943, 564
61944, 564
61945, 565
61946, 565
61947, 565
61948, 565
61949, 566
61950, 566
61951, 566
61952, 566
61953, 567
61954, 567
61955, 567
61956, 567
61957, 568
61958, 568
61959, 568
61960, 568
61961, 568
61962, 569
61963, 569
61964, 569
61965, 569
61966, 570
61967, 570
61968, 570
61969, 570
62000, 571
62001, 571
62098, 571
62100, 571
62101, 571
62102, 572
62103, 572
62104, 572
62105, 572
62106, 572
62107, 572
62108, 573
62109, 573
62180, 573
62181, 573
62182, 573
62183, 573
62184, 574
62185, 574
62186, 574
62187, 574
62200, 574
62201, 575
62202, 575
62300, 575
62301, 575
62303, 575
62304, 575
62305, 576
62306, 576
62307, 576
62310, 576
62311, 577
62312, 577
62314, 577
62315, 577
62316, 577
62317, 578
62318, 578
62319, 578
62320, 578
62321, 578
62322, 579
62377, 579
62500, 579
62501, 579
62502, 579
62503, 579
6401, 68
6402, 68
6403, 69
6404, 69
6405, 69
6406, 70
6407, 71
6408, 71
6409, 71
6410, 72
6411, 72
6412, 72
6413, 73
6421, 73
6422, 73
6423, 74
6424, 74
6425, 74
6430, 75
6431, 75
6432, 75
6433, 76
6434, 76
6436, 76
6437, 77
6438, 77
6441, 77
6442, 77

6450, 78
6451, 78
6452, 78
6453, 79
6454, 79
6455, 79
6460, 79
6462, 80
6500, 80
6510, 80
6520, 80
6540, 81
6560, 81
6568, 81
6569, 81
6570, 81
6581, 81
6582, 81
6583, 82
6584, 82
6693, 82
6694, 82
6700, 82
6710, 82
6720, 83
6730, 83
6740, 83
7500, 83
8010, 84
8012, 84
8020, 84
8021, 84
8022, 85
8024, 85
8025, 85
8026, 85
8027, 86
8028, 86
8029, 86
8030, 86
8031, 87
8037, 87
8040, 87
8041, 87
8042, 88
8043, 88
8045, 88
8046, 88
8050, 89
8052, 89
8053, 89
8055, 90
8060, 90
8061, 91
8062, 91
8063, 91
8064, 92
8065, 92
8066, 92
8067, 92
8080, 92
8081, 93
8082, 93
8083, 93
8084, 93
8085, 94
8086, 94
8089, 94
8090, 94
8100, 94
8101, 95
8102, 95
8122, 95
8124, 96
8126, 96
8128, 97
8130, 98
9000, 98

G

Geribildirim gönder, 9

M

mySupport dokümantasyon, 10

O

OpenSSL, 13

S

SINUMERIK, 5
Siemens Industry Online Support
Uygulama, 11
Silme Kriterleri, 1215
Standart kapsam, 6

T

Teknik Destek, 11

Training, 11

U

Üçüncü kişilerin web sayfaları, 7
Ürün Destek, 11

V

Veri güvenliği genel düzenlemesi, 13
Veri matrisi kodu, 12